



Honda Robot Koszący

HRM3000

Instrukcja obsługi

Tłumaczenie oryginalnej instrukcji



Zapoznaj się z rozdziałem "5. Przygotowanie Mii-monitor" aby poznać sposób instalacji Mii-monitor i ustawień Bluetooth®.



Gratulujemy zakupu Robota Koszącego Honda. Jesteśmy przekonani, że będziesz w pełni zadowolony z użytkowania Robota Koszącego Honda tak, jak my jesteśmy dumni z tworzenia najlepszej jakości produktów do pielęgnacji zieleni.

Naszym celem jest pomoc w uzyskaniu najlepszych rezultatów koszenia oraz zapewnienie Ci bezpiecznej obsługi. Niniejsza Instrukcja zawiera wszystkie potrzebne do tego informacje; prosimy zapoznać się z nią uważnie.

Autoryzowani Dilerzy maszyn i urządzeń Hondy zapewniają profesjonalną obsługę, a ich celem jest zapewnienie pełnej satysfakcji Klienta, dlatego w razie jakichkolwiek problemów czy wątpliwości należy się do nich zwracać z wszelkimi zapytaniami.

Honda Motor Co., Ltd. zastrzega sobie stałe prawo do wprowadzania zmian bez wcześniejszego powiadomienia i bez zaciągania jakichkolwiek zobowiązań.

Żaden fragment niniejszej instrukcji nie może być powielany w jakiegokolwiek formie bez pisemnej zgody Aries Power Equipment Sp. z o. o.

Instrukcja obsługi jest nieodłączną częścią robota koszącego i w przypadku odsprzedaży musi być do niego dołączona.

Zwróć szczególną uwagę na informacje poprzedzone następującymi słowami;

NIEBEZPIECZEŃSTWO !

Wskazuje na duże prawdopodobieństwo odniesienia poważnych obrażeń ciała, a nawet śmierci, jeśli nie zastosujesz się do instrukcji.

CAUTION:

Wskazuje na możliwość odniesienia obrażeń ciała lub uszkodzenia sprzętu, jeśli nie zastosujesz się do instrukcji.

WAŻNE:

Zawiera pomocne w trakcie użytkowania informacje.

Jeśli masz problem lub jakiegokolwiek pytania dotyczące robota koszącego, skontaktuj się z autoryzowanym dilerem Hondy lub najbliższym autoryzowanym serwisem.

Roboty koszące Honda zostały tak zaprojektowane, aby zapewnić bezpieczeństwo i niezawodność działania, jeśli tylko są użytkowane zgodnie z instrukcjami producenta.

NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Aby zapewnić bezpieczeństwo operatora i osób postronnych, użytkowanie robota koszącego wymaga nadzwyczajnej uwagi i ostrożności. Zapoznaj się szczegółowo z Instrukcją Obsługi przed uruchomieniem urządzenia, zaniechanie tego może spowodować zagrożenie dla zdrowia i życia Użytkownika, a także doprowadzić do uszkodzenia urządzenia.

Upewnij się, że Twój Diler uzupełnił dane dotyczące "SCHEMATU TRAWNIKA" (☞ strona 97) oraz wypełnił "ARKUSZ KONTROLNY DILERA" (☞ strona 100) zawierający szczegółowe informacje o wykonanej instalacji i przeprowadzonej konfiguracji systemu urządzenia.

- Apple, logo Apple oraz iPhone są znakami towarowymi firmy Apple Inc., zarejestrowanej w U.S.A. oraz innych krajach. App Store jest znakiem serwisowym koncernu Apple Inc.
- Google Play, tlogo Google Play oraz Android są znakami towarowymi zarejestrowanymi przez firmę Google Inc.
- Bluetooth® znak światowy oraz logo są zarejestrowanymi znakami towarowymi przez firmę Bluetooth SIG, Inc. i Honda Motor Co., Ltd. ikorzysta z nich na podstawie licencji. Pozostałe znaki i nazwy towarowe należą do Honda Motor Co., Ltd.

SPIS TREŚCI

Ustawienia

Zalecenia bezpieczeństwa

Przygotowanie

- Opis elementów (☞ strona 10)
- Instalacja (☞ strona 12)
- Ustawienia robota (☞ strona 17)



Ustawienia Menu

- Ustawienia zegara pracy (☞ strona 32)
- Ustawienia pracy robota (☞ strona 36)
- Sprawdzenie systemu (☞ strona 49)
- Przeglądanie historii (☞ strona 52)
- Ustawienia systemu (☞ strona 55)



Przygotowanie Mii-monitor

(☞ strona 59)



Obsługa

Użytkowanie

- Sprawdzenie obszaru koszenia (☞ strona 63)
- Sprawdzenie Robota (☞ strona 64)
- Włączanie/wyłączanie zasilania (☞ strona 64)
- Użytkowanie Robota w trybie Auto

(☞ strona 66)

- Regulacja wysokości ostrzy

(☞ strona 67)

Praca (Auto)

W zależności od ustawień, Robot pracuje automatycznie.

- Cotygodniowa kontrola (☞ strona 68)
- Przenoszenie robota koszącego (☞ strona 69)

Rozwiązywanie problemów

(☞ strona 70)

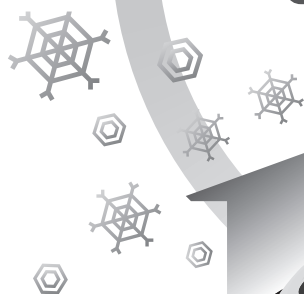
Użytkowanie okresowe

Konserwacja

- Okresowa kontrola i konserwacja (☞ strona 75)
- Procedury konserwacji (☞ strona 75)

Przechowywanie

(☞ strona 87)

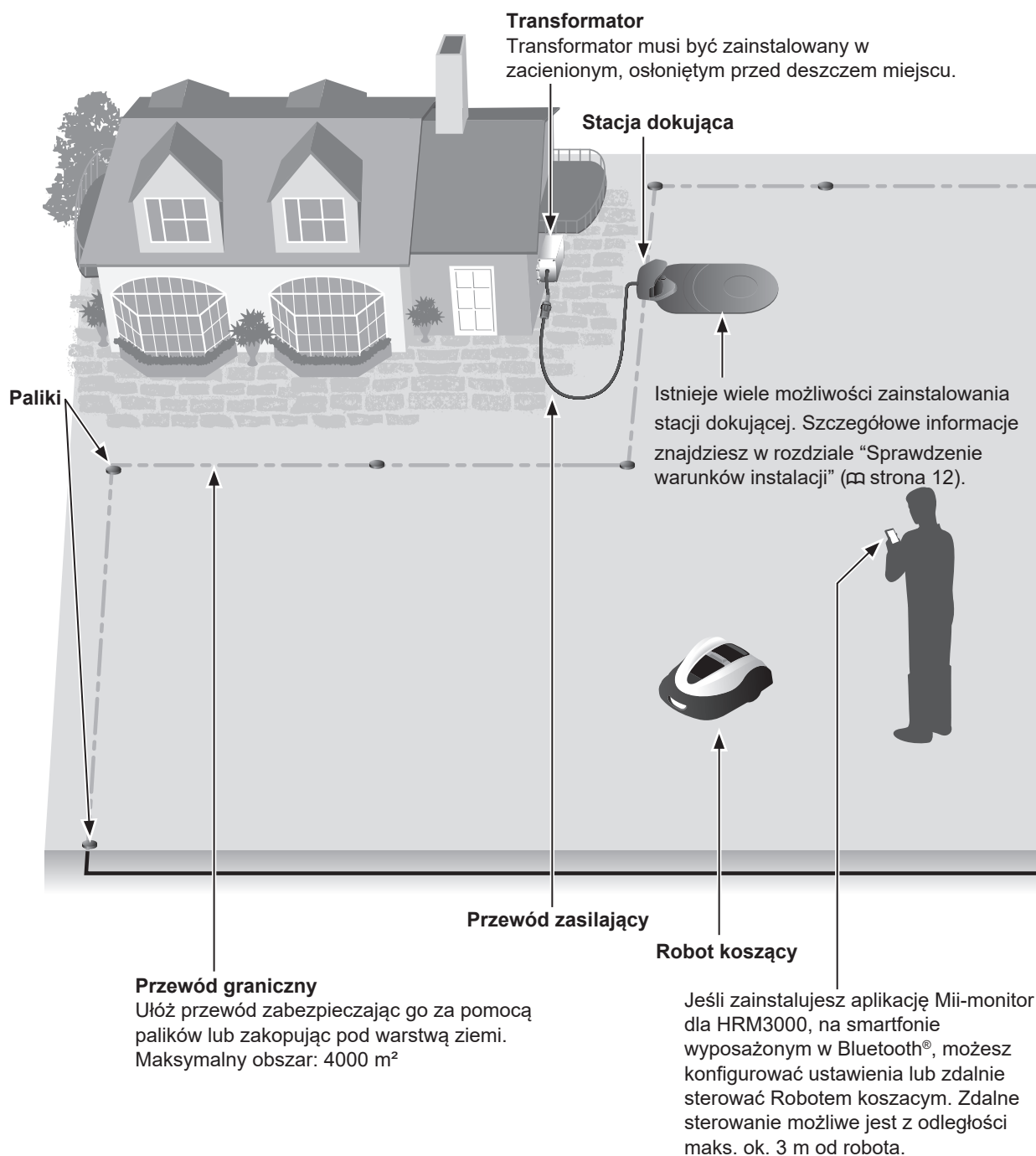


1 OPIS	4
Jak działa robot koszący Honda	4
2 ZALECENIA BEZPIECZEŃSTWA	6
Środki ostrożności	6
Lokalizacja naklejek	9
3 PRZYGOTOWANIE	10
Opis elementów	10
Ustawienia robota koszącego	17
Instalacja	12
4 USTAWIENIA MENU	30
Przegląd menu	30
Ustawienia zegara pracy	32
• Zegarpracy	32
• Zegarsezonowy	34
Ustawienia pracy robota koszącego	36
• Tryb Auto	36
• Układ trawnika	45
Sprawdzenie systemu	49
• Sygnał sprawdzenia	49
Przeglądanie historii	52
• Historia pracy	52
• Historia błędów	54
Ustawienia systemu	55
• Język	55
• Data i czas	56
• Reset	58
• Punkty startu koszenia	33
• Zegar dyskretny	35
• Tryb ręczny	43
• Ustawienia powrotu do bazy	46
• Test punktów startu	50
• Historia pracy	53
• Wyświetlacz / Dźwięk	55
• Zabezpieczenia	57
• Pomoc	58
5 PRZYGOTOWANIE Mii-monitor	59
O Mii-monitor	59
Parowanie urządzeń (podłączanie przez Bluetooth®)	60
Instalacja Mii-monitora	59
Rejestracja użytkownika	61
6 UŻYTKOWANIE	63
Sprawdzenie obszaru koszenia	63
Sprawdzenie robota koszącego	64
Obsługa kosiarki w trybie Auto	66
Cotygodniowa kontrola	68
Podłączenie do źródła zasilania	63
Włączenie / Wyłączenie	64
Regulacja wysokości ostrzy	67
Przenoszenie kosiarki	69
7 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	70
Zanim skontaktujesz się z dilerem	70
Rozwiązywanie problemów	73
Komunikaty	71
8 KONSERWACJA	75
Okresowa kontrola i konserwacja	75
Procedury konserwacji	75
9 PRZECHOWYWANIE	87
Przechowywanie zimowe	87
Przygotowanie kosiarki do nowego sezonu	87
10 INFORMACJE TECHNICZNE	88
Dane techniczne	88
11 DODATEK	89
Obsługa trybu ręcznego	89
"Deklaracja Zgodności WE"	
SCHEMAT ZAWARTOŚCI	93
Adresy głównych Dystrybutorów Hondy	92
ALFABETYCZNY WYKAZ MENU LCD	96
SCHEMAT TRAWNIKA	97
ARKUSZ KONTROLNY DILERA	100
SKRÓCONY PRZEWODNIK	102

1 OPIS

Jak działa Robot koszący Honda

Obszar koszenia jest wyznaczony przez przewód graniczny, który emituje sygnał; gdy robot koszący wykryje oznaczoną granicę, zawraca i w sposób losowy kosi trawę. Gdy bateria zaczyna się wyczerpywać, robot powraca do stacji bazowej.



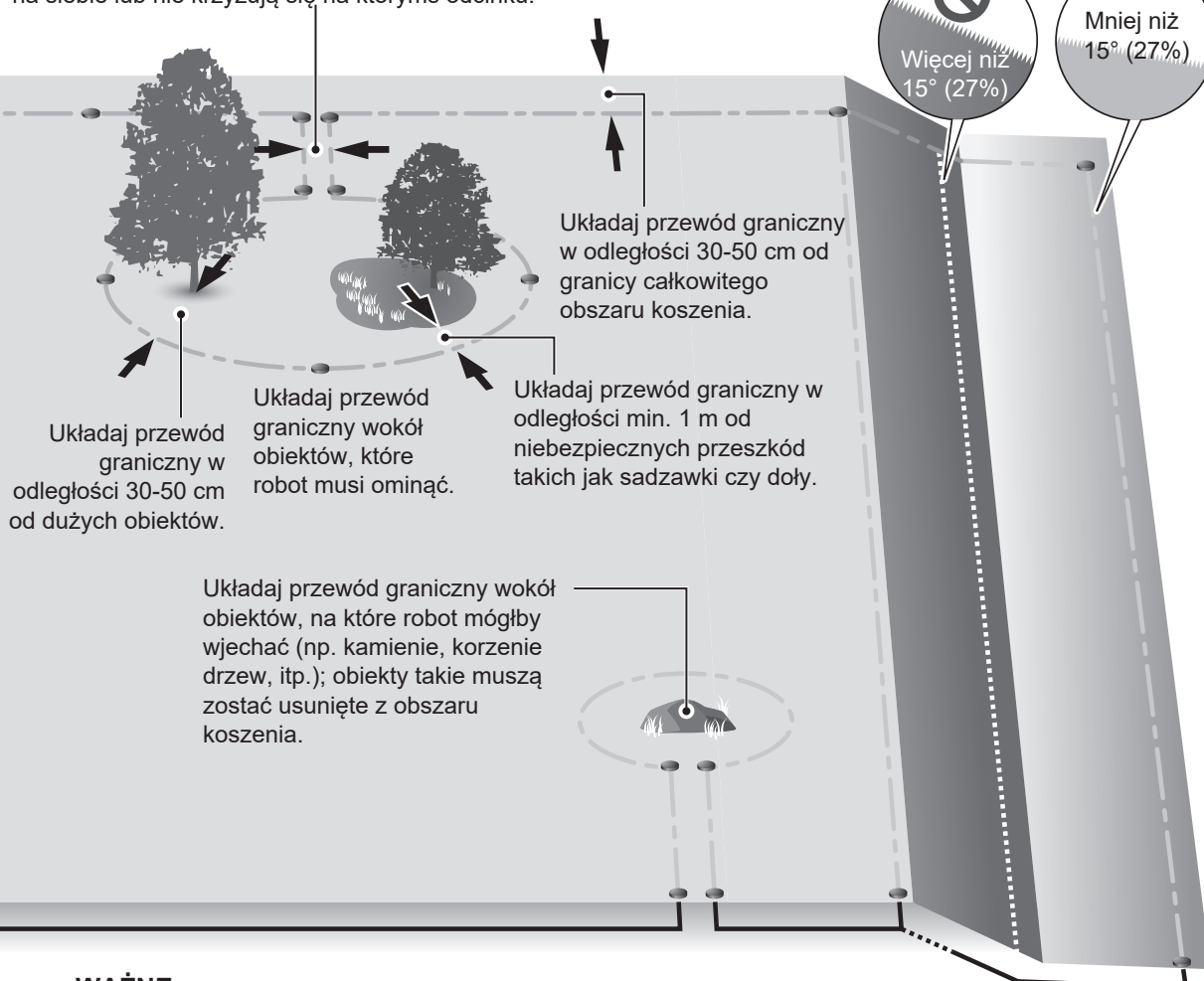
● Ułożenie przewodu granicznego

Położenie przewodu granicznego wyznacza parametry obszaru koszenia, obszar ten może zawierać wiele stref, na których może pracować robot. W celu ustawienia punktów startowych koszenia i uzyskania szczegółowych informacji na ten temat, zapoznaj się z rozdziałem "4 USTAWIENIA MENU" (☞ strona 30).

Obszar koszenia musi spełniać poniższe warunki jeśli zawiera oszary pochyłe.

- Robot może pracować na pochyłościach do 25° (47%). W obszarze pracy nie może być pochyłości większych niż 25° (47%).
- Przewód graniczny musi zostać położony na obszarze o pochyłości mniej niż 15° (27%).
- Jeśli obszar, na którym układasz przewód graniczny ma większy spadek niż 15° (27%), postępuj następująco.
 - Nie układaj przewodu granicznego w poprzek zbocza o nachyleniu większym niż 15° (27%).
 - Układaj przewód w poprzek zbocza relatywnie płaskiego, o nachyleniu mniejszym niż 15° (27%), które następuje po obszarze gdzie nachylenie jest większe niż 15° (27%). (Patrz schemat poniżej.)
- * Układanie przewodu granicznego na zbyt pochyłym obszarze, źle oddziałuje na robota koszącego. Dzieje się tak, ponieważ robot porusza się wzdłuż ułożonego przewodu.

Sąsiadujące odcinki przewodu granicznego ułóż w odległości 5 mm lub mniej od siebie. Upewnij się, czy przewody nie zachodzą na siebie lub nie krzyżują się na którymś odcinku.



WAŻNE:

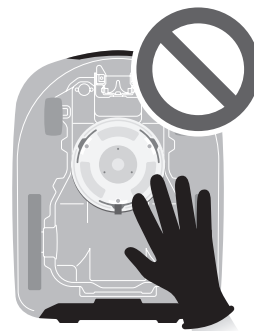
- Upewnij się, że wypełniony jest "SCHEMAT TRAWNIKA" odpowiednio do ułożenia przewodu granicznego (☞ strona 97).

2 ZALECENIA BEZPIECZEŃSTWA

Środki ostrożności

Uważnie zapoznaj się z następującymi zaleceniami.

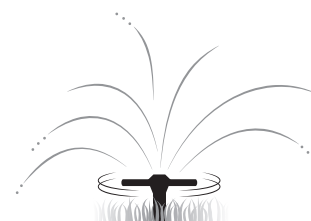
- Ręce, stopy i wszystkie inne części ciała trzymaj z dala od obracających się ostrzy.
- W czasie przeprowadzania czynności konserwacyjnych nie dotykaj ostrych komponentów, takich jak ostrza lub tarcza tnąca. W przeciwnym razie możesz się skaleczyć.



- Zawsze wciśnij ręczny przycisk STOP zanim rozpoczniesz przy urządzeniu jakiegokolwiek działania, takie jak podnoszenie, odwracanie na bok lub spodem do góry. W przeciwnym razie możesz przypadkowo dotknąć ostrzy i poważnie się skaleczyć.
- Nigdy nie zezwalaj dzieciom, osobom upośledzonym fizycznie, umysłowo lub nieprzeszkolonym, niedoświadczonym i niezaznajomionym z instrukcją obsługi użytkownikom robota koszącego. Lokalne przepisy prawa mogą określać minimalny wiek operatora.
- Pamiętaj, że odpowiedzialność za wypadki i zagrożenia bezpieczeństwa osób trzecich lub ich własności, spowodowane przez urządzenie, ciąży zawsze na operatorze lub użytkowniku kosiarki.
- Zakładaj spodnie z długimi nogawkami i solidne obuwie jeśli znajdujesz się w obszarze pracy robota koszącego.
- Osoby z rozrusznikiem serca lub używające podobnego typu sprzętu medycznego, powinny przed rozpoczęciem pracy z robotem koszącym lub wejściem na teren pracy urządzenia skonsultować się z lekarzem.
- Nie jeźdź na urządzeniu, ani też nie popychaj na siłę lub nie używaj do celów innych, niż te do których jest przeznaczone. W przeciwnym razie może dojść do wypadku lub do uszkodzenia robota koszącego.



- Nigdy nie używaj robota w bezpośrednim sąsiedztwie ludzi, w szczególności dzieci lub zwierząt.
- Koś tylko obszar, który został dokładnie wyznaczony przez przewód graniczny.
- Jeśli zachodzi ryzyko uszkodzenia robota w kontakcie ze spryskiwaczem, usuń spryskiwacz z trawnika na czas pracy robota lub ułóż przewód wokół spryskiwacza aby wykluczyć go z obszaru pracy robota koszącego.



- Jeśli temperatura na zewnątrz jest niższa niż 5°C, robot koszący nie będzie się ładował. Jeśli temperatura będzie niższa niż 0°C, robot nie będzie ani pracował, ani się ładował.
- Jeśli zachodzi ryzyko wystąpienia niekorzystnych warunków pogodowych, takich jak burza czy błyskawice, przerwij pracę i odłącz przewód zasilający.
- Niektóre części robota mogą się nagrzewać przy bezpośredniej ekspozycji na promieniowanie słoneczne. Nie dotykaj mocno nagrzaných części urządzenia, w przeciwnym wypadku możesz się poparzyć.
- Nigdy nie ładuj baterii robota koszącego za pomocą innego urządzenia niż specjalna stacja bazowa. W przeciwnym razie może dojść do wypadku lub uszkodzenia sprzętu.
- Jeśli kabel zasilający ulegnie uszkodzeniu, natychmiast przerwij pracę i skontaktuj się z autoryzowanym serwisem.
- Jeśli na obszarze pracy robota koszącego są jakieś dziury lub jamy (np. królicze nory itp.), zasyp je tak, aby wyrównać teren. Okresowo sprawdzaj, czy koszony teren jest wolny od dziur i innych nierówności.

Dla własnego bezpieczeństwa stosuj się do zaleceń

- Gdy przenosisz robota koszącego, najpierw go wyłącz i uchwycij w sposób opisany w niniejszej instrukcji (patrz str. 69), z ostrzami skierowanymi z dala od Ciebie.
- Gdy przenosisz robota koszącego upewnij się, że trzymasz urządzenie w miejscach specjalnie do tego przeznaczonych (patrz str. 69). Jeśli przenosisz kosiarkę w inny sposób, ryzykujesz zranieniem przez ostrza lub gniazdo ładowania. Istnieje również wtedy ryzyko upuszczenia i tym samym uszkodzenia kosiarki.



- Korzystając z funkcji zdalnego sterowania robotem za pomocą aplikacji "Mii-monitor", stosuj odpowiednie środki ostrożności.
 - Działaj na jasno oświetlonym terenie
 - Unikaj działania na mokrej trawie
 - Zachowaj ostrożność przy poruszaniu się na pochyłościach



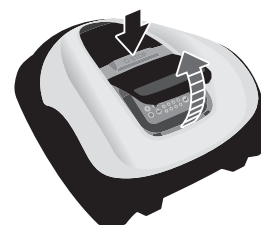
- Na czas przeprowadzania czynności konserwacyjnych zakładaj grube rękawice robocze. W przeciwnym razie możesz się skaleczyć ostrzami.



- Przed rozpoczęciem pracy zawsze sprawdzaj koszony obszar i usuń z tego terenu wszelkie gałęzie, kamienie i inne przedmioty obce, które mogą spowodować uszkodzenie ostrzy i przerwanie pracy robota. Jeśli tego nie zrobisz, zwiększasz także ryzyko odniesienia obrażeń spowodowanych przez wyrzucone spod kosiarki przedmioty lub uszkodzenia urządzenia.



- Zawsze najpierw wciskaj ręczny przycisk STOP zanim fizycznie dotkniesz innych elementów robota. Jeśli tego nie zrobisz, możesz doznać obrażeń, zabezpiecza to robota przed wjechaniem do stacji dokującej i zatrzymuje pracę robota koszącego.
- Gdy przeprowadzasz konserwację robota koszącego, upewnij się, że najpierw wcisnąłeś ręczny przycisk STOP i urządzenie zatrzymało się. W przeciwnym razie może dojść do wypadku.



- Ułóż przewód graniczny tak, aby leżał mocno i sztywno na ziemi oraz dokonaj okresowego sprawdzenia, czy nie jest zbyt obłuzowany. Jeśli przewód będzie wystawał z ziemi, Ty lub ktoś inny może się o niego potknąć i upaść.
- Nie dotykaj przewodu w miejscu, w którym został uszkodzony lub przecięty. Grozi to zranieniem lub porażeniem prądem.
- Jeśli przewód graniczny został przecięty lub uszkodzony, wyłącz kosiarkę, wyjmij wtyczkę transformatora z gniazda zasilania (w budynku) i skontaktuj się z serwisem.
- Zainstaluj transformator w miejscu nie narażonym na bezpośrednie działanie słońca czy deszczu.
- Jeśli dotykasz transformatora zakładaj rękawice, ponieważ podłączony do gniazda zasilania transformator nagrzewa się.
- W pobliżu transformatora nie mogą znajdować się źródła otwartego ognia, takie jak np. świece.
- Transformator i gniazda sieciowe muszą być cały czas łatwo dostępne.
- W przypadku uszkodzonego przewodu lub wtyczek transformator należy zutylizować.
- Transformator nie wymaga szczególnej obsługi. Jeśli chcesz go oczyścić, użyj tylko suchej szmatki lub szczotki.
- Korzystanie z transformatora przez dzieci powinno odbywać się pod stałą kontrolą rodziców.

Stopień ochrony IP55 dotyczy obudowy adaptera oprócz wtyczki. Wtyczka musi być osłonięta daszkiem. Przy użytkowaniu na zewnątrz, wtyczka musi być umieszczona w wodoszczelnym gnieździe.

Stopień ochrony IP dla wtyczki:

ETX1HD940EAK ... IP44 dla wtyczki

ETX1HD940BAK ... IP20 dla wtyczki

EXT1HD940WAK ... IP20 dla wtyczki

Uwaga1: Obudowa adaptera przeszła również testy na IP68.



Zabezpieczenie urządzenia II klasy



Zewnętrzny transformator zaizolowany przed zwarcie



Jednostka włącznika zasilania

- Nie dotykaj gniazda ładującego. Kontakt z gniazdem może grozić obrażeniami.
- Przestrzegaj następujących zaleceń, gdy masz kontakt z gniazdem zasilania (budynek), przewodem zasilającym i transformatorem. W przeciwnym razie możesz doznać porażenia prądem.
 - Nie dotykaj gniazda zasilania (budynek), kabli elektrycznych i transformatora mokrymi rękoma.
 - Nie dotykaj gniazda zasilania (budynek), kabli elektrycznych i transformatora, jeśli są one mokre.
- Przeprowadzaj okresowe kontrole stanu transformatora, gniazd i kabli zasilania, aby upewnić się, że nie nagromadził się w nich brud, kurz i inne rzeczy, które nie usunięte mogłyby spowodować pożar.
- Przy podłączaniu wtyczki do gniazda trzymaj ją w miejscu do tego przeznaczonym. Jeśli będziesz nieprawidłowo trzymał wtyczkę, możesz doznać porażenia prądem w momencie, gdy wtyczka zetknie się z okolicą gniazda.
- Upewnij się, że wszystkie ZALECENIA BEZPIECZEŃSTWA są jasne i zrozumiałe dla osób, które mogą mieć styczność z obsługą robota koszącego. W przeciwnym razie może dojść do wypadku.
- Osoby, które dobrze nie zapoznały się z instrukcją obsługi, nie powinny w żaden sposób obsługiwać robota koszącego, z wyjątkiem co najwyżej wyłączenia urządzenia.
- Gdy zbliżasz się do pracującego robota koszącego, uważaj na przedmioty i materiały, które mogą zostać rozrzucone przez ostrza kosiarki.
- Nie używaj robota koszącego jeśli obudowa zewnętrzna jest uszkodzona. Ostrza mogą cię zranić lub możesz doznać obrażeń przez materiały odrzucone przez ostrza.
- Nigdy nie próbuj manipulować przy urządzeniu. Może to doprowadzić zarówno do wypadku, jak i uszkodzenia robota koszącego.

Utylizacja

Aby chronić środowisko naturalne, nie pozbywaj się zużytego robota koszącego, ani baterii itp. po prostu przez wyrzucenie produktów tych do śmieci komunalnych. Zapoznaj się z lokalnymi przepisami lub skontaktuj w tej sprawie z autoryzowanym dilerem Hondy.

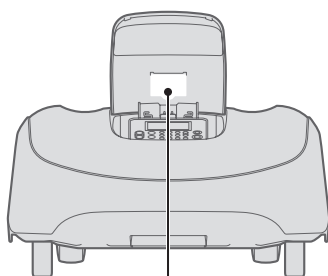
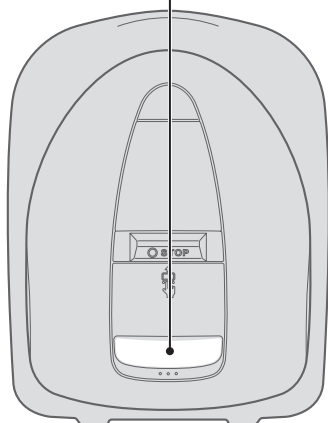
Lokalizacja oznakowania

UMIEJSCOWIENIE NAKLEJEK OSTRZEGAWCZYCH

Robot koszący powinien być użytkowany z należytą uwagą i ostrożnością. Dlatego też na różnych miejscach urządzenia umieszczono naklejki z piktogramami, w celu przypomnienia użytkownikowi o podjęciu najważniejszych środków ostrożności. Znaczenie tych naklejek jest w pełni wyjaśnione poniżej. Naklejki te są integralną częścią urządzenia, dlatego jeśli którakolwiek odklei się lub stanie się nieczytelna, należy skontaktować się z autoryzowanym dilerem w celu nabycia nowej naklejki na wymianę. Prosimy o dokładne przeczytanie zaleceń bezpieczeństwa w odpowiednim rozdziale niniejszej instrukcji.



Bluetooth®



Robot koszący Honda jest zaprojektowany tak by zapewniać bezpieczną i niezawodną pracę jeśli tylko jest użytkowany zgodnie z instrukcją. Dokładnie zapoznaj się z Instrukcją obsługi przed uruchomieniem urządzenia. Zaniechanie tej czynności może skutkować doznaniem obrażeń lub uszkodzeniem sprzętu.



Wszystkie osoby postronne oraz zwierzęta trzymaj z dala od obszaru pracy robota koszącego.



Nie dotykaj obracających się ostrzy. Uwaga, ostre narzędzie: obracające się ostrze. Wyłącz urządzenie przed rozpoczęciem obsługi lub podniesieniem kosiarki.



Nie wolno jeździć na maszynie. Urządzenie to nie jest zabawką, trzymaj dzieci z dala od robota koszącego.

UMIEJSCOWIENIE ZNAKU CE, NUMERU SERYJNEGO, I INNYCH INFORMACJI

Nazwa i adres producenta, znak CE, numer seryjny i inne informacje znajdują się na tabliczce znamionowej przedstawionej na poniższym rysunku.

Nazwa i adres producenta

Model i typ

Numer seryjny

Szerokość cięcia

Napięcie znamionowe

Moc znamionowa

Masa (Ciężar)

Honda France Manufacturing S.A.S.
Rue des Châtaigniers
Pôle 45 - 45140 Ormes
France

CE

IPX5

III

WEEE symbol

QR code

Rok produkcji

Oznakowanie CE



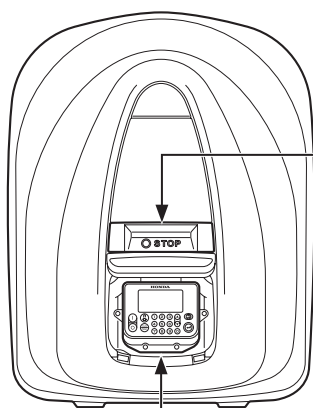
Nie wyrzucaj zużytych sprzętów elektrycznych do zwykłych odpadów komunalnych. Jeśli urządzenia elektryczne zostaną zutyliczowane poprzez zwykłe wyrzucenie na wysypisko, substancje szkodliwe mogą wyciec i dostać się do łańcucha pokarmowego, uszkadzając twoje zdrowie i samopoczucie. W celu uzyskania szczegółowych informacji o utylizacji urządzenia, skontaktuj się z dilerem lub lokalną jednostką zbiórki zużytego sprzętu elektrycznego.

3 PRZYGOTOWANIE

Opis elementów

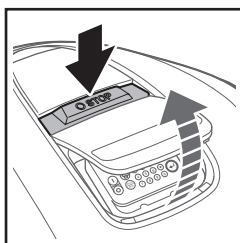
● Robot

Widok z góry

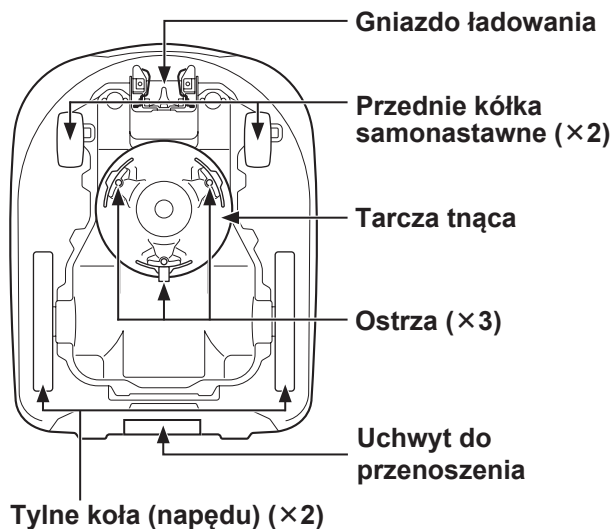


Panel sterowania

Ręczny przycisk STOP
Gdy wciśniesz ręczny przycisk STOP, otwiera się pokrywa panelu sterowania.



Widok z dołu



Gniazdo ładowania

Przednie kółka samonastawne (×2)

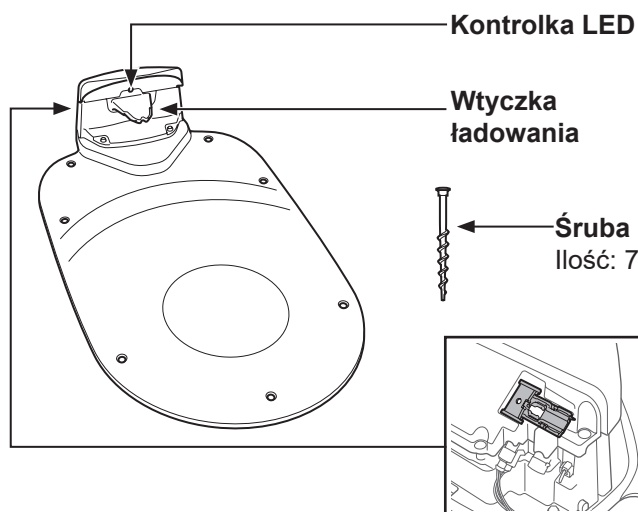
Tarcza tnąca

Ostrza (×3)

Uchwyt do przenoszenia

Tylne koła (napędu) (×2)

● Stacja dokująca



Kontrolka LED

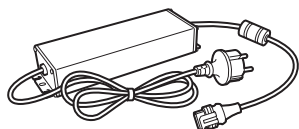
Wtyczka ładowania

Śruba
Ilość: 7

Robot koszący ładuje baterię w stacji dokującej, powraca do stacji gdy koszenie zostanie zakończone lub gdy stopień naładowania baterii jest niski. Za pomocą kontrolki LED możesz sprawdzić status przewodu granicznego (☞ strona 64).

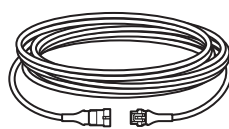
Dołączony do robota uchwyt na ostrza może być przechowywany w stacji dokującej. Miejsce umieszczenia uchwyty znajduje się pod osłoną stacji.

● Akcesoria



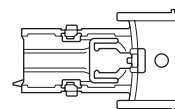
Transformator

Zamontuj transformator ponad ziemią. Po dokonaniu wszystkich pozostałych połączeń, na koniec podłącz transformator do gniazda zasilania (w budynku).



Przedłużacz

Jeśli przewód zasilający do transformatora jest za krótki, możesz go przedłużyć za pomocą przedłużacza. Długość: 10 m



Uchwyt na ostrza

Użyj uchwyty na ostrza podczas ich wymienia (☞ strona 83).

Panel sterowania

Wyświetlacz

Gdy robot jest uruchomiony, tutaj wyświetla się ekran główny i pozostałe menu.

Przycisk On

Wciśnij, aby włączyć kosiarkę.

Przycisk Off

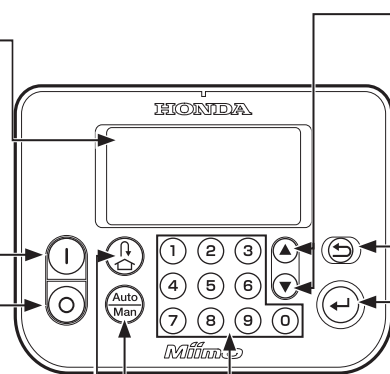
Wciśnij, aby wyłączyć kosiarkę.

WAŻNE:

- Gdy zasilanie jest wyłączone, zegar nie działa.

Przycisk "Stacja"

Wciśnij, aby robot koszący automatycznie powrócił do stacji bazowej po zamknięciu pokrywki wyświetlacza.



Przyciski w górę / w dół

Wciśnij, aby przejść do poprzedniej / następnej pozycji na wyświetlaczu.

Przycisk "Powrót"

Wciśnij, aby wrócić do poprzedniego menu. (W pewnych przypadkach przycisk ten nie może być użyty.)

Przycisk "Enter"

Wciśnij, aby wejść w wybraną opcję menu.

Przyciski numeryczne

Wciśnij, aby wejść w określone opcje wyświetlane na ekranie. Jeśli z lewej strony pozycji menu znajduje się numer, możesz wcisnąć odpowiadający na klawiaturze numerycznej, aby podświetlić daną pozycję menu.

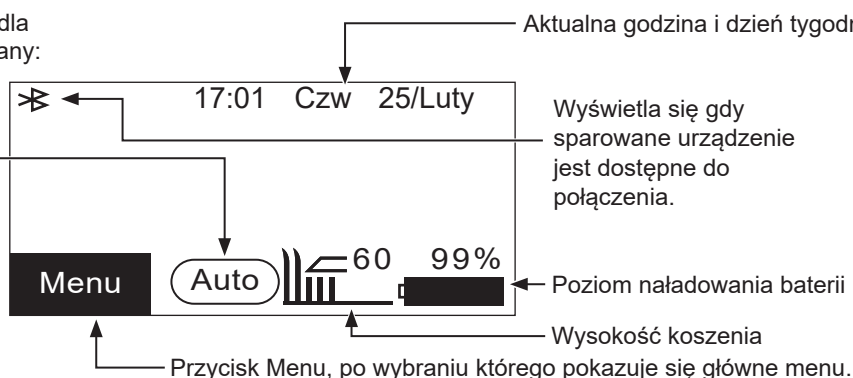
Przycisk wyboru trybu Auto / Ręcznego

Przy wyświetlonym ekranie głównym, wciśnij aby przełączyć tryb pracy na Auto lub Ręczny. Szczegółowe informacje "4 USTAWIENIA MENU" (☞ strona 30).

Ekran główny

Przycisk wyboru trybu pracy kosiarki dla którego status ustawień jest wyświetlany:

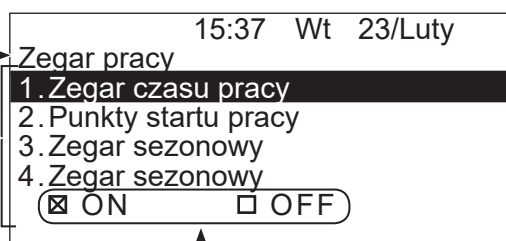
Ikona	Opis
	Ustawiony tryb Auto.
	Aktywny tryb Ręczny i brak ustawień zegara
	Robot koszący powróci do stacji dokującej.



Ekran wyboru opcji

Nazwa pierwszego poziomu menu

Wybieralne pozycje menu i status bieżących ustawień.



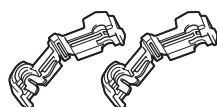
Możesz wyświetlić poprzedni ekran, wciskając przycisk ⏪.

Wybieralne okienka które zaznaczasz poprzez wciśnięcie przycisku ⏩.



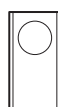
Klucz

heksagonalny
Do wymiany ostrzy użyj klucza heksagonalnego (☞ strona 83).



Łączniki do przewodu granicznego

Użyj łączników aby zakończyć przewód graniczny i wpiąć go do stacji dokującej. Ilość: 2



Zapasowe ostrza

Użyj zapasowych ostrzy gdy założone ulegną zużyciu. Ilość: 9

Linijka

Część opakowania niniejszego produktu jest linijką. Podczas instalacji przewodu granicznego może być używana do sprawdzania stanu przewodu.



Mii-monitor

Ściągnij z App Store® lub Google Play™. Możesz zdalnie sterować robotem. (☞ strona 59)

Instalacja

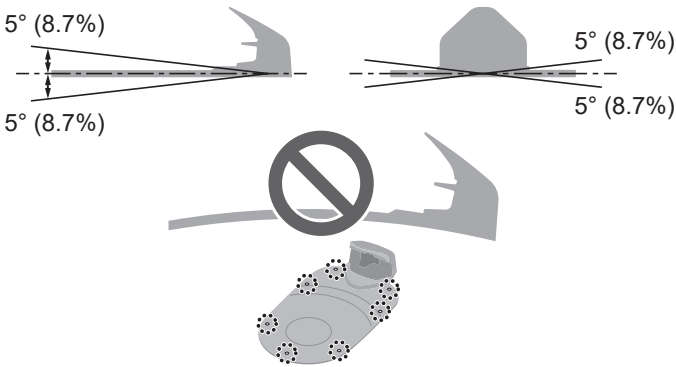
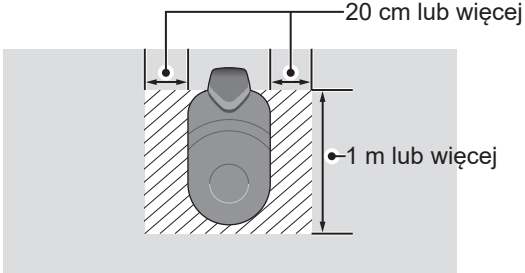
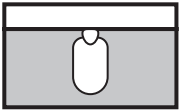
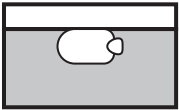
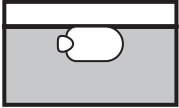
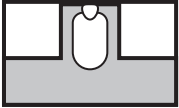
Zdecydowanie zalecamy, aby instalację robota koszącego przeprowadził autoryzowany diler Hondy.

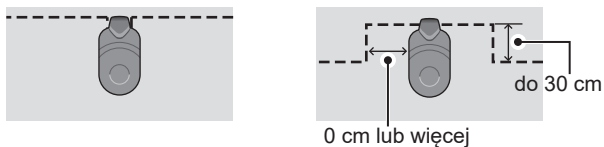
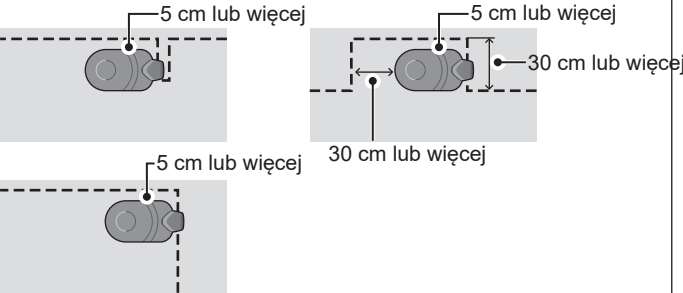
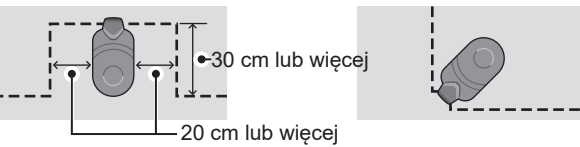

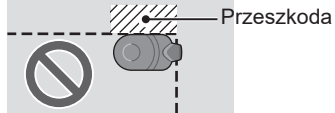
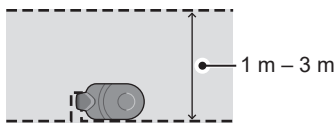
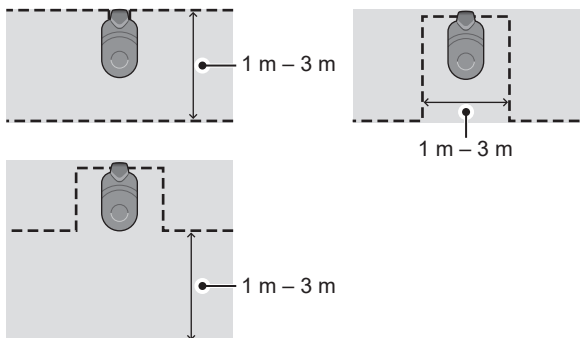
Kontrola warunków instalacji

Sprawdź u diler, który wykonał instalację, czy stacja dokująca i przewód graniczny zostały zamontowane zgodnie z poniższymi warunkami. Okresowo upewnij się także, czy te warunki są wciąż spełniane. Jeśli którykolwiek z poniższych warunków nie jest spełniany, skonsultuj się z dilerem.

Zalecane jest, aby zasilanie sieciowe było zamontowane w zgodzie z lokalnymi przepisami.

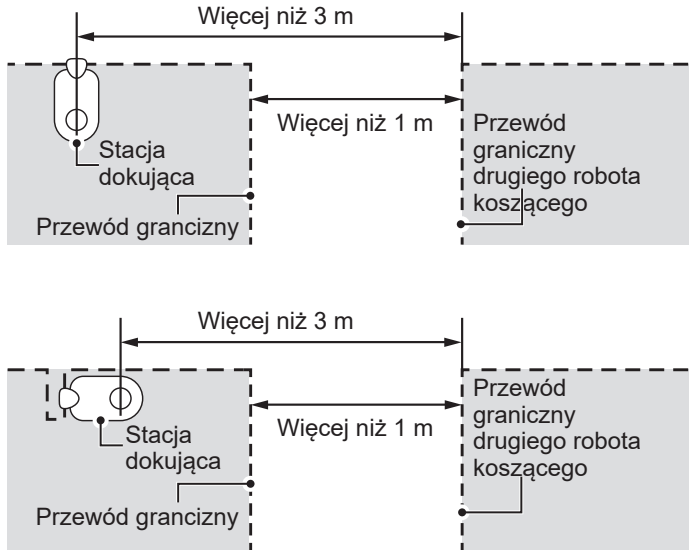
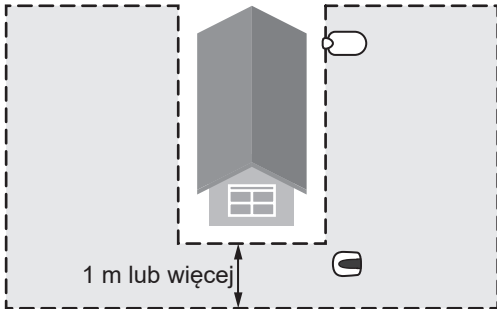
Warunki montażu stacji dokującej

Rysunek	Warunki
	<ul style="list-style-type: none"> • Stacja dokująca musi być zainstalowana na równej powierzchni o nachyleniu nie większym niż 5° (8.7%). • Stacja dokująca nie może być wygięta. • Śruby muszą być dokładnie dokręcone. • Przed montażem stacji dokującej, sprawdź podłoże, którego stan może być różny w zależności od pory roku. Może zachodzić konieczność konserwacji terenu w ciągu sezonu. • Przy montażu stacji dokującej bezpośrednio na trawniku, przytnij trawę, na której będzie stała stacja najkrócej jak to możliwe. • Przy nieprawidłowym montażu stacji dokującej, kosiarka może nie ładować się.
	<p>Zainstaluj stację dokującą w miejscu wolnym od jakichkolwiek przeszkód - jak pokazuje zacieniowany obszar na rysunku obok.</p>
<p>Kierunek dokowania</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Ścieżka 1</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Ścieżka 2</p>  </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p>Ścieżka 3</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Ścieżka 4</p>  </div> </div>	<p>Kierunek dokowania</p> <p>Istnieją cztery sposoby instalowania stacji dokującej.</p>

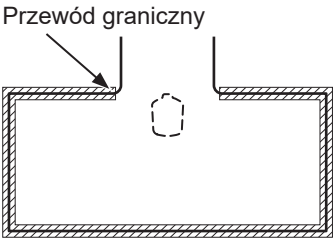
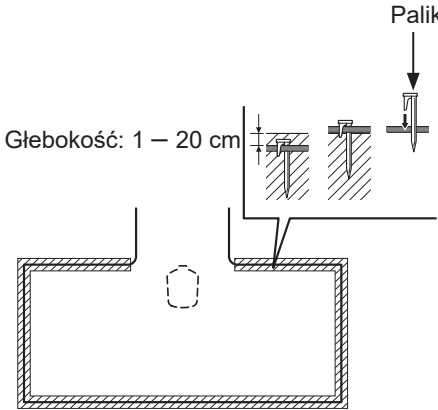
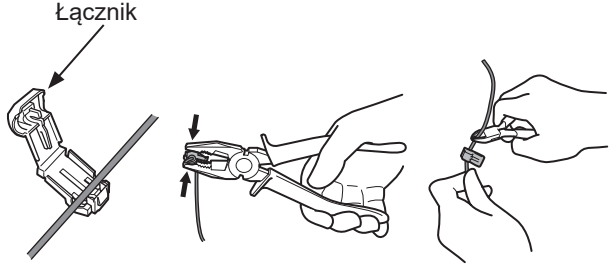
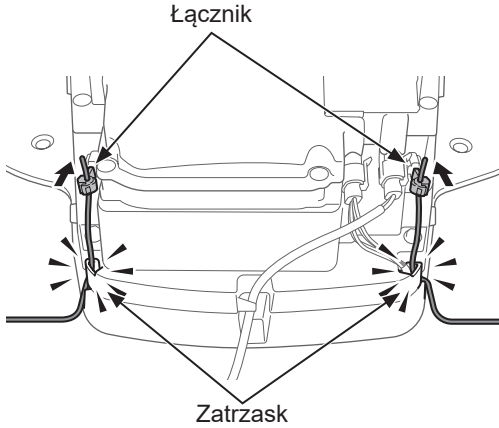
Rysunek	Warunki
<p>Przykłady poprawnej instalacji</p> <p>Ścieżka 1</p>  <p>Ścieżka 2 / Ścieżka 3</p>  <p>Ścieżka 4</p> 	<p>Ścieżka 1: Instalacja standardowa Zainstaluj stację dokującą prostopadłe do przewodu granicznego.</p> <p>Ścieżka 2: Zgodnie z ruchem wskazówek zegara Podłącz stację równolegle do przewodu (zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara).</p> <p>Ścieżka 3: Przeciwnie do wskazówek zegara Podłącz stację równolegle do przewodu (przeciwnie do kierunku ruchu wskazówek zegara).</p> <p>Ścieżka 4: Instalacja we wnęce Zainstaluj stację dokującą we wnęce utworzonej z przewodu granicznego.</p>
<p>Przykłady nieprawidłowej instalacji</p> <p>Przykład 1</p>  <p>Przykład 2</p> 	<p>Przykład 1 Nie układaj przewodu granicznego pod stacją dokującą.</p> <p>Przykład 2 Uważaj aby w bezpośrednim sąsiedztwie stacji dokującej nie było żadnych przeszkód. Przeszkody mogą znajdować się od stacji w odległości przynajmniej 30cm.</p>
<p>Przykłady instalacji w wąskim przejeździe</p> <p>Wybierz Ścieżkę 2 lub Ścieżkę 3 w następujących przypadkach.</p>  <p>Wybierz Ścieżkę 4 w następujących przypadkach.</p> 	<p>Instalacja w wąskim przejeździe</p> <ul style="list-style-type: none"> • Wąski przejazd to taki, w którym odległość między przewodami wynosi 3m lub mniej. • Nie układaj przewodu granicznego w odległości mniejszej niż 1m. <p>WAŻNE:</p> <p>- Przy instalacji w wąskim przejeździe nie wybieraj Ścieżki 1 instalowania stacji.</p>

Warunki ułożenia przewodu granicznego

Rysunek	Warunki
<p>Wysokość obiektów, na które robot koszący może wjechać</p>	<p>Ułóż przewód graniczny wokół obiektów, na które robot koszący może wjechać (np. głązy, korzenie drzew, itp.); obiekty te muszą zostać wyłączone z obszaru pracy robota.</p>
<p>Maksimum 5 mm odstępu</p> <p>Skrzyżowany</p>	<p>Początkowy i końcowy odcinek przewodu granicznego, wyznaczającego teren pracy, powinny przebiegać obok siebie w odstępie do maksimum 5 mm. (Jednakże nie powinny się pokrywać, czy też krzyżować).</p>
<p>30 cm do 50 cm</p>	<p>Odległość między przewodem granicznym, a dużym obiektem musi wynosić 30 cm to 50 cm. (Odległość ta może zostać zredukowana do 30 cm jeśli ustawisz niską wartość w opcji [Przekroczenie przewodu]. Aby uzyskać szczegółową informację, skontaktuj się z dilerem.)</p>
<p>Ustaw ogrodzenie 15 cm lub wyższe</p> <p>Obszar, gdzie robot może wpaść w zagłębienie</p>	<p>Ustaw ogrodzenie wokół obszaru, gdzie robot mógłby wpaść, takich jak nierówne podłoże, sadzawki, baseny, podjazdy, lub inne obszary z różnicą wysokości.</p>
<p>Więcej niż 15° (27%)</p> <p>Mniej niż 15° (27%)</p>	<p>Nie układaj przewodu granicznego na terenie o nachyleniu większym niż 15° (27%). W celu dostępu do strefy o pochyłości mniejszej niż 15° (27%), można ułożyć przewód graniczny równoległe do zbocza o nachyleniu większym niż 15° (27%).</p>
	<p>Przewód graniczny powinien być tak ułożony, aby nigdzie nie było nadmiaru wolnego kabla.</p>
<p>Promień 20 m</p>	<p>Robot koszący odbiera sygnał emitowany przez przewód graniczny w promieniu 20 m. Jeśli urządzenie znajdzie się w miejscu obszaru pracy, gdzie w promieniu 20 m przewód graniczny nie został ułożony, robot koszący nie wykryje sygnału i zatrzyma się. Maksymalny obszar: 4000 m²</p>
<p>Kąt ostry</p> <p>Kąt prosty lub rozwarty</p>	<p>Przewód graniczny musi być położony tak, aby w żadnym miejscu nie był zagięty pod kątem ostrym. (Kąty powinny być większe niż 90°.)</p>

Rysunek	Warunki
	<p>Jeśli używasz więcej niż jednego robota koszącego, przewód graniczny musi zostać położony zgodnie z rysunkiem po lewej.</p>
	<p>Wąski przejazd (odległość między przewodami) powinien wynosić więcej niż 1 m.</p>

● Układanie przewodu granicznego i podłączanie do stacji dokującej

Rysunek	Działanie
	<p>Ułóż przewód graniczny używając "SCHEMATYU TRAWNIKA" (☞ strona 97).</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pozostaw trochę przewodu aby możliwe były niewielkie regulacje, podwójne założenie na zewnątrz pętli jest dopuszczalne. • Nie mocuj przewodu przed ułożeniem całości. • Przewód graniczny powinien zostać tak ułożony, aby nie było nadmiaru przewodu.
	<p>Zamocuj przewód za pomocą palików na zalecanej głębokości jak pokazano na rysunku obok.</p>
	<p>Zamontuj łącznik na obu końcach przewodu granicznego.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Włóż przewód graniczny w miejsce zamocowania w łączniku. 2. Ściśnij łącznik za pomocą kombinerek. 3. Odetnij nadmiar przewodu, pozostawiając 1-2 cm od każdego łącznika.
	<p>Przewód graniczny nie może się krzyżować przy podłączaniu do stacji dokującej. Końcówka prawego przewodu musi być podłączona do prawego zaczeptu w stacji dokującej, a lewa końcówka przewodu do lewego zaczeptu.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Zdejmij pokrywę stacji (☞ strona 63). 2. Przełóż przewód graniczny przez zatrzaski. 3. Wepnij łączniki w zaczepty. 4. Zamontuj pokrywę stacji. <p>WAŻNE</p> <p>- Aby podłączyć transformator do stacji dokującej, patrz strona 63.</p>

Konfiguracja robota koszącego

Po uruchomieniu robota po raz pierwszy, pojawi się wstępna konfiguracja i kreator instalacji.

We wstępnej konfiguracji, możesz ustawić język wyświetlania menu, dzień tygodnia oraz godzinę, i utworzyć własny kod PIN (Personal Identification Number).

Gdy wstępna konfiguracja zostanie wykonana, możesz konfigurować ustawienia pracy robota koszącego za pomocą kreatora instalacji.

Kreator instalacji działa zarówno na wyświetlaczu robota, jak i w aplikacji Mii-monitor na smartfonie czy tablecie.

WAŻNE:

- Jeśli twój diler wprowadził już dane do kreatora instalacji, ekran kreatora instalacji nie wyświetli się.

Włączenie zasilania

Po naładowaniu baterii, wciśnij przycisk **ⓘ** (On) aby włączyć robota.

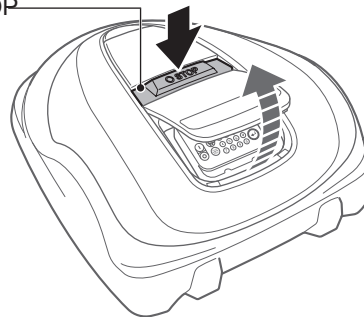
Przycisk **ⓘ** (On) umieszczony jest na panelu sterowania w tylnej części robota koszącego.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

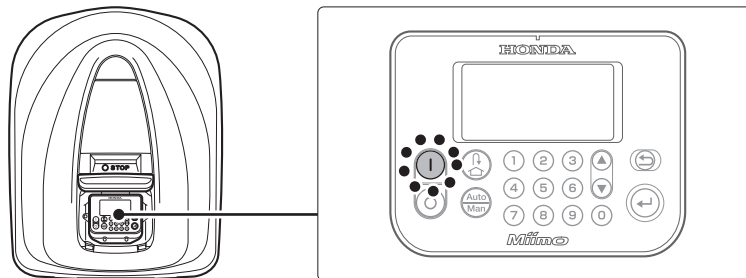
- Nie próbuj na siłę otwierać palcami zamkniętej klapki panelu sterowania.

1 Wciśnij ręczny przycisk STOP.
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.

Ręczny przycisk STOP



2 Wciśnij przycisk **ⓘ** (On) na panelu sterowania.



Zasilanie jest włączone i wyświetlony zostaje ekran wstępnej konfiguracji.

Wstępna konfiguracja

Podczas pierwszego uruchomienia wyświetli się wstępna konfiguracja, w celu ustawienia języka menu, daty oraz godziny, oraz ustawienia twojego kodu PIN (Personal Identification Number). Wstępną konfigurację wykonuje się na panelu sterowania. Po wstępnej konfiguracji, możesz użyć Mii-monitor aby zmienić ustawienia.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Upewnij się, że wcisnąłeś ręczny przycisk STOP przed rozpoczęciem poniższej procedury.

1 Wybierz preferowany język i wciśnij przycisk ↵.

Konfiguracja wstępna	
Wybierz język	
1. English	
2. Deutsch	
3. Français	
4. Italiano	
5. Nederlands	
6. Svenska	

2 Wprowadź datę w formacie {Dzień}/{Miesiąc}/{Rok} i godzinę w formacie 24-godzinnym.

Konfiguracja wstępna	
Ustaw datę i godzinę	
DD/MM/20RR	: (24h)
	OK

3 Wybierz [OK] i wciśnij przycisk ↵.

Konfiguracja wstępna	
Utwórz kod PIN	
█ _ _ _ _	
	OK

4 Wprowadź kod PIN za pomocą przycisków numerycznych.

WAŻNE:

- Zapisz numer PIN w odpowiednim miejscu. Patrz "ARKUSZ KONTROLNY DILERA" (↗ strona 100).

5 Wybierz [OK] i wciśnij przycisk ↵.
Wyświetli się komunikat "Wybierz menu instalacji".
Możesz wybrać metodę konfiguracji ustawień.
[1.Kreator instalacji]...Instalacja Krok-po-kroku (↗ strona 19)
[2.Konfiguracja zaawansowana] ... Tylko konfiguracja Ustawień pracy/Zegara dyskretnego (↗ strona 28)
[3.Ponów konfigurację wstępną] ... Ponowna konfiguracja wstępna

Wybierz menu instalacji	
1. Kreator instalacji	
2. Konfiguracja zaawansowana	
3. Ponów konfigurację wstępną	
	Koniec

Wstępna konfiguracja została zakończona. Przejdź do kreatora instalacji aby skonfigurować parametry pracy twojego robota koszącego.

Kreatora instalacji możesz przeprowadzić nie tylko na panelu sterowania robota, ale również w Mii-monitor. Jeśli jeszcze nie zainstalowałeś Mii-monitor, patrz rozdział "5 Przygotowanie Mii-monitor" (↗ strona 59).

Konfiguracja ustawień poprzez kreatora instalacji

Ten rozdział wyjaśnia procedurę kreatora instalacji za pomocą panela sterowania na robocie. Kreator instalacji przeprowadzi cię przez konfigurację ustawień pracy robota koszącego jak następuje:

Pozycja menu	Zastosowanie	Konfigurowanie i testowanie ustawień
[1. Wysokość cięcia]	Ustawienie wysokości ostrzy robota koszącego.	- Wysokość ostrzy
[2. Układ ogrodu]	Konfigurowanie ustawień związanych z ułożeniem przewodu granicznego. Wartości tych ustawień są powiązane z innymi ustawieniami.	- Kierunek wjazdu robota do stacji dokującej - Długość przewodu granicznego - Rozmiar ogrodu - Obecność wąskich przejazdów
[3. Punkty startu koszenia]	Konfigurowanie ustawień punktów startu koszenia, umożliwiające robotowi rozpoczynanie koszenia w różnych miejscach.	- Kierunek punktów startu koszenia - Odległość punktów startowych od stacji dokującej - Proporcje czasu, w którym robot kosi w poszczególnych obszarach
[4. Test punktów startu]	Testowanie punktów startu koszenia skonfigurowanych w pozycji menu [3. Punkty startu koszenia].	- Testowanie ustawień każdego z punktów
[5. Zegar czasu pracy]	Ustawienie zegara pracy robota, aby kosił zgodnie z harmonogramem.	- Dni i godziny pracy - Sezonowy czas pracy

WAŻNE:

- Przed uruchomieniem kreatora instalacji, potwierdź u dilerów kompletność instalacji stacji dokującej i ułożenia przewodu granicznego.
- Przed uruchomieniem kreatora instalacji uzupełnij LISTĘ KONTROLNĄ DILERA na końcu Instrukcji Obsługi.
- Jeśli LISTA KONTROLNA DILERA na końcu Instrukcji Obsługi została wcześniej wypełniona przez dilerów, odnoś się do niej podczas konfigurowania ustawień w kreatorze instalacji.
- Po zakończeniu konfiguracji ustawień w kreatorze, możesz zmieniać wartości ustawień w menu. Szczegółowe informacje znajdziesz w rozdziale "4. USTAWIENIA MENU" (☞ strona 30).
- Możesz również modyfikować parametry ustawień za pomocą aplikacji Mii-monitor.

1. Ustawianie wysokości koszenia

Za pomocą tych ustawień, możesz określić wysokość ostrzy robota koszącego.

1-1

Wybierz [1.Kreator instalacji] i wciśnij przycisk .


Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji.

Wybierz menu instalacji

- 1. Kreator instalacji
- 2. Konfiguracja zaawansowana
- 3. Ponów konfigurację wstępną

Koniec

1-2

Wybierz [1.Wysokość koszenia] i wciśnij przycisk .

Wyświetli się ekran ustawiania wysokości koszenia.

Kreator instalacji 1/5

- 1. Wysokość koszenia
- 2. Układ ogrodu
- 3. Punkty startu koszenia
- 4. Test punktów startu
- 5. Zegar czasu pracy

1-3

Wciśnij   **aby ustawić wysokość ostrzy.**

WAŻNE:

Zalecamy takie ustawienie wysokości ostrzy aby cięte było nie więcej niż 5mm wysokości trawy.

Wysokość koszenia 1/5

60(max)



20(min)

60

1-4

Wciśnij przycisk .

Konfiguracja wysokości cięcia jest zakończona. Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji i [1.Wysokość koszenia] widoczna jest jako "odhaczona".

Kreator instalacji 2/5


- ✓ 1. Wysokość koszenia
- 2. Układ ogrodu
- 3. Punkty startu koszenia
- 4. Test punktów startu
- 5. Zegar czasu pracy

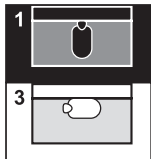
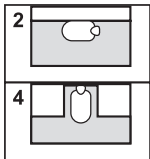
2. Ustawienia układu ogrodu

Za pomocą tych ustawień możesz wprowadzić do robota informacje o układzie ogrodu.

- 2-1** Wybrany [2.Układ ogrodu]. Wciśnij przycisk  aby skonfigurować układ ogrodu. Wyświetli się ekran układu ogrodu.

Kreator instalacji	2/5
<input checked="" type="checkbox"/> 1. Wysokość kodszenia <input checked="" type="checkbox"/> 2. Układ ogrodu <input type="checkbox"/> 3. Punkty startu koszenia <input type="checkbox"/> 4. Test punktów startu <input type="checkbox"/> 5. Zegar czasu pracy	

- 2-2** Wybierz ścieżkę wjazdu do stacji, i wciśnij przycisk . Patrz strona 12, aby potwierdzić, która ścieżka wjazdu pasuje do twojej instalacji.

Układ ogrodu	2/5
Kierunek wjazdu do stacji	
	

- 2-3** Wprowadź długość przewodu granicznego i powierzchnię ogrodu.

WAŻNE:

- W sprawie szczegółów odnośnie długości przewodu i rozmiaru ogrodu, skontaktuj się z dilerem.
- Wprowadź dokładną długość przewodu ponieważ dane, które konfigurowane są automatycznie, są powiązane z wprowadzoną długością przewodu


Układ ogrodu	2/5
Długość przewodu granicznego	
<input type="text" value=""/> _ 0m	(50 – 1000m)
Rozmiar ogrodu	
<input type="text" value=""/> _ _ 00m ²	(100 – 4000m ²)
<input type="button" value="Dalej"/>	

- 2-4** Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .



- 2-5** Wybierz [Tak] lub [Nie] na pytanie o wąskie przejazdy, i wciśnij przycisk .

Wąskie przejazdy mają szerokość 3.0 m lub mniej.
 [Tak] → Przejdź do Kroku 2-6
 [Nie] → Przejdź do rozdziału "3.Ustawienia punktów startu koszenia"
 (↩ strona 22)

Układ ogrodu	2/5
Czy w ogrodzie są wąskie przejazdy? (1.0 – 3.0m)	
<input checked="" type="button" value="Tak"/>	<input type="button" value="Nie"/>

- 2-6** Sprawdź czy wartość szerokości jest wprowadzona i wciśnij przycisk , użyj przycisków numerycznych aby wprowadzić wartość od 1.0 to 3.0 m.

Układ ogrodu	2/5
Jaka jest minimalna szerokość wąskiego przejazdu? (przewód - przewód) (przewód - przeszkoda)	
<input type="text" value=""/> 1.0m	(1.0 – 3.0m)
<input type="button" value="Dalej"/>	

- 2-7** Gdy zakończysz wprowadzanie wartości, wciśnij przycisk . [Dalej] zostanie wybrane. Wciśnij przycisk  ponownie. Konfiguracja układu ogrodu jest zakończona. Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji i [2.Układ ogrodu] będzie widoczny jako "odhaczony".

3. Ustawienie punktów startu koszenia

Za pomocą tych ustawień, możesz skonfigurować punkty startu koszenia robota. Jeśli ustawisz punkty startu koszenia i połączysz je z ustawieniem zegara czasu pracy, zapewnisz efektywne koszenie twojego ogrodu.


3-1

Wybierz [3.Punkty startu koszenia] i wciśnij przycisk  aby skonfigurować punkty startu koszenia.

Wyświetli się ekran Punktów startu koszenia.

Kreator instalacji	3/5
✓ 1. Wysokość koszenia	
✓ 2. Układ ogrodu	
3. Punkty startu koszenia	
4. Test punktów startu	
5. Zegar czasu pracy	

3-2

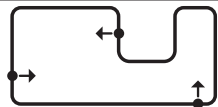
Wybierz [Tak] lub [Nie] w odpowiedzi na pytanie o dodatkowe punkty startu i wciśnij przycisk .

Jeśli wybrałeś [Tak], przejdź do etapu 3-3.



Jeśli wybrałeś [Nie], nie zostaną dodane nowe punkty startu i wyświetli się główny ekran kreatora instalacji.

WAŻNE:

- Jeśli wybrałeś [Nie], [3. Punkty startu koszenia] i [4. Test punktu startu] zostaną odhaczone na głównym ekranie kreatora instalacji.
- W przypadku wybrania [Nie], robot koszący będzie zawsze rozpoczynał koszenie od stacji bazowej.

Punkty startu koszenia	3/5
	
Czy potrzebne są dodatkowe punkty startu?	
Tak	Nie



3-3

Wybierz  (Zgodnie ze wskazówkami zegara) lub  (Przeciwnie do wskazówek zegara), wprowadź odległość punktu startu od stacji dokującej oraz wprowadź współczynnik (procent) rozpoczęcia pracy w danym punkcie.

Powtórz powyższe operacje dla wszystkich punktów startu, które chcesz skonfigurować.

WAŻNE:

- Możesz skonfigurować 5 punktów startu koszenia.
- Wprowadź współczynnik procentowy użycia każdego punktu startu, bazując na tym jak często robot powinien rozpoczynać koszenie z danego punktu przy jednym ładowaniu.
- Punkt startu nie definiuje określonego obszaru koszenia. Umożliwia robotowi dotarcie do trudno dostępnych miejsc w twoim ogrodzie.

Punkty startu koszenia		3/5
Punkt  / 	(0 - 50m)	
1	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/> m	0%
2	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/> m	0%
3	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/> m	0%
4	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/> m	0%
5	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/> m	0%
		Dalej

3-4

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .

Konfiguracja punktów startu koszenia jest zakończona. Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji [3. Punkty startu koszenia] widoczny jest jako odhaczony.

WAŻNE:

- Możesz zmienić ustawienia za pomocą kreatora instalacji.

4. Testowanie punktów startu

Za pomocą tego testu, możesz sprawdzić punkty startowe, które dodałeś w [3. Punktu startu koszenia].



WAŻNE:

- Przeprowadź każdy test gdy robot znajduje się w stacji dokującej

4-1 Wybierz [4. Test punktów startu] i wciśnij przycisk  aby sprawdzić punkt startu.

Kreator instalacji	4/5
✓ 1. Wysokość koszenia	
✓ 2. Układ ogrodu	
✓ 3. Punkty startu koszenia	
4. Test punktów startu	
5. Zegar czasu pracy	

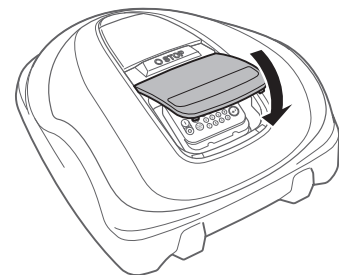
4-2 Wybierz numer punktu startu i wciśnij przycisk . Wyświetlona zostanie informacja o wybranym punkcie.

Test punktów startu	4/5
Punkt  / 	
1 <input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	50m
2 <input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
3 <input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
4 <input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
5 <input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
0 Baza	
	Dalej

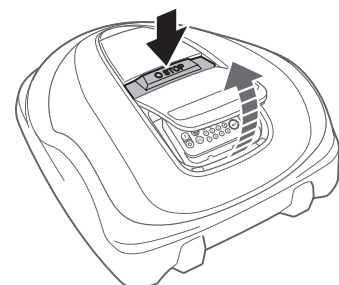
4-3 Potwierdź wprowadzone informacje o wybranym punkcie startu koszenia.


Test punktów startu	4/5
Punkt1	
Lokalizacja	CW 50m
Szerokość przejazdu	2
Zamknij pokrywę aby rozpocząć	

4-4 Zamknij pokrywę panelu sterowania.
Robot koszący ruszy w kierunku wskazanego punktu startu. Gdy test zakończy się pozytywnie, robot koszący potoczy się powoli od minimalnego do maksymalnego kąta wyjścia, i usłyszysz sygnał dźwiękowy zakończenia testu.



4-5 Wciśnij ręczny przycisk STOP.
Pokrywa panelu sterowania otworzy się. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "czy chcesz zmodyfikować punkt startu?".



4-6 Wybierz [Tak] lub [Nie] w odpowiedzi na pytanie o wynik testu i wciśnij przycisk .
Jeśli wybierzesz [Tak], pojawi się ekran Punktów startu koszenia aby skonfigurować ustawienia punktów startu koszenia.
Jeśli wybierzesz [Nie], przejdź do etapu 4-7.

Test punktów startu	4/5
Czy chcesz zmodyfikowac punkt startu?	
Tak	Nie

WAŻNE:


- Szczegółowe informacje dot. ustawień punktów startu koszenia znajdziesz w rozdz. "3. Ustawienia punktów startu koszenia" (🔊 strona 22).

4-7

Przetestuj powrót robota koszącego do stacji dokującej.
Wybierz [0 Baza].

Test punktów startu		4/5
Punkt 0 / 5		
1	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	50m
2	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
3	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
4	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
5	<input type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	m
0	Baza	Dalej

4-8

Wybierz [Zgodnie ze wskazówkami zegara (CW)] lub [Przeciwnie do wskazówek zegara (ACW)] i wciśnij przycisk .

Test powrotu do bazy		4/5
Wybierz kierunek powrotu		
Zgodnie ze wskazówkami (CW)		
Przeciwnie do wskazówek (ACW)		

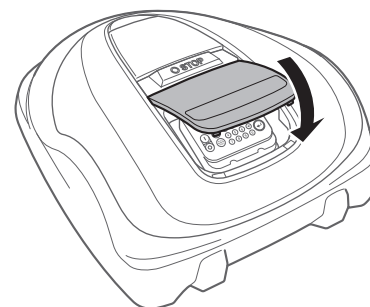
4-9

Potwierdź wybranie informacji odnośnie wybranego kierunku wjazdu do stacji.

Test powrotu do bazy		4/5
Stacja	CW	
Lokalizacja	CW	
Zamknij pokrywę aby rozpocząć		

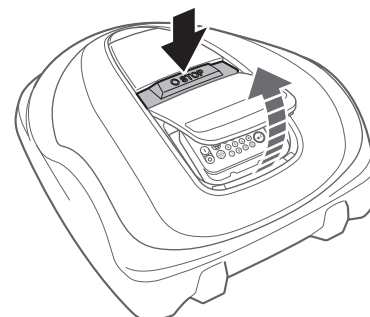
4-10

Zamknij pokrywę panelu sterowania.
Robot koszący ruszy w kierunku stacji dokującej.




4-11

Wciśnij ręczny przycisk STOP.
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.
Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Test zakończony".



4-12

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .


Konfiguracja testu punktów koszenia jest zakończona.
Wyświetli się ekran główny Kreatora instalacji i [4. Test punktów startu] będzie widoczny jako "odhaczony".

Test punktów startu		4/5
Stacja		
Test zakończony		
		Dalej

5. Ustawienie zegara czasu pracy

Za pomocą tych ustawień, możesz skonfigurować dni oraz godziny pracy robota koszącego w trybie Auto.

5-1

Wybierz [5.Zegar pracy] i wciśnij przycisk  aby skonfigurować dni i godziny pracy.

Kreator instalacji	5/5
✓ 1. Wysokość koszenia ✓ 2. Układ ogrodu ✓ 3. Punkty startu koszenia ✓ 4. Test punktów startu 5. Zegar pracy	

5-2

Wybierz [1. Automatyczne ustawienie zegara] lub [2. Ręczne ustawienie zegara] i wciśnij przycisk .

Pozycja menu	Opis
[1.Automatyczne ustawienie zegara]	Automatyczne przeliczenie minimalnego czasu pracy robota w tygodniu w odniesieniu do rozmiaru ogrodu i długości przewodu granicznego.
[2.Ręczne ustawienie zegara]	Ręczne ustawienie dni i godzin pracy robota koszącego. Możesz wpisać ustawienia odpowiednie do twojego ogrodu.


Zegar pracy	5/5
Zalecane	10godz./tydzień
1. Automatyczne ustawienie zegara	
2. Ręczne ustawienie zegara	

Jeśli wybrałeś [1.Automatyczne ustawienie zegara], przejdź do etapu 5-3.
 Jeśli wybrałeś [2.Ręczne ustawienie zegara], przejdź do etapu 5-5.

WAŻNE:

- Jeśli nie znasz szczegółów zegara czasu pracy wybierz [1.Automatyczne ustawienie zegara], lub skontaktuj się z dilerem.
- Szczegóły ustawień zegara czasu pracy, znajdziesz w rozdz. "4.USTAWIENIA MENU" (☰ strona 30).
- W związku z zależnością rezultatów koszenia od parametrów, które są automatycznie konfigurowane przez system, może zajść konieczność regulacji parametrów pracy kosiarki. Jeśli nie znasz szczegółów konfiguracji, skontaktuj się z dilerem.

5-3

Wybierz preferowaną porę dnia, kiedy robot powinien pracować. Po wybraniu pory, wybierz [Dalej] i naciśnij przycisk .

[Dzień: Pracuje przede wszystkim od rana i po południu.
 [Noc]: Pracuje przeważnie w nocy.

Zegar pracy	5/5
Preferowana pora koszenia	
<input checked="" type="checkbox"/> Dzień <input type="checkbox"/> Noc	
Dalej	

5-4

Potwierdź dni, które zostały automatycznie wybrane zgodnie z zadaną długością przewodu granicznego i powierzchnią ogrodu. Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk aby przejść do ekranu ustawień zegara.

WAŻNE:

- Możesz wybrać inne niż zaproponowane dni pracy robota.

Zegar pracy		5/5
Minimalna ilość dni pracy 7		
<input type="checkbox"/> 7 dni	<input checked="" type="checkbox"/> Pon	<input checked="" type="checkbox"/> Wt
<input checked="" type="checkbox"/> Środ	<input checked="" type="checkbox"/> Czw	<input checked="" type="checkbox"/> Pt
<input checked="" type="checkbox"/> Sob	<input checked="" type="checkbox"/> Niedz	Dalej

5-5

Jeśli wybrałeś [1.Automatyczne ustawienie zegara] w kroku 5-2, potwierdź dni automatycznie skonfigurowane w odniesieniu do długości przewodu granicznego i rozmiaru ogrodu. Jeśli chcesz zmienić czas pracy, wybierz dzień i wciśnij przycisk aby zmienić czas pracy robota. Jeśli nie chcesz zmieniać czasu pracy, wybierz [OK] i wciśnij przycisk . Przejdź do etapu 5-7. Jeśli wybrałeś [2.Ręczne ustawienie zegara] w kroku 5-2, wybierz dzień i wciśnij przycisk aby zmienić czas pracy robota.

OK	0	6	12	18	24
Pon			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Wt			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Środ			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Czw			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Pt			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Sob			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
Niedz			<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	

5-6

Wpisz godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy w formacie 24-godzinnym dla [1]. Jeśli chcesz podzielić dzień na dwa okresy pracy, wpisz także rozpoczęcie i zakończenie pracy w formacie 24-godzinnym dla [2].

WAŻNE:

- Jeśli wybrałeś [Zastosuj we wszystkie dni] po wciśnięciu przycisku możesz skopiować ustawienia na pozostałe dni. Szczegóły tej operacji znajdziesz w rozdz. "4 USTAWIENIA MENU" (strona 30).

Zegar pracy		5/5
Poniedziałek		
1	Od	do
	9 : 0 0	- 1 2 : 0 0
2	Od	do
	1 4 : 0 0	- 1 8 : 0 0
Zastosuj we wszystkie dni		

5-7

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

5-8

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk .

5-9

Jeśli chcesz, możesz wybrać punkty startu do każdego z dni wciskając przycisk do wybrania każdego z dnia.

OK	Zegar1	Zegar2
Pon	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	
Wt	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2
Środ	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	
Czw	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2
Pt	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	
Sob	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2
Niedz	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2	<input checked="" type="checkbox"/> 1 <input checked="" type="checkbox"/> 2


WAŻNE:

- Wyświetlą się pola wyboru, które zostały skonfigurowane w [3.Punkty startu koszenia].
- Gdy skończysz, wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk . Powrócisz do ekranu kroku 5-9.


Ustaw punkty startu	
Poniedziałek	
1	1 2 3 4 5
	<input checked="" type="checkbox"/> <input checked="" type="checkbox"/>
2	1 2 3 4 5
Dalej	

5-10

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk .

- 5-11** Potwierdź osiągniętą i zalecaną ilość godzin na tydzień. Wybierz [Dalej] lub [Nie] i wciśnij przycisk . Jeśli wybierzesz [Dalej], przejdziesz do kroku 5-12. Jeśli wybierzesz [Nie], przejdziesz do etapu 5-5.

Zegar pracy		5/5
Osiągnięte	10godz/tydzień	
Zalecane	10godz/tydzień	
Nie		Dalej


- 5-12** Wybierz [Tak] lub [Nie] na pytanie o zegar sezonowy i wciśnij przycisk . Jeśli wybierzesz [Tak] aby aktywować zegar sezonowy, przejdź do kroku 5-13. Jeśli wybrałeś [Nie], przejdź do etapu 5-15.

WAŻNE:

- Prędkość wzrostu trawy zależy od pory roku. Dzięki tej funkcji, możesz skonfigurować współczynnik koszenia dla każdej pory roku.

Zegar pracy		5/5
Zegar sezonowy Przy użyciu tego ustawienia, zegar zmieni się automatycznie przy zmianie pory roku.		
Aktywować?		
Tak		Nie

- 5-13** Wybierz swój region i wciśnij przycisk .

Zegar sezonowy	
Wybierz swój region.	
1. Północ	
2. Północne Centrum	
3. Południowe Centrum	
4. Południe	


- 5-14** Potwierdzając współczynnik procentowy każdego miesiąca wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .

WAŻNE:

- Możesz modyfikować parametry pracy robota koszącego.
- W związku z powiązaniem rezultatów koszenia z ustawieniami, które są automatycznie konfigurowane przez system, może zajść konieczność regulacji parametrów pracy kosiarki. Jeśli nie znasz szczegółowych ustawień, skontaktuj się z dilerem.

Wyświetli się główny ekran Kreatora instalacji i [5.Zegar pracy] widoczny będzie jako "odhaczony".


Zegar sezonowy			
JAN	0	0	0 %
FEB	0	0	0 %
MAR	0	4	0 %
APR	0	6	0 %
MAY	0	8	0 %
JUN	1	0	0 %
JUL	1	0	0 %
AUG	1	0	0 %
SEP	0	8	0 %
OCT	0	4	0 %
NOV	0	0	0 %
DEC	0	0	0 %
			Dalej

- 5-15** Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk . Wstępna konfiguracja jest zakończona i wyświetli się ekran główny.

WAŻNE:

- Jeśli chcesz zmodyfikować ustawienia w tym menu, wybierz to menu ponownie. Możesz skonfigurować te ustawienia za pomocą Kreatora instalacji.

Kreator instalacji		5/5
<ul style="list-style-type: none"> ✓ 1. Wysokość koszenia ✓ 2. Układ ogrodu ✓ 3. Punkty startu koszenia ✓ 4. Test punktów startu ✓ 5. Zegar pracy 		
		Koniec

- 5-16** Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk . Wstępna konfiguracja jest zakończona i wyświetli się ekran główny.

Wybierz menu instalacji	
<ul style="list-style-type: none"> 1. Kreator instalacji 2. Zaawansowana konfiguracja 3. Ponów konfigurację wstępną 	
Koniec	

Konfiguracja zaawansowana ustawień

Konfiguracja zaawansowana pomoże ci skonfigurować ustawienia parametrów koszenia w następujący sposób:

Pozycja menu	Ustawienia
[1. Ustawienia koszenia]	- Ścieżka koszenia - Przekroczenie przewodu - Koszenie krawędzi - Koszenie spiralne
[2. Zegar dyskretny]	- Prędkość pracy ostrzy - Prędkość jazdy - Zegar

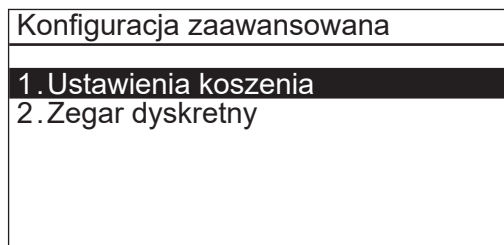
1. Ustawienia koszenia

1-1

Wybierz [1. Ustawienia koszenia] lub [2. Zegar dyskretny].

Jeśli wybrałeś [Ustawienia koszenia], przejdziesz do kroku 1-2.

Jeśli wybrałeś [Zegar dyskretny], przejdziesz do kroku 2-1.



1-2

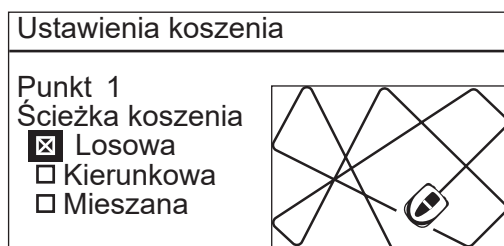
Wybierz punkt startu i wciśnij przycisk ↵.

Jeśli wybierzesz [Dalej], przejdź do etapu 1-4.



1-3

Możesz wybrać [Losową], [Kierunkową], lub [Mieszaną] ścieżkę koszenia.




1-4

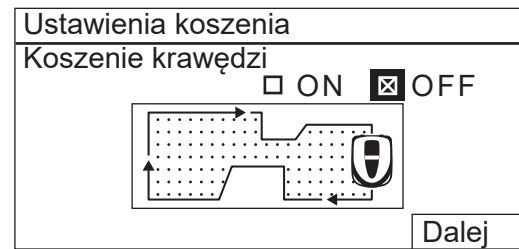
Wprowadź wartość od 20 do 45 (cm).

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk ↵.




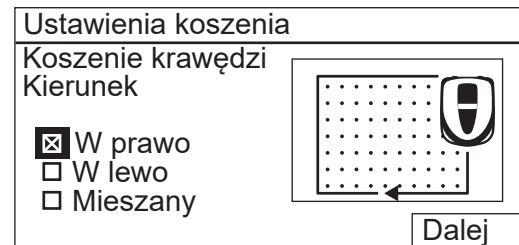
1-5

Wybierz [ON] lub [OFF] i wciśnij przycisk .
Jeśli wybierzesz [ON], przejdziesz do etapu 1-6.
Jeśli wybierzesz [OFF], przejdziesz do etapu 1-8.





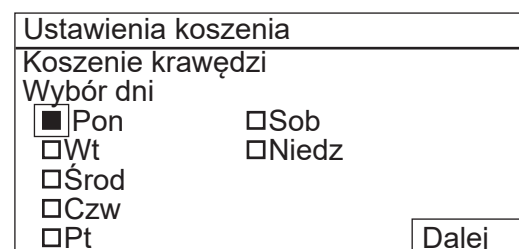
1-6

Wybierz [W prawo], [W lewo], lub [Mieszany] dla kierunku koszenia krawędzi.
Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .





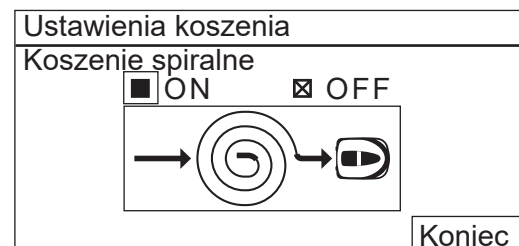
1-7

Wybierz dzień, w który chcesz aby kosiarka pracowała z funkcją koszenia krawędzi, i wciśnij przycisk .
Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .
Możesz wybrać do 2 takich dni w tygodniu.



1-8

Wybierz [ON] lub [OFF] i wciśnij przycisk .
Jeśli wybierzesz [Koniec] i wciśniesz przycisk , wrócisz do ekranu z etapu 1-1.






2. Zegar dyskretny


2-1

[Prędkość ostrzy]: Wybierz [Mała] lub [Normalna] i wciśnij przycisk .

2-2

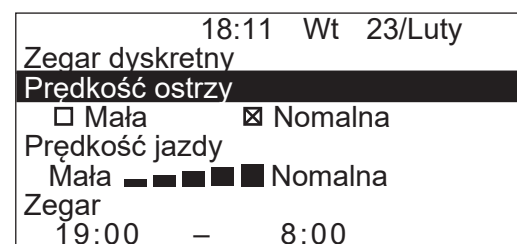
[Prędkość jazdy]: Ustaw poziom prędkości jazdy robota koszącego z jaką chcesz aby robot się poruszał za pomocą przycisków  .
Wciśnij przycisk .

2-3

[Zegar]: Wprowadź godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy w formacie 24-godzinnym za pomocą przycisków numerycznych.
Wciśnij przycisk .

2-4

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.



4 USTAWIENIA MENU

Menu panelu sterowania są używane podczas konfigurowania sposobu pracy robota. Konfiguracja tych ustawień możliwa jest również przez Mii-monitor. Możesz użyć Mii-monitor aby zapisać ustawienia. Możesz również przywrócić zapisane ustawienia.

Przegląd menu

WAŻNE:

- Zalecamy zmianę tych ustawień przez dilerą podczas instalacji robota.

● Ekran menu

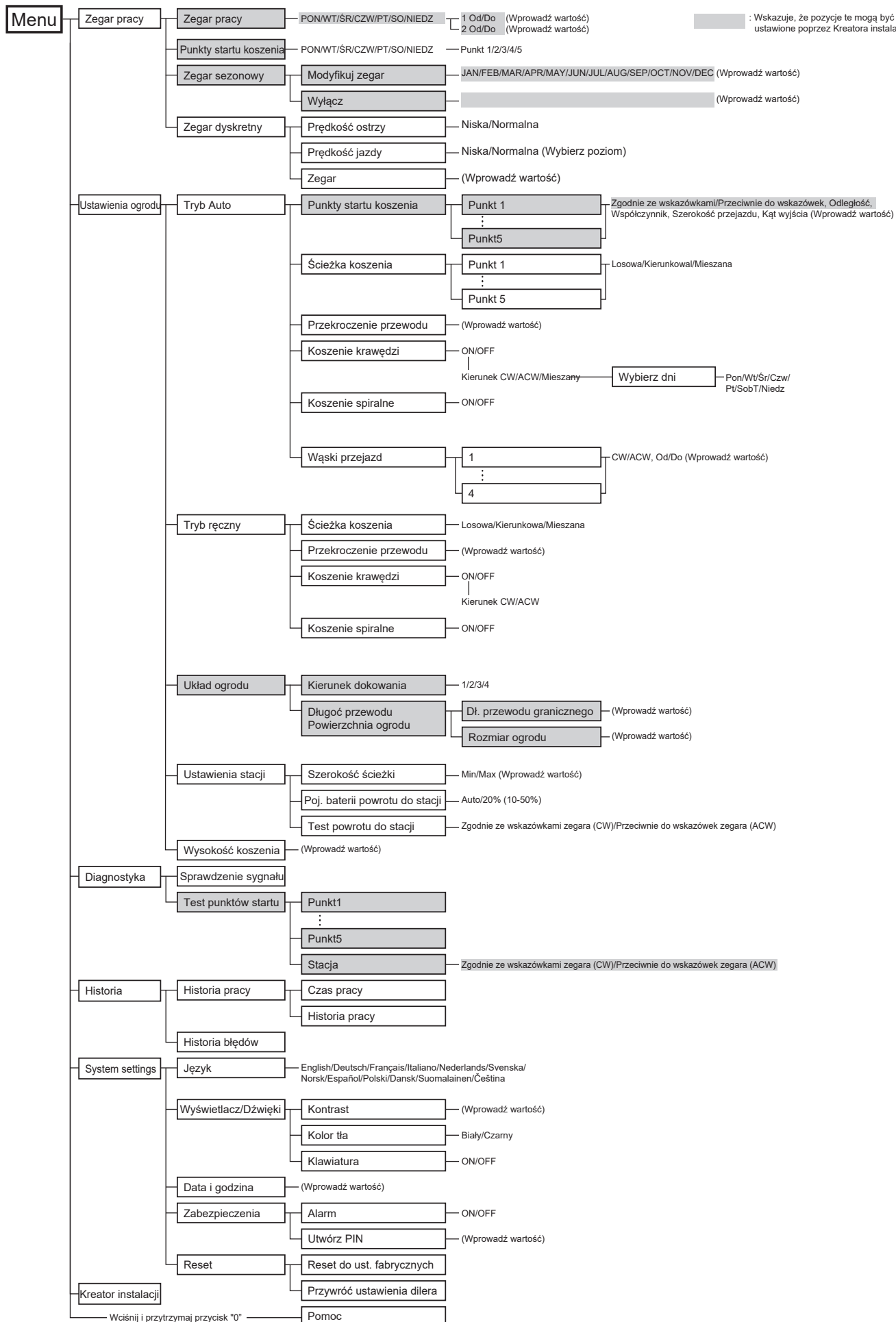
Wybierz [Menu] na ekranie głównym i wciśnij przycisk , wyświetli się poniższy ekran:



Menu zawiera wielopoziomowe podmenu. Najwyższe poziomy zostały przedstawione poniżej:

Pozycja menu	Zastosowanie	Umiejscowienie w instrukcji
[1.Zegar pracy]	Konfigurowanie dni i godzin pracy, oraz wybieranie punktów startu koszenia.	(☞ strona 32)
[2.Ustawienia ogrodu]	Konfigurowanie parametrów pracy kosiarki.	(☞ strona 36)
[3.Diagnostyka]	Diagnozowanie kosiarki.	(☞ strona 49)
[4.Historia]	Przeglądanie historii działania i błędów.	(☞ strona 52)
[5.Ustawienia systemu]	Konfigurowanie ustawień powiązanych z systemem.	(☞ strona 55)
[6.Kreator instalacji]	Konfigurowanie ustawień za pomocą Kreatora instalacji zgodnie z etapami wyświetlanymi na ekranie.	(☞ strona 19)

Pełen schemat menu



Ustawienia zegara pracy

Możesz ustawić dni pracy i czas pracy robota koszącego. Możesz również przypisać określony obszar do każdego okresu pracy.

Zegar pracy

Możesz wybrać dzień i godziny pracy robota koszącego, w których chcesz aby kosiarka pracowała.



Menu screen
Ekran główny → [1.Zegar pracy] → [1.Zegar pracy]

Skonfiguruj te ustawienia jeśli chcesz aby kosiarka pracowała w określonych dniach i godzinach. Możesz ustawić dwa okresy pracy w ciągu dnia.

WAŻNE:

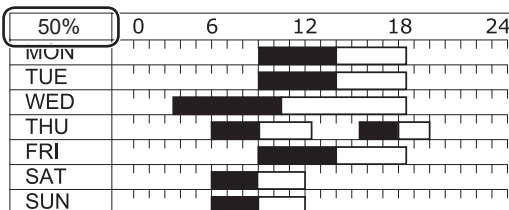
- [Zegar 1] nie może pokrywać się z [Zegar 2].
- Czas pracy nie może wynosić "00:00".

- 1 Wybierz dni, w które chcesz aby robot koszący pracował.
- 2 Wciśnij przycisk ⏪ aby przejść do ekranu ustawień zegara.
- 3 Wprowadź początek i koniec koszenia w formacie 24-godzinnym dla [Zegar 1] używając przycisków numerycznych.
- 4 Jeśli potrzeba, wprowadź również początek i koniec koszenia w formacie 24-godzinnym dla [Zegar 2].
WAŻNE:
 - Jeśli chcesz skopiować ustawienia zegara pracy na inne dni tygodnia, wybierz [Zastosuj we wszystkie dni] i wciśnij przycisk ⏪.
- 5 Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Współczynnik procentowy, który jest skonfigurowany w zegarze sezonowym określa ilość pracy robota w miesiącu. Szczegółowe informacje na temat zegara sezonowego znajdziesz w rozdz. "Zegar sezonowy" (strona 34).

Wpisz czas.

Jeśli chcesz skopiować ustawienia zegara pracy na pozostałe dni tygodnia, wybierz [Zastosuj we wszystkie dni] i wciśnij przycisk ⏪.



Potwierdź czas pracy dla każdego dnia tygodnia.

WAŻNE:

- Czarna część paska to czas kiedy kosiarka będzie pracować. Biała część paska to czas kiedy kosiarka nie będzie pracować. Proporcje białego i czarnego paska zależą od ustawień zegara sezonowego. Szczegóły zegara sezonowego znajdziesz w rozdz. "Zegar sezonowy" (strona 34).

Zegar pracy

Poniedziałek

1 Od 9:00 do 12:00

2 Od 14:00 do 15:00

Zastosuj we wszystkie dni

Zegar pracy

Wybierz dni do skopiowania

All PON WT

ŚR CZW PT

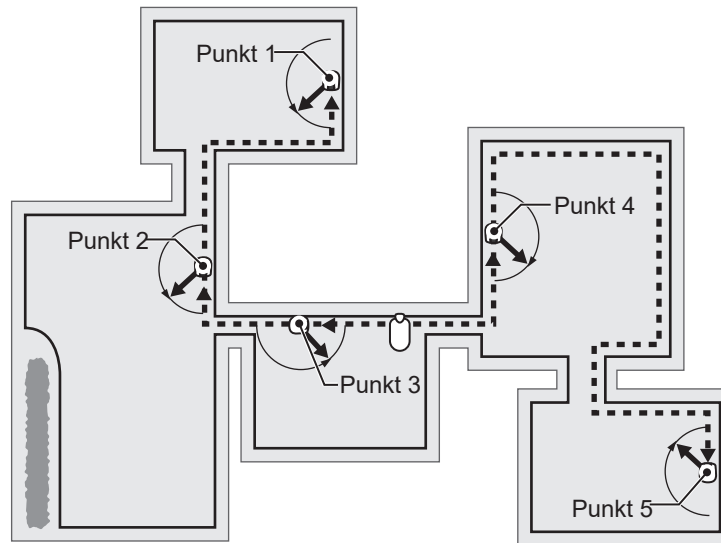
SOB NIEDZ

Tak Nie

Zaznacz pole wyboru przy każdym dniu, do którego chcesz skopiować i wciśnij przycisk ⏪. Po zaznaczeniu kwadracików, wybierz [Tak] i wciśnij przycisk ⏪ aby skopiować ustawienia do wybranych dni tygodnia.

■ Punkty startu koszenia

Możesz ustawić punkty startu koszenia dla każdego dnia tygodnia. Np., jeśli ustawisz następujących 5 punktów startu koszenia w twoim ogrodzie, umożliwisz robotowi dotarcie przez wąskie przejazdy do wszystkich przestrzeni i zapewnisz efektywne koszenie.



Ustawiając punkty startu koszenia dla każdego dnia tygodnia, możesz efektywnie zaprogramować pracę robota koszącego aby kosił np. jak poniżej:

	Zegar1			Zegar2	
PON	1	2	3		
WT	1	2	3		
ŚR	1	2	3		
CZW			3	4	5
PT			3	4	5
SO					
NIEDZ					

Punkty startu					
Poniedziałek					
1	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
DALEJ					

← Od Poniedziałku do Środy: robot rozpoczyna koszenie od punktu 1, punktu 2, lub punktu 3.

← Od Czwartku do Piątku: robot rozpoczyna koszenie od punktu 3, punktu 4, lub punktu 6.

← Pola wyboru wyświetlają się tylko do konfiguracji punktów startu.
(na ekranie po lewej, 5 punktów startu jest skonfigurowanych.)

Menu screen



Ekran główny → [1.Zegar pracy] → [2.Punkty startu koszenia]

Skonfiguruj ustawienia aby robot rozpoczynał pracę z konkretnego punktu startu w określonych dniach tygodnia.

1

Wybierz dzień i wciśnij przycisk ⏪.

2

Odhacz kwadracik poprzez naciśnięcie przycisku ⏪ aby wybrać punkty startu koszenia.

3

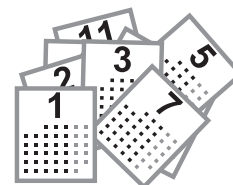
Jeśli chcesz ustawić szczegóły punktów startu koszenia, patrz czy [3.Punkty startu koszenia] są odhaczone na ekranie głównym Kreatora instalacji.

4

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Zegar sezonowy

Szybkość wzrostu trawy zależy od pory roku. Dzięki tej funkcji możesz ustawić współczynnik koszenia dla poszczególnych miesięcy.



Menu screen



Ekran główny → [1.Zegar pracy] → [3.Zegar sezonowy]
→ [1.Modyfikuj zegar]

Skonfiguruj te ustawienia aby zaprogramować procentowy współczynnik koszenia w każdym miesiącu.

1

Wpisz współczynnik procentowy za pomocą przycisków numerycznych.

2

Wybierz [OK] i naciśnij przycisk ⏪ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Zegar sezonowy	
JAN 0 2 0 %	JUL 1 0 0 %
FEB 0 5 0 %	AUG 1 0 0 %
MAR 1 0 0 %	SEP 0 9 0 %
APR 1 0 0 %	OCT 0 8 0 %
MAY 1 0 0 %	NOV 0 6 0 %
JUN 1 0 0 %	DEC 0 4 0 %
OK	

Wpisz współczynnik czasu koszenia dla każdego miesiąca.
Przykład: jeśli czas pracy w Lutym ustawiony jest na poziomie 50% i czas pracy jednego dnia ustawiony jest na 10 godzin, czas pracy jednego dnia będzie wynosił 5 godzin.

Menu screen



Ekran główny → [1.Zegar pracy] → [3.Zegar sezonowy]
→ [2.Wyłącz]

Możesz wyłączyć zegar sezonowy pracy robota koszącego dla każdego miesiąca.
Jeśli zegar sezonowy jest wyłączony, robot koszący pracuje 100% czasu w miesiącu.

1

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk ⏪ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Zegar dyskretny

Możesz ustawić prędkość obrotową ostrzy, prędkość jazdy kółek oraz czas cichej pracy robota koszącego.



Ekran główny → Menu screen → [1.Zegar pracy] → [4.Dyskretny] ("ON" jest "odhaczone")

Skonfiguruj te ustawienia aby robot koszący pracował ciszej w określonym przez siebie czasie.

1

Wybierz [Prędkość ostrzy] i wciśnij przycisk . Jeśli chcesz aby robot koszący pracował cicho, wybierz [Mała].

2

Wciśnij przycisk .

3

Wybierz [Prędkość jazdy] i ustaw żądany poziom prędkości jazdy robota naciskając przyciski .

4

Wciśnij przycisk .

5

Wybierz [Zegar] i wprowadź godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy dyskretnej w formacie 24-godzinnym używając przycisków numerycznych.

6

Wciśnij przycisk .

7

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Ustaw prędkość ostrzy robota koszącego.

Wprowadź godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy w trybie dyskretnym.

18:11 WT 23/Luty		
Zegar dyskretny		
Prędkość ostrzy		
<input type="checkbox"/> Mała	<input checked="" type="checkbox"/> Normalna	
Prędkość jazdy		
Mała	■ ■ ■ ■ ■	Normalna
Zegar		
19:00	-	8:00

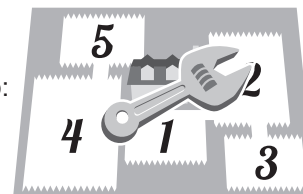
Ustaw prędkość jazdy robota koszącego.

RADY Zmniejszenie prędkości jazdy może zmniejszyć przejechane odległości w zadanym czasie i pozostawi więcej trawy nieskoszonej. W takim przypadku, wydłuż czas zakończenia pracy.

Ustawienia pracy kosiarki

Tryb Auto

Możesz ustawić następujące zaawansowane parametry pracy robota koszącego:



Ustawienie kąta odjazdu od przewodu granicznego

Ustaw kąt, pod którym robot odjedzie od przewodu.

🔍 *Ustawienie kąta [1.Punkty startu koszenia] (↗ strona 38)*

- Ustaw kąt wyjazdu gdy kosiarka dociera do miejsca określonego przez kąt [1.Punktu startu koszenia].

Ustawienie odległości do punktu startu

Do momentu aż robot dotrze do ustalonego punktu startu koszenia, będzie się poruszać bez koszenia.

🔍 *Ustawienie odległości w [1.Punkty startu koszenia] (↗ strona 38)*

- Ustaw odległość od stacji dokującej do punktu rozpoczęcia koszenia. .

Ustawienie odległości przekroczenia przewodu granicznego

Ustaw odległość, na którą robot może wyjechać poza przewód graniczny.

🔍 *[3.Przekroczenie przewodu] (↗ strona 39)*

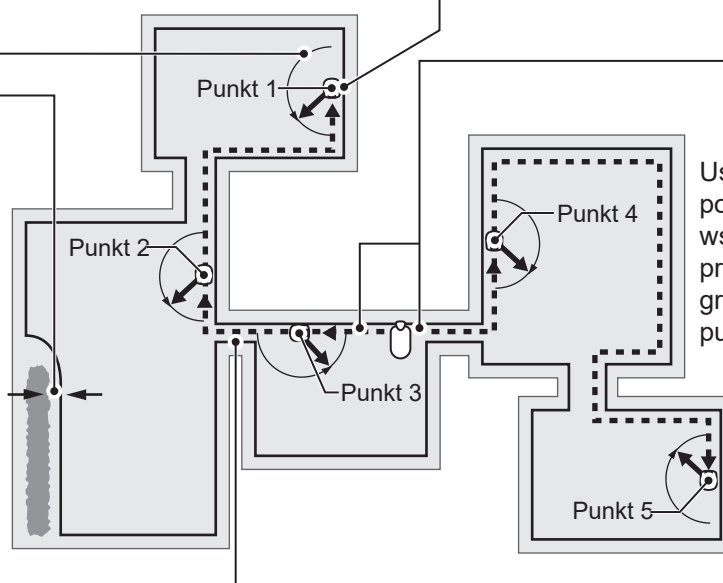
WAŻNE:

- Aby robot mógł płynnie zawrócić z przewodu granicznego, zalecana wartość przekroczenia przewodu to 20 cm.

Ustawienie kierunku wyjazdu ze stacji dokującej

Ustaw czy robot powinien poruszać się zgodnie ze wskazówkami zegara czy przeciwnie wzdłuż przewodu granicznego aby dotrzeć do punktu startu koszenia.

- 🔍 *(Zgodnie ze wskazówkami) lub (Przeciwnie do wskazówek) w [1.Punkty startu koszenia] (↗ strona 38)*



Ustawienie wartości dotarcia do innych obszarów przez wąskie przejścia

Robot koszący może dotrzeć do innych obszarów przez wąskie przejścia przy następujących ustawieniach:

- Ustaw minimalną wartość ("0") wąskiego przejścia W Ustawieniach zaawansowanych. Robot będzie się poruszał po przewodzie. Jest to efektywne przy 5 lub więcej wąskich przejściach w ogrodzie.
- Skonfiguruj odległość wąskiego przejścia od stacji dokującej. Przejeżdżając przez skonfigurowane wąskie przejście, robot porusza się wzdłuż przewodu granicznego. Jest to efektywne przy 4 lub mniej wąskich przejściach w ogrodzie.

🔍 *Szerokość ścieżki w [1.Punkty startu koszenia] (↗ strona 38)*

🔍 *[6.Wąskie przejścia] (↗ strona 42)*

WAŻNE:

- Ustawienia [4.Wąskie przejścia] dotyczą kierunku dojścia do punktów startu koszenia. Jeśli chcesz skonfigurować ustawienia powrotu do stacji bazowej, musisz skonfigurować dane w Ustawieniach bazy. Szczegóły znajdziesz w "Ustawienia bazy" (↗ strona 46).

WAŻNE:

- Jeśli chcesz aby robot pracował w [Trybie Automatycznym], patrz "Praca robota koszącego w trybie automatycznym." (↗ strona 66).

Ustawienie współczynnika pracy w każdym obszarze pracy

Ustaw współczynnik pracy jeśli chcesz aby robot częściej rozpoczynał koszenie z danego punktu startu. Np., jeśli ustawisz współczynnik dla "Punktu 1" 30%, robot będzie rozpoczynał koszenie 3 razy na 10 z "Punktu 1" i 7 razy na 10 z innych punktów startu koszenia.

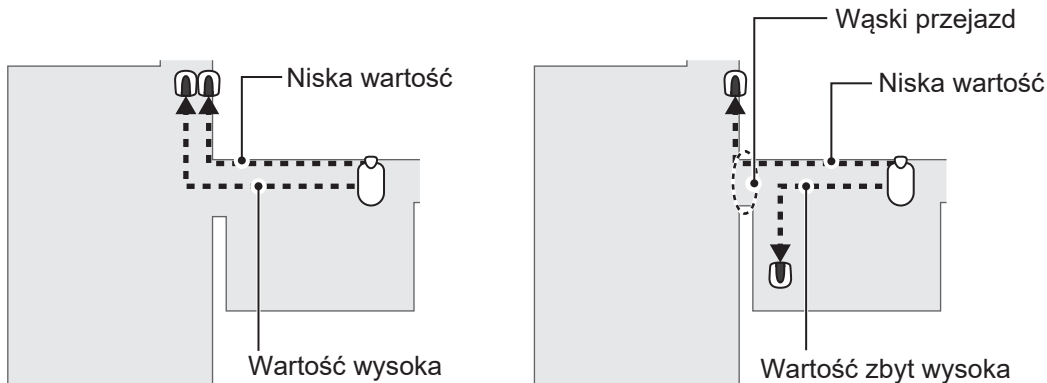
🔍 *Ustawienia współczynnika procentowego w [1.Punkty startu koszenia] (↗ strona 38)*

WAŻNE:

- Możesz skonfigurować 5 punktów startu.

Odległość od przewodu granicznego gdy robot koszący jedzie w kierunku punktu startu koszenia

Robot koszący jadąc w kierunku punktu startu koszenia porusza się w sposób losowy pomiędzy przewodem granicznym, a określoną wartością.



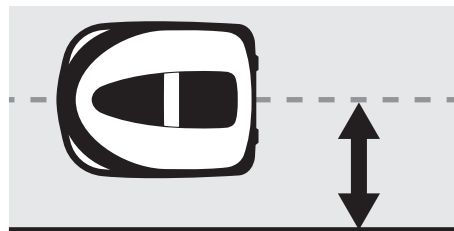
WAŻNE:

- Gdy ustawiona wartość jest zbyt wysoka, robot może nie przejechać wąskim przejściem.

Przykładowa tabela szerokości przejazdu

Poziom	Szerokość
0	10 cm
1	25 cm
2	30 cm
3	35 cm
4	40 cm
5	50 cm
6	60 cm
7	70 cm
8	80 cm
9	90 cm
10	100 cm
11	110 cm
12	120 cm
13	130 cm
14	140 cm
15	150 cm

Szerokość ścieżki: Od przewodu granicznego do linii środkowej robota koszącego



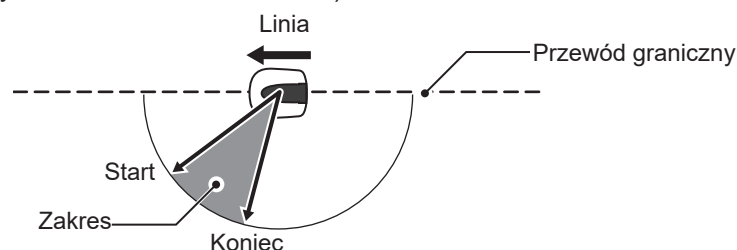
WAŻNE:

- Siła pola różni się w zależności od długości przewodu granicznego. Przy dłuższym przewodzie granicznym pole jest słabsze, silniejsze przy krótszym przewodzie.
- Gdy ustawiona jest wysoka wartość (aby uniknąć poruszania się po tej samej ścieżce), możesz uniknąć pozostawiania śladów kółek na trawie.
- Wartości liczbowe w tabelce obok odnoszą się do powrotu robota do stacji dokującej po prostej linii.
- Wartości liczbowe mogą się różnić w zależności od aktualnych warunków.

Kąt, pod którym robot koszący odjeżdża od przewodu granicznego:

Robot koszący porusza się do tej lokalizacji wzdłuż przewodu granicznego, a następnie skręca i odjeżdża od przewodu aby zacząć kosić.

Możesz skonfigurować kąt (zakres), pod którym robot odbija od przewodu granicznego aby zacząć kosić: (Wartość domyślna kąta to od 10° do 170°):








RADA Aby pozwolić robotowi dojechać bezpośrednio do obszaru koszenia użyj kąta wyjścia zamiast stosowania dalekiego położenia przewodu wyjścia.

● Punkty startu koszenia

 **Ekran główny** → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[1.Tryb Auto]** → **[1.Punkty startu koszenia]** → **[1.Punkt 1]** do **[5.Punkt 5]**

Robot koszący przemieszcza się do tego miejsca wzdłuż przewodu granicznego, następnie „odbija” od przewodu aby zacząć kosić. Pozwala to na skierowanie robota koszącego do obszaru, do którego trudno jest dotrzeć.



RADA Nie ustawiaj wartości odległości większej niż to konieczne. Wydłuży to niepotrzebnie czas koszenia.

- 1 Wybierz  (Zgodnie ze wskazówkami) lub  (Przeciwnie do wskazówek), wpisz wartość odległości od stacji dokującej do rozpoczęcia koszenia, i wpisz współczynnik procentowy pracy robota.
- 2 Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .
- 3 Wprowadź wartości ustawień szerokości i kąta, i wciśnij przycisk .
- 4 Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

WAŻNE:

- Wybierając [TEST], możesz sprawdzić ustawienia każdego punktu startu przed koszeniem. Szczegóły znajdziesz w “Test punktów startu” (☰ strona 50).

Zaznacz czy robot powinien poruszać się zgodnie ze wskazówkami zegara czy przeciwnie wzdłuż przewodu granicznego aby dojechać do punktu startu koszenia.

Punkty startu koszenia			
Punkt	 / 	(0 – 50m)	
1	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m	40 %
2	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m	20 %
3	<input type="checkbox"/> / <input checked="" type="checkbox"/>	0 m	10 %
4	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m	10 %
5	<input type="checkbox"/> / <input checked="" type="checkbox"/>	0 m	20 %
			Dalej

Wpisz odległość od stacji dokującej do miejsca rozpoczęcia koszenia.

Wpisz współczynnik procentowy, jeśli chcesz zaczynać koszenie częściej z konkretnego miejsca. Wpisz tak aby suma współczynników wynosiła 100%.

Wpisz minimalną i maksymalną odległość pomiędzy robotem i przewodem granicznym podczas poruszania się wzdłuż przewodu granicznego.

Punkty startu koszenia		
Punkt	Szerokość	Kąt
1	3 – 10	10 – 170
2	3 – 10	10 – 170
3	3 – 10	10 – 170
4	3 – 10	10 – 170
5	3 – 10	10 – 170
TEST	(0 – 15)	(10' – 170')

Wpisz minimalny i maksymalny kąt odjechania robota od przewodu granicznego.

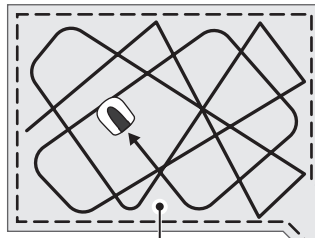
Menu screen

 Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [2.Ścieżka koszenia] → [1.Punkt 1] do [5.Punkt 5]

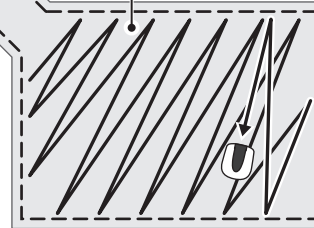
Możesz wybierać pomiędzy 3 ścieżkami koszenia, jak poniżej:

[Losowa]

W ustawieniu [Losowa], gdy robot koszący wykrywa przewód graniczny, zawraca pod kątem rozwartym. Jest to najbardziej efektywne ustawienie do koszenia dużych, otwartych terenów trawy. Używaj tego ustawienia do normalnej pracy.

**[Kierunkowa]**

W ustawieniu [Kierunkowa], kiedy robot koszący wykrywa przewód graniczny, zawraca pod kątem ostrym. Używane do koszenia wąskich przestrzeni.

**[Mieszana]**

W ustawieniu tym, robot koszący naprzemiennie porusza się ścieżką [Losową] i [Kierunkową] w regularnych odstępach czasu.

Możesz określić sposób poruszania się robota koszącego podczas koszenia.

W ustawieniu [Mieszana] robot naprzemiennie porusza się ścieżką Losową i Kierunkową w odstępach ok. 15-minutowych.

1

Wybierz [Losowa], [Kierunkowa] lub [Mieszana].

2

Wciśnij przycisk .

3

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Menu screen

 Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [3.Przekroczenie przewodu]

Gdy robot koszący wykryje przewód graniczny, może delikatnie przekroczyć przewód, aby skosić trawę na zewnętrznych krawędziach określonej strefy. Możesz regulować odległość o jaką robot przekracza przewód.

Przekroczenie przewodu: Od przewodu granicznego do frontu robota koszącego.



1

Wprowadź wartość od 20 do 45 (cm).

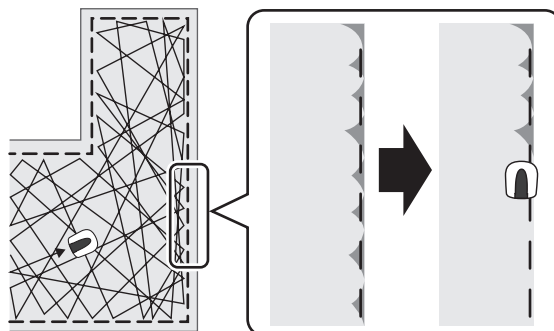
2

Wciśnij przycisk .

Menu screen

 **Ekran główny** → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[1.Tryb Auto]** → **[4.Koszenie krawędzi]**


Dzięki tej funkcji, możesz skosić nieskoszony teren wzdłuż przewodu granicznego.

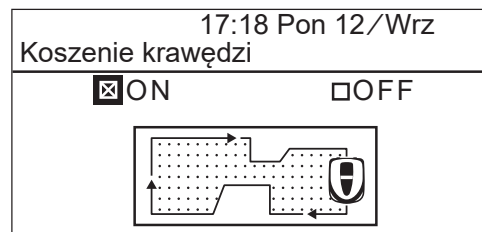



← Jeśli koszenie krawędzi jest aktywowane, robot przed rozpoczęciem koszenia właściwego przejeżdża wzdłuż przewodu granicznego.

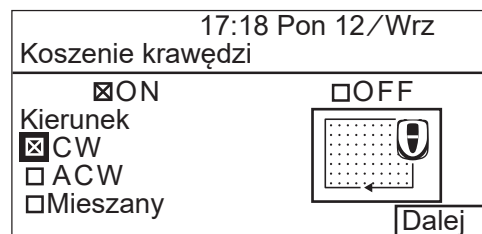
Jeśli aktywowałeś tą funkcję, robot koszący kosi najpierw wzdłuż przewodu granicznego w wybrany dzień/dni.

Możesz również skonfigurować dzień / dni w tygodniu, w które chcesz aby robot kosił wzdłuż przewodu (maksymalnie 2 dni w tygodniu).


- 1** Wybierz **[ON]** lub **[OFF]** aby skonfigurować koszenie krawędzi i wciśnij przycisk . Jeśli wybrałeś **[ON]**, przejdź do kroku 2. Nieskoszona część wzdłuż przewodu granicznego zostanie starannie skoszona. Jeśli wybrałeś **[OFF]**, powrócisz do poprzedniego ekranu. Robot koszący może normalnie pracować bez zużywania baterii na tą funkcję.



- 2** Wybierz kierunek **[CW]**, **[ACW]**, lub **[Mieszany]** dla ksozenia krawędzi. następnie wybierz **[Dalej]** i wciśnij przycisk . **[CW]**: Zgodnie z ruchem wskazówek zegara **[ACW]**: Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara **[Mieszany]**: Naprzemiennie CW i ACW



3

Wybierz dzień tygodnia, w którym chcesz aby robot koszący uruchamiał funkcję koszenia krawędzi i wciśnij przycisk . Możesz wybrać do dwóch dni w tygodniu.

17:19 Pon 12/Wrz	
Koszenie krawędzi	
Wybierz dni	
<input checked="" type="checkbox"/> PON	<input type="checkbox"/> SOB
<input type="checkbox"/> WT	<input type="checkbox"/> NIEDZ
<input type="checkbox"/> SR	
<input type="checkbox"/> CZW	
<input type="checkbox"/> PT	
Koniec	

4

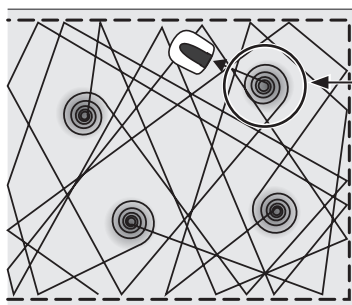
Wybierz **[Koniec]** i wciśnij przycisk .

Menu screen



Ekran główny → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[1.Tryb Auto]** → **[5.Cięcie spiralne]**

Dzięki tej funkcji, robot koszący koncentruje się na obszarze niedokoszonym lub takim, gdzie trawa szybko rośnie.




Robot koszący wykrywa gęstą trawę i kosi ją spiralnie.

Ustawienie to powoduje, że robot koszący koncentruje się na koszeniu obszaru gęstej trawy podczas normalnej pracy.

Wybierz **[ON]** lub **[OFF]** aby skonfigurować koszenie spiralne i wciśnij przycisk .

Możesz wybrać **[OFF]** aby robot pracował przy zmniejszonym zużyciu baterii.

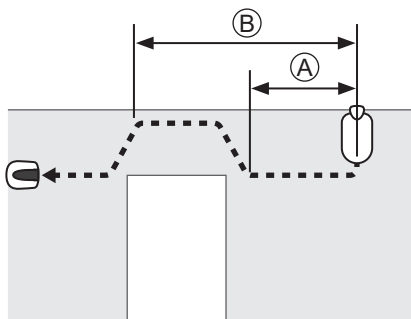
17:19 Pon 12/Wrz	
Cięcie spiralne	
<input checked="" type="checkbox"/> ON	<input checked="" type="checkbox"/> OFF
	

Menu screen



Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [6.Wąski przejazd]

Jeśli w twoim ogrodzie są wąskie przejazdy, możesz tak skonfigurować ustawienia aby umożliwić robotowi przejechanie przez nie w celu dotarcia do punktu startu koszenia.



Ⓐ : Odległość pomiędzy stacją dokującą i początkiem wąskiego przejazdu.

Ⓑ : Odległość pomiędzy stacją dokującą i końcem wąskiego przejazdu.

Wąski przejazd		15:45	WT	23 Luty
		Od - do		
1	☐ / ☒	10	-	20 m
2	☒ / ☐	0	-	0 m
3	☒ / ☐	0	-	0 m
4	☒ / ☐	0	-	0 m
		(0 - 750m)		

Skonfiguruj odległość wąskiego przejazdu od stacji dokującej aby umożliwić robotowi przejechanie przez niego.

WAŻNE:

- Określ odległość początku i końca wąskiego przejazdu od stacji dokującej.
- To ustawienie dotyczy jazdy w kierunku punktu startu koszenia. Jeśli chcesz skonfigurować ustawienia powrotne, przejdź do "Ustawienia Stacji". Szczegóły znajdziesz w rozdz. "Ustawienia Stacji" (↔ strona 46).

1

Wybierz liczbę od 1 do 4 którą chcesz skonfigurować i wciśnij przycisk ⏪.

2

Wybierz ⏪ lub ⏩ i wciśnij przycisk ⏪. Wprowadź wartość odległości od początku do końca każdego wąskiego przejazdu i wciśnij przycisk ⏪.

3

Wciśnij przycisk ⏪.

4

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.



Tryb ręczny

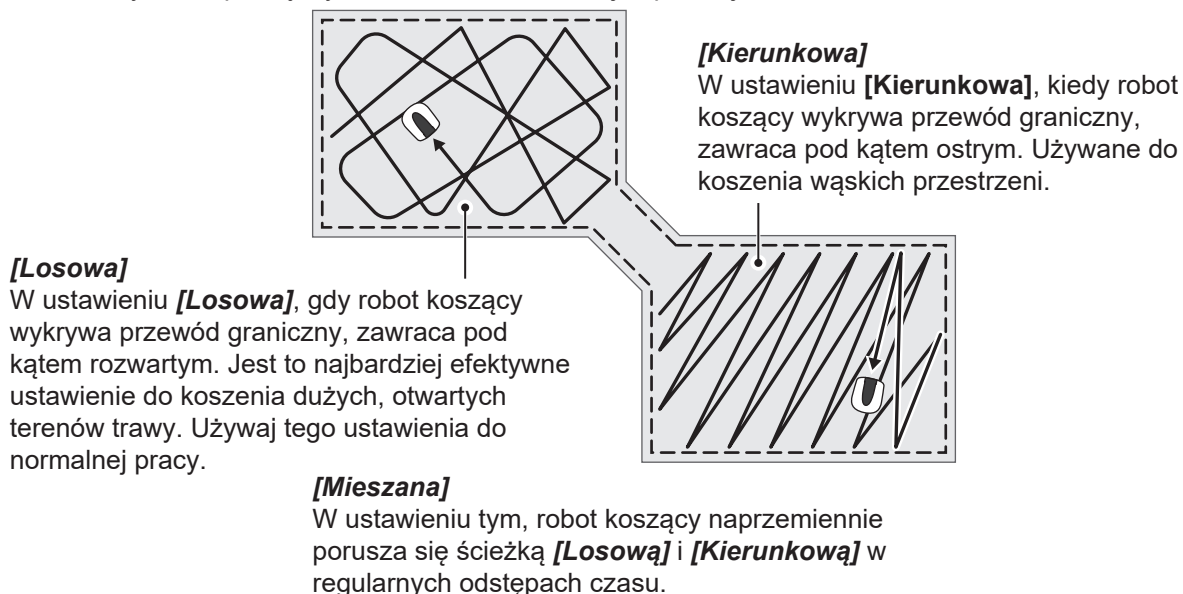
Dzięki tej funkcji, możesz skonfigurować pracę robota koszącego bez ustawiania funkcji zegara pracy.

WAŻNE:

- Jeśli chcesz aby robot koszący pracował w [Trybie ręcznym], patrz "Obsługa robota koszącego w trybie ręcznym" (☞ strona 89)

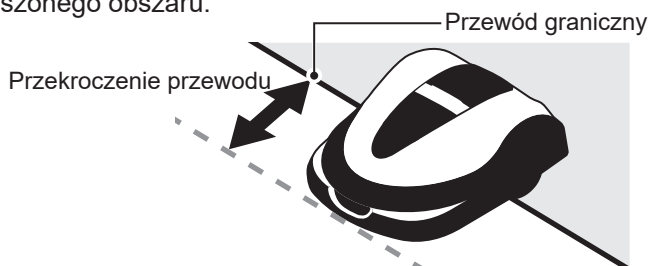
Ścieżka koszenia

Możesz wybierać pomiędzy 3 ścieżkami koszenia, jak poniżej:



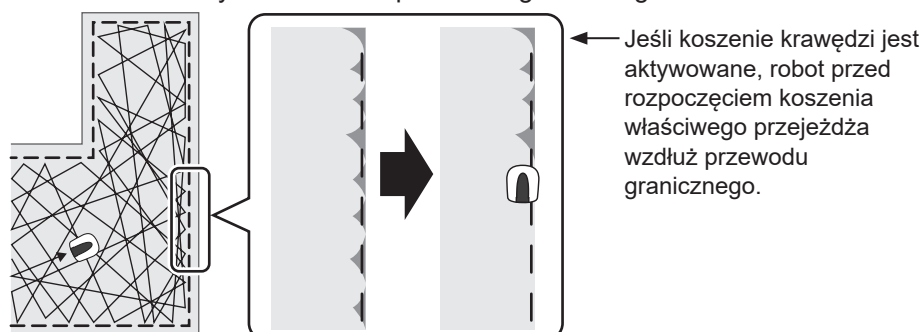
Przekroczenie przewodu

Gdy robot koszący wykrywa przewód graniczny, może go delikatnie przekroczyć aby skosić zewnętrzną krawędź koszonego obszaru.



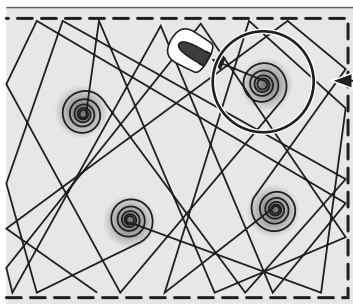
Koszenie krawędzi:

Dzięki tej funkcji, możesz skosić nieskoszony teren wzdłuż przewodu granicznego.



● Koszenie spiralne:

Dzięki tej funkcji, robot koszący koncentruje się na obszarze niedokoszonym lub takim, gdzie trawa szybko rośnie.



Robot koszący wykrywa gęstą trawę i kosi ją spiralnie.



Ekran główny → **Menu screen** → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[2.Tryb ręczny]**

Możesz skonfigurować parametry pracy robota koszącego.

WAŻNE:

- Jeśli chcesz aby robot pracował w trybie ręcznym, zmień tryb pracy naciskając przycisk . Szczegóły znajdziesz w rozdziale "6 UŻYTKOWANIE" (m strona 63).
- Wśród ustawień ścieżki koszenia możliwe jest wybranie sposobu [Mieszana]. W tym ustawieniu robot kosi naprzemiennie w sposób [Losowy] i [Kierunkowy] w regularnych odstępach czasu.

15:46 Wt 23/Luty
Tryb ręczny
1. Ścieżka koszenia
2. Przekroczenie przewodu
3. Koszenie krawędzi
4. Cięcie spiralne

1

Wybierz [Ścieżka koszenia] i wciśnij przycisk .

2

Wybierz [Losowa], [Kierunkowa] lub [Mieszana] w celu skonfigurowania ścieżki koszenia i wciśnij przycisk .

3

Wybierz [Przekroczenie przewodu] i wprowadź wartość dopuszczalnego wyjechania poza przewód graniczny od 20 do 45, i wciśnij przycisk .

4

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .

5

Wybierz [ON] lub [OFF] i wciśnij przycisk.
Jeśli wybrałeś [ON], przejdź do kroku 6.
Jeśli wybrałeś [OFF], przejdź do kroku 8.

6

Wybierz [CW] lub [ACW] i wciśnij przycisk .

7

Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk .

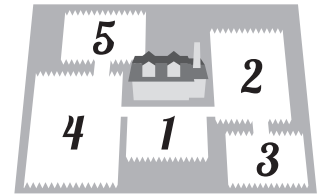
8

Wybierz [4.Spiralne koszenie] i wciśnij przycisk .

9

Wybierz [ON] lub [OFF] i wciśnij przycisk .

Układ ogrodu



Ekran główny → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[3.Układ ogrodu]** → **[1.Kierunek dokowania]**

Możesz wybrać kierunek wjazdu robota koszącego do stacji dokującej.

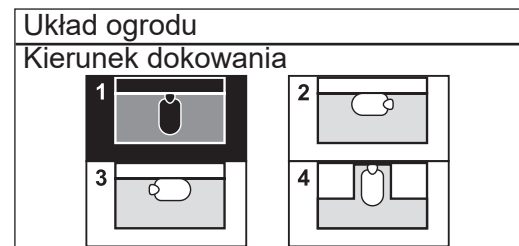
WAŻNE:

- Przed skonfigurowaniem ustawień, potwierdź u swojego dilerka kompletność instalacji stacji dokującej i ułożenia przewodu granicznego.
- Szczegóły podłączenia przewodu granicznego do stacji dokującej znajdują się w rozdz.

“Instalacja przewodu granicznego, podłączenie przewodu do stacji dokującej” (☞ strona 16).

1

Wybierz ścieżkę wjazdu.
Istnieją 4 sposoby instalacji.



2

Wciśnij przycisk ⏪.

Ekran główny → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[3.Układ ogrodu]** → **[2.Długość przewodu...]**

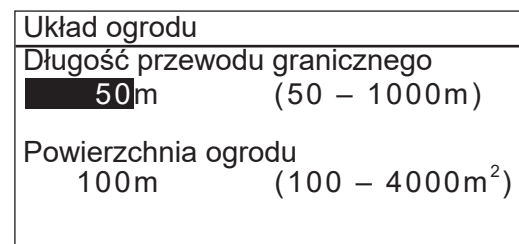
Możesz skonfigurować informacje o układzie trawnika.

WAŻNE:

- Przed skonfigurowaniem ustawień, potwierdź u dilerka kompletność instalacji stacji dokującej i ułożenia przewodu granicznego.
- Jeśli LISTA KONTROLNA DILERA na końcu Instrukcji Obsługi została wcześniej uzupełniona, odnieś się do niej podczas wykonywania ustawień.

1

Wprowadź długość przewodu granicznego i powierzchnię trawnika.



2

Wciśnij przycisk ⏪.

Ustawienia stacji dokującej



Menu screen
Ekran główny → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[4.Ustawienia powrotu do bazy]** → **[1.Szerokość przejazdu]**

Możesz ustawić minimalną i maksymalną odległość między robotem a przewodem granicznym podczas powrotu robota do stacji wzdłuż przewodu granicznego.

Ustawiając tą wartość, zapobiegasz powstawaniu kolein ponieważ robot wraca do stacji różnymi drogami.

Jeśli po drodze do stacji dokującej znajduje się wąski przejazd lub jeśli stacja dokująca zainstalowana jest w wąskim przejeździe, odnieś się do tabeli poniżej aby określić wartość. (Wartości w tabeli są wartościami zalecanymi, które ustawiane są automatycznie gdy w Kreatorze instalacji konfigurowany jest wąski przejazd.) Możesz również przeprowadzić test powrotu do bazy i następnie zmienić wartość kierując się tym czy robot trafia do bazy.

Aby ustawić poziom, wprowadź wartość od 0 do 15.

Tabela przykładowych szerokości

Poziom	Szerokość
0	10 cm
1	25 cm
2	30 cm
3	35 cm
4	40 cm
5	50 cm
6	60 cm
7	70 cm
8	80 cm
9	90 cm
10	100 cm
11	110 cm
12	120 cm
13	130 cm
14	140 cm
15	150 cm

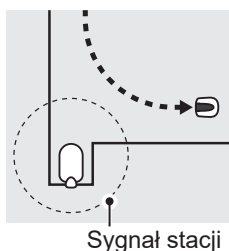
Zalecana szerokość przejazdu do powrotu do stacji

Poziom		Szerokość przejazdu
Min	Max	
1	2	1.0 m – 1.2 m
1	2	1.3 m – 1.5 m
1	3	1.6 m – 1.8 m
3	5	1.9 m – 2.1 m
3	6	2.2 m – 2.4 m
3	7	2.5 m – 2.7 m
3	8	2.8 m – 3.0 m
3	10	brak ustawię

Jeśli stacja dokująca jest zainstalowana w narożniku, ustaw wartość poziomu Max na 10 lub mniej. Jednakże, możesz przeprowadzić test powrotu do stacji i wtedy ustawić wartość na wyższą niż 10, kierując się tym czy robot powraca do stacji.

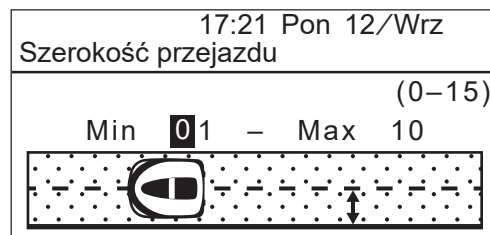
Przykład instalacji narożnej:

Jeśli ustawiony poziom jest nieadekwatny, robot nie może wykryć stacji dokującej i może ją minąć.



- Siła pola różni się w zależności od długości przewodu granicznego. Pole staje się słabsze przy dłuższym przewodzie granicznym i mocniejsze przy krótszym przewodzie.
- Gdy wartość jest wysoka (aby uniknąć jazdy po tej samej ścieżce), możesz uniknąć powstawania śladów kół w trawie.
- Wartości odpowiadające numeron poziomów w tabeli pomagają przypowrocie robota do stacji dokującej wzdłuż prostej linii.
- Wartości kryjące się pod numerami poziomów mogą różnić się w zależności od warunków.

RADA Zastosuj tak dużą szerokość przejazdu jak to możliwe aby szybko dotrzeć do obszaru.



- 1 Wprowadź wartość (0 – 15) dla [MIN] i [MAX].
- 2 Wciśnij przycisk



Menu screen

Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia powrotu do bazy] → [2.Poj. baterii przy powrocie do bazy]

Możesz określić procentowo pojemność baterii przy której robot koszący rozpocznie powrót do stacji dokującej.

RADA Im dłuższy przewód, tym wyższa powinna być ta wartość.

1

Wybierz [Auto] lub prowadź procentową wartość pozostałej pojemności baterii.

Zakres procentowej wartości pozostałej pojemności baterii wynosi 10 – 50%.

17:59 Wt 23/Luty
Poj. baterii przy powrocie do bazy
Ustawienie tego parametru decyduje kiedy kosiarka rozpocznie powrót do bazy
<input checked="" type="checkbox"/> Auto
<input type="checkbox"/> 10%(10 – 50%)

2

Wciśnij przycisk



Menu screen

Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia powrotu do bazy] → [0.Test powrotu do bazy]

Możesz przetestować czy robot koszący poprawnie wraca do stacji dokującej.

WAŻNE:

- Przeprowadź test gdy robot koszący nie jest podłączony do stacji dokującej.

RADA Przetestuj powrót różnymi ścieżkami.

1

Wybierz [Zgodnie ze wskazówkami (CW)] lub [Przeciwnie do wskazówek (ACW)].

Test powrotu do stacji dokującej
Wybierz kierunek powrotu do stacji
Zgodnie ze wskazówkami (CW)
Przeciwnie do wskazówek (ACW)

2

Wciśnij przycisk

Potwierdź wybranie kierunku powrotu do stacji dokującej.

3

Zamknij pokrywę panelu sterowania.

Robot koszący powróci do stacji dokującej.

4

Gdy robot koszący podłączy się do stacji dokującej, wciśnij ręczny przycisk STOP. Pokrywa panelu sterowania otworzy się. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Test zakończony".

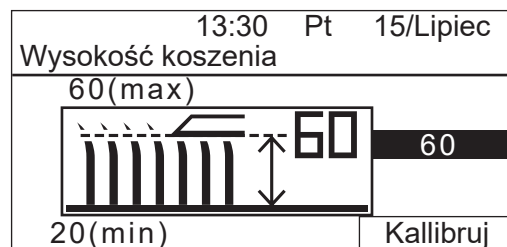
 Ekran główny → Menu screen → [2. Ustawienia ogrodu] → [5. Wysokość koszenia]

Możesz skonfigurować wysokość koszenia.

WAŻNE:

- Zalecane jest aby wysokość koszenia ustawić tak by ścinane było 5mm wysokości trawy.

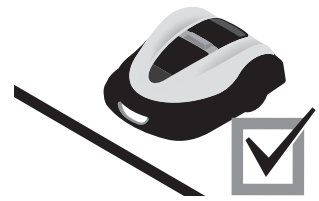
- 1 Ustaw wysokość koszenia (przyciskami góra/dół i wciśnij przycisk ↻).
- 2 Gdy wybierzesz [Kallibruj] i wciśniesz przycisk ↻, tarcza z ostrzami przesunie się do zadanej wysokości koszenia. Możesz sprawdzić wysokość koszenia. - W najwyższej i najniższej pozycji tarcza z ostrzami wydaje dźwięk zatraskiwania.
- 3 Wciśnij przycisk ↻, powrócisz do poprzedniego ekranu.



■ Sprawdzenie systemu

■ Sprawdzenie sygnału

Możesz sprawdzić czy sygnał przewodu granicznego prawidłowo dociera do robota koszącego i potwierdzić siłę sygnału.



Menu screen

Ekran główny → **[3.Diagnostyka]** → **[1.Sprawdzenie sygnału]**

Wskaźnik poziomu sygnału	Siła sygnału
Lv0	Brak sygnału pętli
Lv1	Słaby
↑↓	↑↓
Lv5	Średni
↑↓	↑↓
Lv10	Silny

■ Test punktów startu koszenia

Możesz sprawdzić czy robot koszący prawidłowo powraca do stacji dokującej, oraz może dotrzeć do wszystkich punktów startu zgodnie z ustawieniami.



Ekran główny → [3.Diagnostyka] → [2.Test punktów startu koszenia] → [1.Punkt1] do [5.Punkt5]

Możesz skonfigurować 5 punktów startu koszenia.

WAŻNE:

- Przeprowadź ten test gdy robot koszący podłączony jest do stacji dokującej.

1

Wybierz punkt od 1 do 5 który chcesz przetestować i wciśnij przycisk ↵.

2

Potwierdź ustawienie wartości wybranego punktu.

3

Zamknij pokrywę panelu sterowania.

Robot koszący ruszy do wybranego punktu startu koszenia.

Gdy test kończy się prawidłowo, robot toczy się powoli od boku do boku pokazując minimalny i maksymalny kąt wyjścia, i emitując sygnał dźwiękowy.

4

Wciśnij ręczny przycisk STOP.

Pokrywa panelu sterowania otworzy się. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Czy chcesz modyfikować punkt startu?"

5

Wybierz [Tak] lub [Nie] w odpowiedzi na pytanie i wciśnij przycisk ↵.

Jeśli wybierzesz [Tak], pojawi się ekran Punktów startu koszenia. Możesz zmodyfikować ustawienia punktów startu koszenia.

Jeśli wybierzesz [Nie], pojawi się poprzedni ekran.

WAŻNE:

- Szczegóły dotyczące ustawień punktów startu koszenia znajdziesz w rozdz. "Ustawienia punktów startu koszenia" (☞ strona 22).



Menu screen

Ekran główny → [3.Diagonostyka] → [2.Test punktów startu koszenia] → [0.Stacja dokująca]

Możesz sprawdzić czy robot koszący poprawnie powraca do stacji dokującej.


WAŻNE:

- Przeprowadzaj ten test gdy robot nie jest podłączony do stacji dokującej.

1

Wybierz [Zgodnie ze wskazówkami(CW)] lub [Przeciwnie do wskazówek(ACW)].

2

Wciśnij przycisk . Potwierdź wybranie kierunku powrotu robota do stacji dokującej.

3

Zamknij pokrywę panelu sterowania. Robot koszący powróci do stacji dokującej.

4

Gdy robot znajduje się już w stacji dokującej, naciśnij ręczny przycisk STOP. Pokrywa panelu sterującego otworzy się. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Test zakończony".

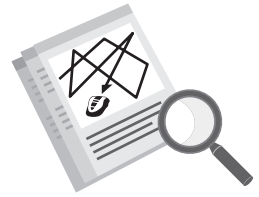
WAŻNE:


- Szczegóły ustawień stacji dokującej znajdziesz w rozdz. "Ustawienia powrotu do bazy" (strona 46).

Przeglądanie historii

Historia działania

Możesz sprawdzić łączny czas pracy i ładowania robota koszącego.



 Ekran główny → ^{Menu screen} [4.Historia] → [1.Historia działania] → [1.Czas pracy]

Możesz sprawdzić przez jaki czas robot koszący pracował, i jak długo ładował się w stacji dokującej.

1

Sprawdź historię.

2

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Całkowity czas koszenia.

Całkowity czas ładowania.

	15:41 Środ 24/Luty
Czas pracy	
Koszenie	180h55min
Ładowanie	140h37min

Historia pracy



Ekran główny → **Menu screen** → [4.Historia] → [1.Historia działania] → [2.Historia pracy]

Możesz przeglądać historię koszenia robota (kiedy robot koszący pracował), historię powrotów (kiedy robot wracał do stacji dokującej), oraz historię ładowania (kiedy robot ładował się w stacji).

1

Sprawdź historię naciskając ▲▼ przyciski w celu przesunięcia menu.

2

Wciśnij przycisk ⌂ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

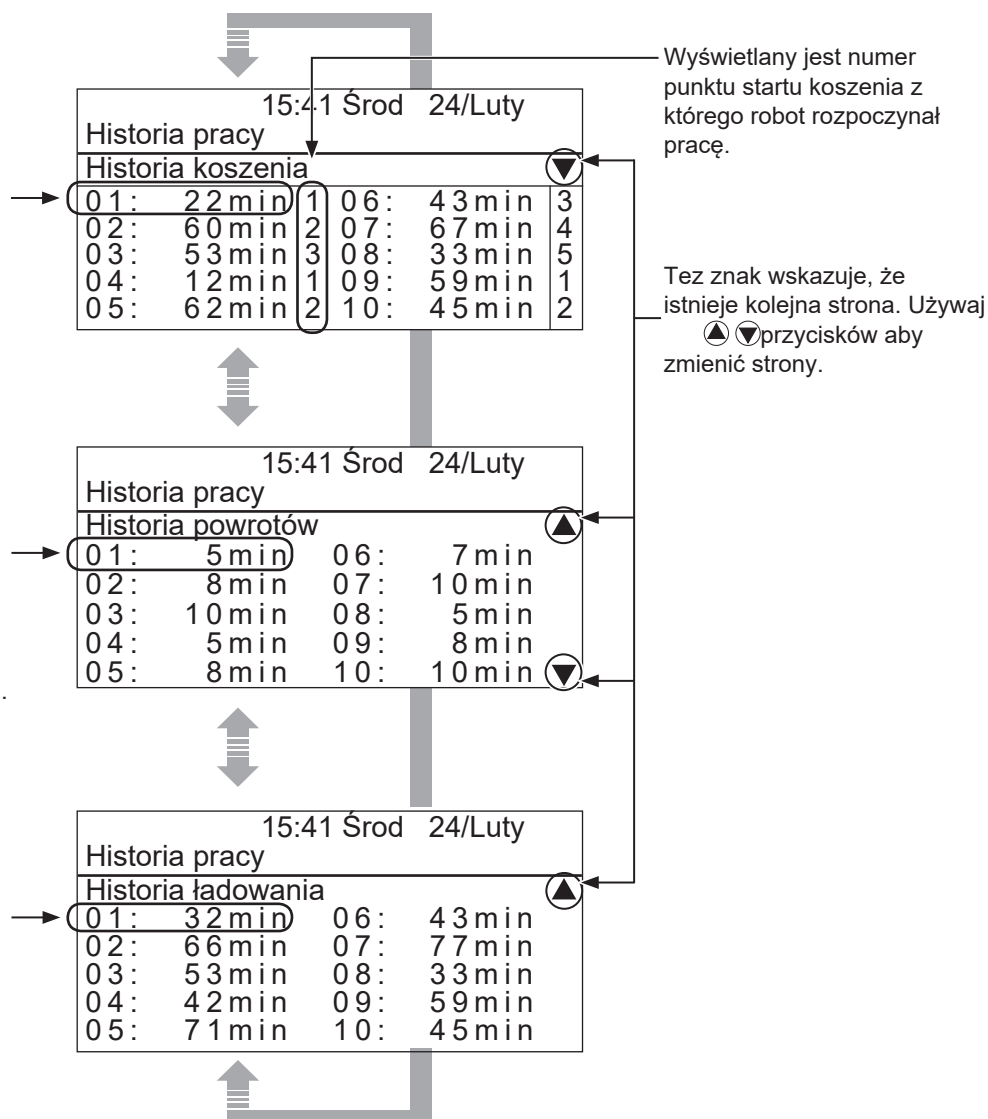
WAŻNE:

- Wyświetlana jest wyłącznie historia Trybu Auto.

Za każdym razem gdy robot opuszcza stację dokującą po ładowaniu, w historii tworzona jest nowa pozycja. Najmłodszy wpis ma numer [01], a najstarszy wpis ma numer [10].

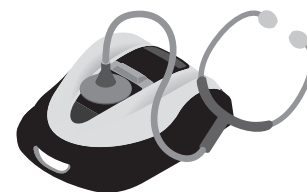
Tu wyświetlany jest czas jaki zabiera robotowi powrót do stacji dokującej po zakończeniu koszenia. Nowa pozycja jest dodawana do listy za każdym razem gdy robot powraca do stacji.

Czas najbardziej niedawnego ładowania wyświetlany jest jako pierwszy.



Historia błędów

Możesz przeglądać historie błędów robota (kiedy pojawiły się błędy).



Menu screen
 Ekran główny → [4.Historia] → [2.Historia błędów]

Historia pojawiających się błędów jest zapisywana.

WAŻNE:

- Jeśli ten sam błąd pojawi się powtórnie jednego dnia, zapisany zostaje czas kiedy błąd pojawił się po raz pierwszy.

1

Wybierz wejście do historii błędów
 ▼ - przyciskami góra/dół.

2

Wciśnij przycisk ☺.
 Informacja o błędzie jest wyświetlona. Szczegóły dot. błędów znajdziesz w "7 POSTĘPOWANIE W PRZYPADKU AWARII" (☞ strona 70).

3

Wciśnij przycisk ☹ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Najbardziej niedawny błąd jest wyświetlany jako pierwszy. Wciśnij przycisk ☺ aby zobaczyć więcej informacji.

13:33 Pt 15/Lipiec			
Historia błędów			
1.	3A127	15.07.16	13:31
2.	3A122	15.07.16	13:23
3.	3A111	15.07.16	13:23
4.	3A136	15.07.16	13:17
5.	3A136	15.07.16	10:01
6.	3A136	15.07.16	10:00

Znak ten wskazuje, że jest kolejna strona. Użyj przycisków ▲ ▼ aby zmienić stronę.

Wyświetlana jest informacja o błędzie oraz czas jego wystąpienia.

13:33 Pt 15/Lipiec	
Historia błędów	
0 1 :	Błąd wysokości koszenia
Uwaga	
15.07.2016 13:31	

Ustawienia systemowe

Język

Możesz ustawić język, w którym wyświetlane będzie menu.



 Ekran główny → ^{Menu screen} [5.Ustawienia systemowe] → [1.Język]

Wybierz preferowany język spośród 12 języków pokazanych na wyświetlaczu.

1

Wybierz preferowany język.

2


Wciśnij przycisk ⏪.

3

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Ekran/Dźwięk



 Ekran główny → ^{Menu screen} [5.Ustawienia systemowe] → [2.Ekran/Dźwięk] → [Kontrast]

Możesz ustawić kontrast wyświetlacza panela sterowania.

1


Zmień poziom kontrastu wciskając przyciski ▲ ▼.

2

Wciśnij przycisk ⏪.

3

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

 Ekran główny → ^{Menu screen} [5.Ustawienia systemowe] → [2.Ekran/Dźwięk] → [Kolor tła]

Możesz ustawić kolor tła wyświetlacza panela sterowania.

1

Wybierz [Biały] lub [Czarny] wciskając ▲ ▼ - strzałki góra/dół.

2

Wciśnij przycisk ⏪.

3

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.



Ekran główny → ^{Menu screen} **[5.Ustawienia systemowe]** → **[2.Ekran/Dźwięk]** → **[Klawiatura]**

Możesz wybrać czy podczas wciskania przycisków klawiatury słycać dźwięk wciskania.

1

Wybierz [ON] lub [OFF] wciskając - strzałki góra/dół. 

2

Wciśnij przycisk 

3

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

■ Data i Godzina

Możesz ustawić wewnętrzną datę i godzinę robota koszącego.



Ekran główny → ^{Menu screen} **[5.Ustawienia systemowe]** → **[3.Data i Godzina]**

Ustaw datę i godzinę w robocie. Zegar działa na podstawie tego ustawienia daty i godziny.

1

Wprowadź datę w formacie {Dzień}/ {Miesiąc}/ {Rok} oraz czas w formacie 24-godzinnym za pomocą przycisków numerycznych.

2

Wciśnij przycisk 

3

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

■ NUVYnd]YWhYb]U

W cę a} a Á aè^:] a& ^ Á•cÁç•[, a} ^Á [Á Á aè^ Á a Á] ~ 8ã Á[Á
[à·ÿ * ã a} a Á à[a Á]: ^: Á•[à^ Á a] [, [ÿ] ^.



Menu screen



Ekran główny → **[5.Ustawienia systemowe]** → **[4.Zabezpieczenia]** → **[1.Alarm]**

WAŻNE:

- Przed wybraniem [1.Alarm], będziesz musiał wpisać swój numer PIN. Jeśli zapomniałeś PIN, skontaktuj się ze swoim dilerem.

To ustawienie załącza lub wyłącza alarm. Jeśli wybierzesz [OFF], wszystkie alarmy poza alarmem przed uruchomieniem ostrzy są wyłączone.

WAŻNE:

- Ustawienie [OFF] powoduje również wyłączenie alarmu wywołanego wprowadzeniem niepoprawnego kodu PIN (Personal Identification Number) 3 razy pod rząd.

1

Wybierz [ON] lub [OFF] wciskając - strzałki góra/dół.

2

Wciśnij przycisk .

3

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Menu screen



Ekran główny → **[5.Ustawienia systemowe]** → **[4.Zabezpieczenia]** → **[2.Utwórz PIN]**

WAŻNE:

- Przed wybraniem [2.Utwórz PIN], będziesz musiał wprowadzić swój numer PIN. Jeśli zapomniałeś PIN, skontaktuj się ze swoim dilerem.

Możesz zmieniać numer PIN używany do odblokowania menu panelu sterowania. Upewnij się, że utworzyłeś numer PIN aby zapobiec kradzieży robota, nieautoryzowanemu dostępowi itp.

1

Wprowadź nowy numer PIN za pomocą przycisków numerycznych.

2

Wciśnij przycisk . Wyświetli się komunikat "Aktywowany".

3

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

WAŻNE:

- Zapisz swój numer PIN w odpowiednim miejscu. Patrz "LISTA KONTROLNA DILERA" (na stronie 100).

Kasowanie ustawień

Możesz skasować wszystkie ustawienia, przywracając ustawienia fabryczne.



Menu screen



Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [5.Kasowanie] → [1.Przywrócenie ustawień fabrycznych]

Wprowadź tą komendę jeśli chcesz wszystkie ustawienia przywrócić do ustawień fabrycznych.

WAŻNE:

- Komenda ta nie zresetuje historii działania robota (historii pracy i błędów). Skasuje tylko ustawienia parametrów robota kosztującego.
- Przed zastosowaniem tej komendy, skontaktuj się z dilerem.
- Ustawienia wprowadzone przez dilerą zostaną utracone po wprowadzeniu tej komendy.

1

Wpisz swój numer PIN i wciśnij przycisk ⏪.

2

Wybierz [Tak].

3

Wciśnij przycisk ⏪.
Po wyświetleniu się komunikatu "Aktywowany", zasilanie wyłączy się.

Menu screen



Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [5.Kasowanie] → [2.Przywrócenie ustawień dilerą]

Kasowanie ustawień do ustawień skonfigurowanych przez dilerą.

WAŻNE:

- Komenda ta nie zresetuje historii działania robota (historii pracy i błędów). Skasuje tylko ustawienia parametrów robota kosztującego.
- Przed zastosowaniem tej komendy, skontaktuj się z dilerem.

1

Wybierz [Tak].

2

Wciśnij przycisk ⏪.
Wyświetli się komunikat "Zakończone".

Pomoc

Możesz uzyskać informacje na temat urządzenia takich jak: nazwa modelu, numer seryjny, wersja oprogramowania.



Menu screen



Wciśnij i przytrzymaj przycisk numeryczny "0"

Wersja oprogramowania.

	11:04 Środ 24/Luty
Pomoc	
Honda Power Equipment	
Miimo	:HRM3000
	:MBEF-1000001
Wersja oprogramowania	
Procesor	:1.0.0
Wyświetlacz	:1.0.0

Nazwa modelu.

Numer seryjny.

WAŻNE:

- Jeśli wyświetla się numer seryjny "0000000", skontaktuj się z dilerem.

5 Przygotowanie Mii-monitor

Aplikacja Mii-monitor

Mii-monitor jest aplikacją na smartfony i tablety. Komunikuje się z HRM3000 poprzez Bluetooth®.

Aby aplikacja działała, smartfon musi mieć połączenie z internetem.

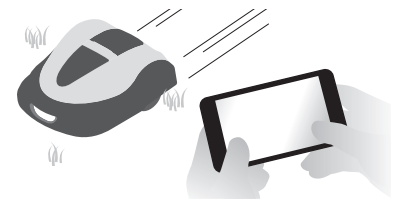
WAŻNE:

- Rysunki w niniejszej instrukcji stanowią tylko punkt odniesienia. Mogą różnić się od rzeczywistego produktu.
- Funkcje, ekrany, kompozycja, itp. opisane w niniejszej instrukcji mogą zostać zmienione bez wcześniejszego powiadomienia.
- Metody działania (ekrany, procedury) w niniejszej instrukcji są przykładowe. Mogą się różnić w zależności od modelu twojego telefonu.



Funkcje Mii-monitor

- Ustawienia identyczne jak na panelu sterowania robota
- Zdalne sterowanie robotem
- Kopia zapasowa i reset twoich ustawień na serwerze Honda
- W przypadku wystąpienia błędu wysyła raport do diler



Więcej na temat Mii-monitor

Aby uzyskać więcej szczegółów odnośnie działania aplikacji Mii-monitor oraz obsługiwanych modeli telefonów / tabletów, zapoznaj się z Przewodnikiem Działania aplikacji Mii-monitor (instrukcja online).

Aby ją znaleźć, zajrzyj na www.hpsv.com/link/OM000231HME/



Instalowanie Mii-monitor

Aby zainstalować aplikację Mii-monitor zeskanuj kod QR. Przy pobieraniu aplikacji może pojawić się informacja o opłacie.

App Store®



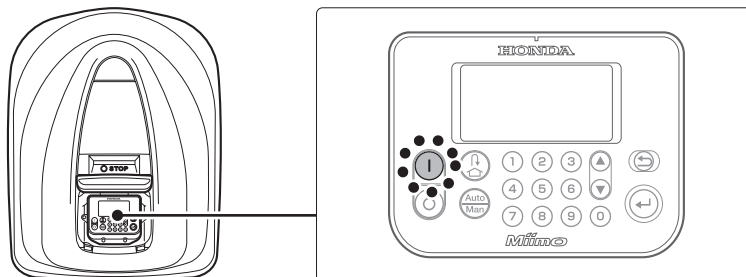
Google Play™



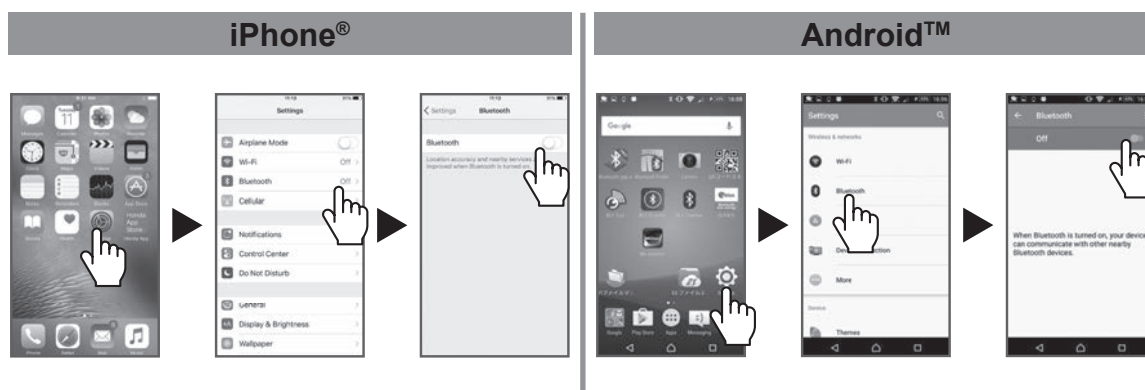
Parowanie urządzeń (połączenie przez Bluetooth®)

- Nie można podłączyć więcej niż jednego użytkownika do tego samego Miimo. Jeśli chcesz podłączyć do swojego Miimo więcej niż jeden smartfon/tablet, na wszystkich urządzeniach musi być to samo ID użytkownika
- Aby sterować robotem poprzez Mii-monitor, musisz go sparować z telefonem/tabletem.
- Aby sparować robota koszącego, Wstępne Ustawienia robota muszą być skonfigurowane.
- Bluetooth® jest technologia komunikacji krótkiego zasięgu. działa w odległości do ok. 3 m.

1 Wciśnij przycisk ① (On) na panelu sterowania.



2 Włącz Bluetooth® w telefonie.



3 Po chwili, wyświetli się rezultat wyszukiwania. Wybierz numer seryjny robota koszącego, którego chcesz podłączyć (☰ strona 9).

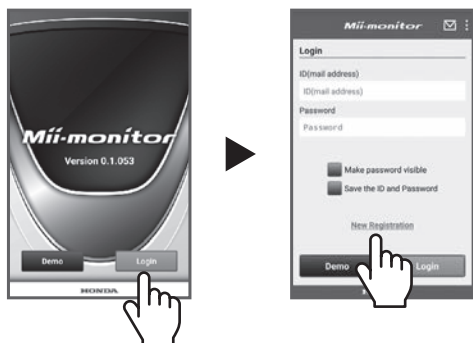


Jeśli numer seryjny robota koszącego nie wyświetla się, Bluetooth® w robocie lub smartfonie może być zablokowany.

Wyłącz robota koszącego, wyłącz Bluetooth® w telefonie, zrestartuj, a następnie spróbuj ponownie.

Rejestracja użytkownika

1 Wybierz [Nowa Rejestracja] na ekranie logowania



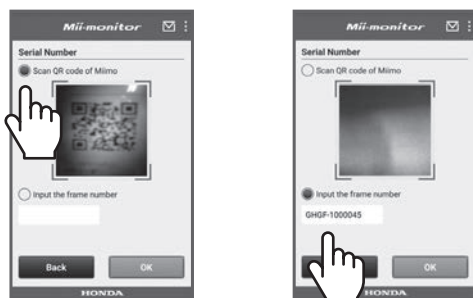
5 Wprowadź hasło.
- Nie ma ograniczenia liczby znaków w hasle.



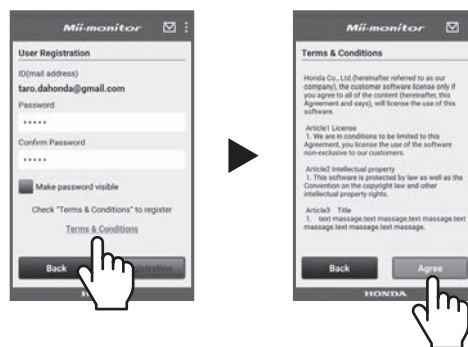
2 Zarejestruj Numer Seryjny (☑ strona 9).

Kod QR

Ręczne wpisanie



6 Wybierz [Regulamin] i potwierdź zawartość. Jeśli się zgadzasz, wybierz [Akceptuję].



3 Sprawdź czy wpisany numer jest poprawny.



7 Wybierz [Rejestracja] i wyślij wprowadzone dane do serwera Honda.



4 Wprowadź [Dane użytkownika]. Pola oznaczone * są obowiązkowe.



Spróbuj ponownie za chwilę. Ponadto, czy masz połączenie z Internetem.

The ID has been already registered, please change ID to resume.

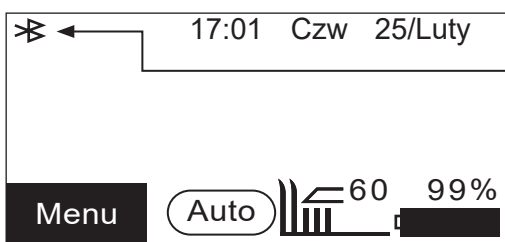
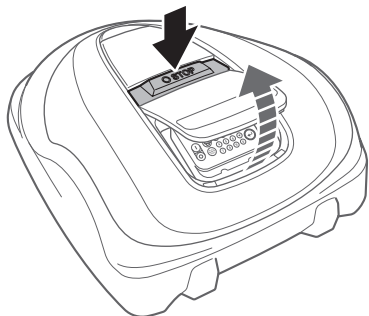
lub

The frame number has been already registered, please check your frame number again. If frame number is correct, please contact your dealer.

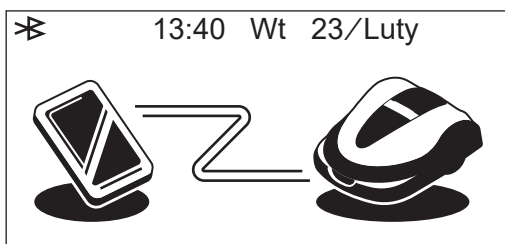
Skontaktuj się z dilerem, u którego zakupiłeś robota.

Menu wyświetlane po podłączeniu się do urządzenia

Jeśli w pobliżu znajduje się smartfon, który może zostać podłączony gdy wciśniesz przycisk STOP, na wyświetlaczu pojawią się następujące komunikaty/piktogramy.



Wyświetlane jeśli urządzenie jest gotowe do połączenia.



Wyświetlane podczas zdalnego sterowania robotem koszącym.

6 UŻYTKOWANIE

Sprawdzenie obszaru koszenia

Zanim robot rozpocznie pracę, upewnij się, że na obszarze pracy nie ma zwierząt, ani innych przedmiotów obcych.
Wyłącz robota przed usunięciem wszelki przedmiotów z obszaru pracy.

UWAGA:

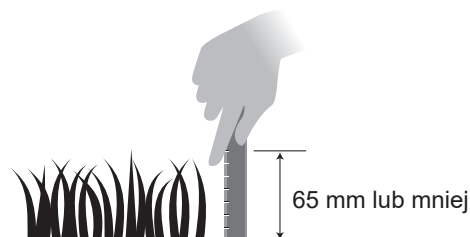
- Jeśli na obszarze pracy są jakieś dziury (jak np. królicze nory itp.) zasyp je, aby teren był równy. Okresowo sprawdzaj obszar roboczy, czy nie pojawiły się na nim dziury lub jamy.



Upewnij się również czy trawa nie jest wyższa niż 65 mm.

WAŻNE:

- Wyreguluj wysokość ostrzy taka by ścinać ok 5mm trawy. Szczegóły regulacji wysokości ostrzy znajdziesz w rozdziale "Regulacja wysokości ostrzy" (☞ strona 67).



Jeśli trawa jest wyższa niż 65 mm skoś ją za pomocą standardowej kosiarki.

Podłączenie do źródła zasilania

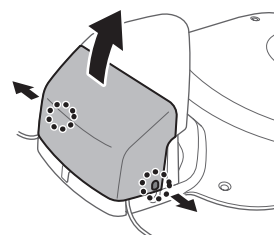
Podłączając źródło zasilania, postępuj według kroków poniżej.
Odłączając źródło zasilania, postępuj w kolejności odwrotnej do wymienionych kroków.
Szczegóły odnośnie przenoszenia transformatora lub zmiany gniazdka zasilania uzyskasz u swojego dealera.

WAŻNE:

- Podłączaj stację dokującą wyłącznie do obwodu chronionego przez wyłącznik różnicowo-prądowy (RCD) o prądzie wyzwalania nie większym niż 30 mA.

1

Zdejmij pokrywę złącza w stacji dokującej.



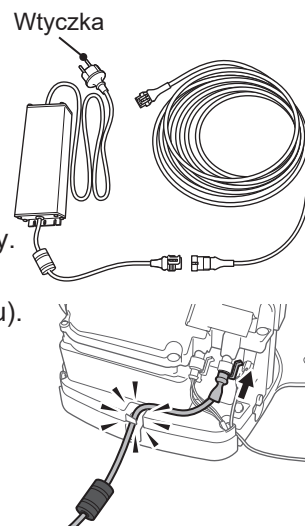
2

Jeśli przewód zasilający transformatora jest zbyt krótki, podłącz przedłużacz.

Podłącz wtyczkę przewodu zasilającego do wewnętrznego złącza stacji bazowej.

WAŻNE:

- Podczas rozłączania złącza, upewnij się że zacisk jest podniesiony.
- Gdy długość przewodu jest niewystarczająca nawet po użyciu przedłużacza, przedłuż kabel od strony gniazdka zasilającego (domu).

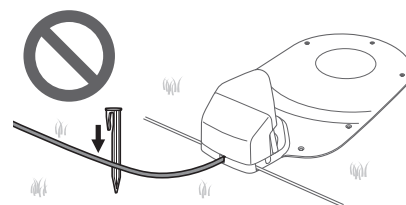


3

Zamontuj pokrywę złącza na stacji dokującej.

UWAGA:

Nie zabezpieczaj przewodu zasilającego za pomocą palików używanych do zabezpieczenia przewodu granicznego. Możesz w ten sposób uszkodzić przewód.



4

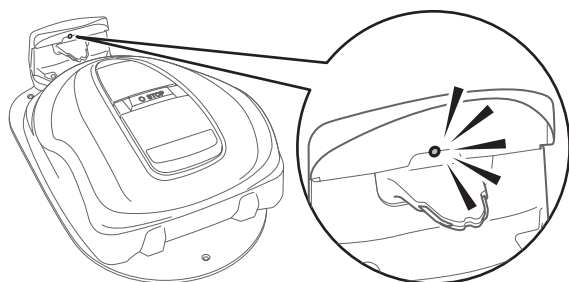
Podłącz wtyczkę transformatora do gniazdka o określonym napięciu.

Napięcie w gniazdku dla typów E i S: AC 230 V

Napięcie w gniazdku dla typu B: AC 240 V

Sprawdzenie kosiarki

Przed rozpoczęciem pracy, upewnij się, że robot jest prawidłowo podłączony do stacji .



Lampka powyżej wtyczki ładowania zmienia się następująco:

Kolor	Opis
Zielona	Ustawienia sygnału stacji dokującej prawidłowe.
Zielona (mruga)	Przewód graniczny jest za długi.
Żółta	Robot koszący prawidłowo podłączony do stacji dokującej.
Żółta (mruga)	Problem z sygnałem — np. przewód graniczny rozłączył się lub uległ przerwaniu. Skontaktuj się z dilerem.
Czerwona (mruga)	Problem z sygnałem stacji — np. przewody stacji rozłączyły się lub uległy przerwaniu. Skontaktuj się z dilerem.
Czerwona	Stacja dokująca jest uszkodzona. Sprawdź łączniki (☞ strona 79). Skontaktuj się z dilerem.
Brak	Potwierdź podłączenie przewodu zasilającego. Jeśli przewód zasilający jest prawidłowo podłączony do stacji dokującej, wystąpił problem z zasilaniem. Skontaktuj się z dilerem.

WAŻNE:

- Nie dotykaj złącza ładowania. W przeciwnym razie możesz doznać obrażeń.

Włączanie / wyłączanie zasilania

Włączanie zasilania

Po naładowaniu baterii wciśnij przycisk (On) aby włączyć robota koszącego.

Przycisk (On) znajduje się na panelu sterowania w tylnej części robota.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

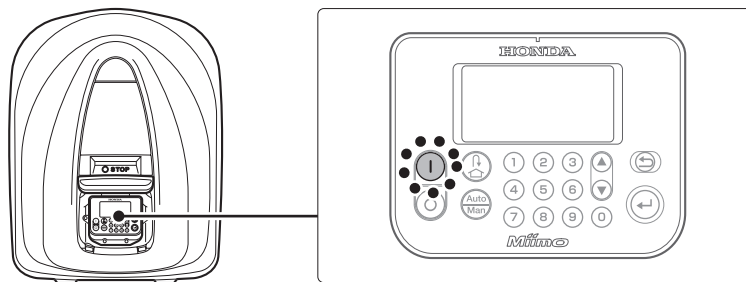
- Gdy chcesz zatrzymać kosiarkę, podchodź do urządzenia od tyłu. Podchodzenie do kosiarki od przodu lub od innej strony może doprowadzić do niezamierzonego zetknięcia z urządzeniem, co z kolei może spowodować, że upadniesz, gdy kosiarka ruszy.

1

Wciśnij ręczny przycisk STOP.

Pokrywa panelu sterowania otworzy się.

- 2** Wciśnij przycisk **ⓘ** (On) na panelu sterowania.
Włączone zostaje zasilanie i wyświetla się ekran startowy.



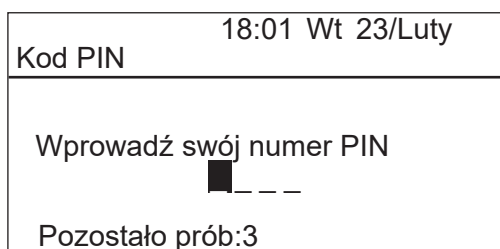
● Wprowadzenie numeru PIN (Personal Identification Number)

Przy włączaniu robota koszącego, musisz wprowadzić numer PIN.

- 1** Wprowadź PIN za pomocą przycisków numerycznych.

WAŻNE:

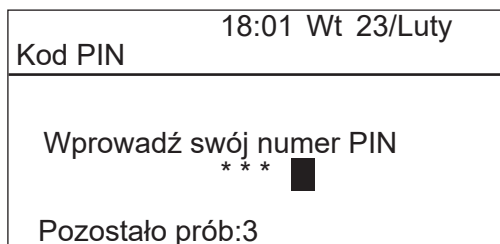
- Aby zmienić PIN, patrz rozdz. "4 USTAWIENIA MENU" (↗ strona 30).



- 2** Wciśnij przycisk **⏪**.
Wyświetli się ekran główny.

WAŻNE:

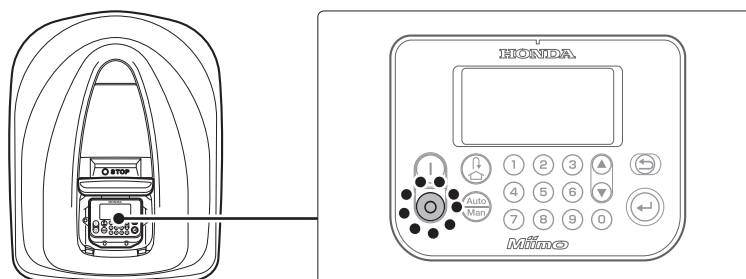
- Jeśli 3 razy pod rząd wprowadzisz błędny numer PIN panel sterowania zostanie zablokowany na 5 minut podczas których nie można wykonać żadnej operacji.
- Jeśli zapomnisz PIN, skontaktuj się z dilerem.
- Jeśli wyświetli się komunikat o błędzie, patrz rozdz. "7 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW" (↗ strona 70).



● Wyłączanie zasilania

- 1** Wciśnij ręczny przycisk STOP.
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.

- 2** Wciśnij przycisk **⓪** (Off) na panelu sterowania.



WAŻNE:

- Jeśli wyłączysz zasilanie, kosiarka nie rozpocznie ponownie pracy, nawet jeśli ustawiłeś zegar.

Praca robota koszącego w Trybie Auto

Poniższe instrukcje mogą być wykorzystane przy pracy robota w czasie skonfigurowanym w ustawieniach do pracy w trybie automatycznym.

WAŻNE:

- Szczegóły znajdziesz w rozdz "4 USTAWIENIA MENU" (☞ strona 30).

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !


- Upewnij się, że przed przeprowadzeniem poniższej procedury wciśnąłeś ręczny przycisk STOP.

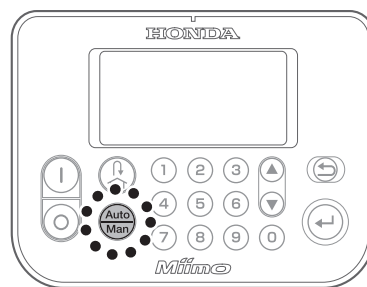
1

Wciśnij przycisk ⏪.

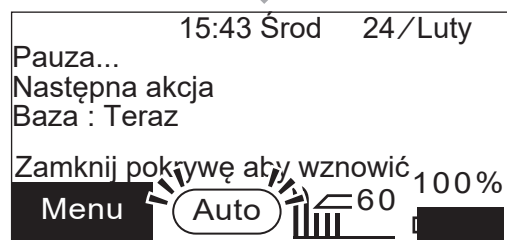
2

Jeśli na ekranie głównym wyświetla się [Auto], przejdź do kroku 3.

Jeśli wyświetla się [Man] na ekranie głównym, wciskaj przycisk  (Auto / Manual) aż wyświetli się [Auto].

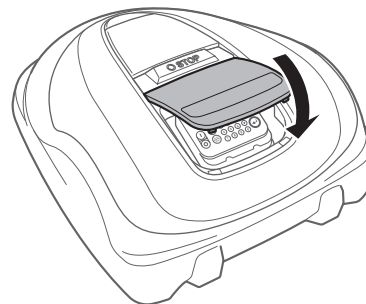


Szczegółowe omówienie ikon wyświetlających się na ekranie znajdziesz w rozdz. "Ekran główny" (☞ strona 11).



3

Zamknij pokrywę panelu sterowania.



Konfigurowanie jest zakończone. Robot zacznie kosić w czasie określonym w trybie Szybkich Ustawień. Szczegóły dot. ustawień znajdziesz w rozdz. "4 USTAWIENIA MENU" (☞ strona 30).

WAŻNE:

- Jeśli wciśniesz przycisk ⏻ (Off) po skonfigurowaniu tych ustawień, robot nie aktywuje się.

F Y[i `UWUk ngc_c W`cghnm

Y^•[\] Á•æ æ} ææ^ d: ^ Á^c { æ` bÁ^•[\] Á: ^ &æ æ^ bÁæ ^ È
 Y^] 15à` bÁ[à[ææ ææ æ} { Á: ^: æ: ^ Á^•æ Á^•[\] Á^ d: ^ Á^ [à] æ Á^ Á, [æ æ[d: ^ àæ æ

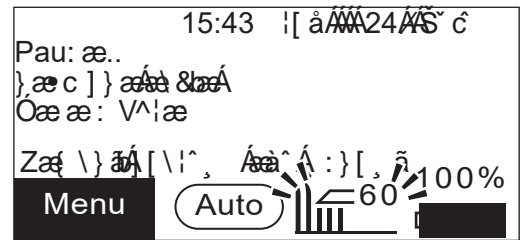
! NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- I dYk b] ^g] ž Y dfnYX' dfnYdfck UXnYb] Ya ` dcb] gnY^dfc WXi fmk V] gb ū ` f Wbri dfnW] g_`GHCD"

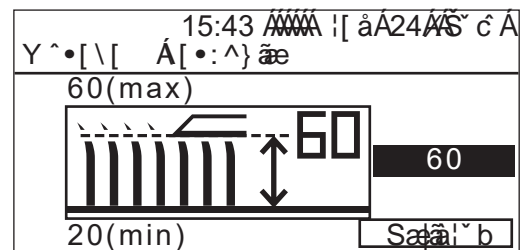
I K 5; 5:

- I b] U^ cgnYb] Uk ngc_ JY^ fUk mbUfUh"? c `ghc db] ck cž_fc `dc`_fc_i .
- I b] U^ W] bUb] Uk] W^ b] `) `a ` fUk mbUfUh. >Y `] W Wgn' g_f c] W] ` fUk `c`k] W^ b] `) `a a , dck]bbc `Vm `tc `nfc V] cbY ghc db] ck c`c`a U_gna Ub] Y) `a a `m] cXb] ck c. Dfnm ūX. g_f UWUb] Y` cX) \$`Xc" \$`a a `dck]bbc `nU^ ` (`m] cXb] Y`k `Y] UdUW `Wt` `) `a a .

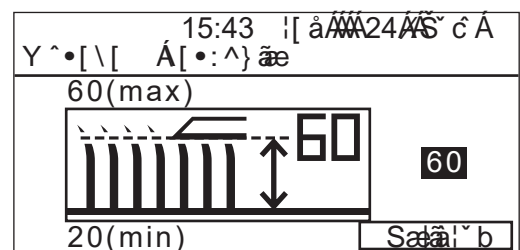
1 K nV] Yfn] bUY_fUb] Y' [ūk bna `] k W] b] ^⊖"



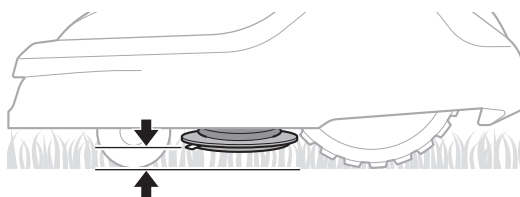
2 GdfUk X `Wmik d] gUb] Uk ngc_c W_cgnYb] U nUk] YfUg] `k `dfnYXn] UY (20 – 60)] `k W] b] ^dfnW] g_⊖.
 - Możesz wybrać wartość wysokości (20 – 60) lub [Kalibrować] za pomocą przycisków ▲▼.



3 Ustaw wysokość koszenia - ▲▼ przyciski góra/dół i wciśnij przycisk ⊖.



4 ; Xmik nV] Yfn] Ygn [? U] Vfi `]] `k W] b] Ygn' dfnW] g_⊖, dysk z ostrzami przesunie się do zadanej wysokości. Możesz sprawdzić wysokość koszenia.
 - Przesuwany dysk z ostrzami wydaje dźwięk "zatraskiwania" w najniższej i najwyższej pozycji.



5 >Y `] k W] b] Ygn' dfnW] g_⊖, dck f c] Ygn`Xc` 9_fUb] [ūk bY] c.

■ Co tygodniowe sprawdzenie

Sprawdzaj kosiarkę i stację bazową raz w tygodniu, aby usunąć z nich trawę i inne zanieczyszczenia. Sprawdzaj również czy ostrza i tarcza tnąca nie zostały uszkodzone oraz skontroluj, czy nie pojawiły się inne problemy.

● Czyszczenie robota i stacji dokującej

Po zakończeniu koszenia, zarówno na powierzchni, jak i od spodu kosiarki, stacji bazowej i wtyczce do ładowania mogą nagromadzić się resztki trawy i innych zanieczyszczeń.

Aby poznać szczegóły czyszczenia robota patrz rozdz. "8 KONSERWACJA" (☞ strona 75).

● Kontrola ostrzy i tarczy tnącej pod kątem uszkodzeń

W trakcie koszenia ostrza i tarcza tnąca mogą ulec uszkodzeniu. Należy co tydzień regularnie dokonać sprawdzenia ostrzy i tarczy tnącej.

Aby dowiedzieć się, jak sprawdzać ostrza i tarczę tnącą, zapoznaj się z rozdz. "8 KONSERWACJA" (☞ strona 75).

Przenoszenie robota koszącego

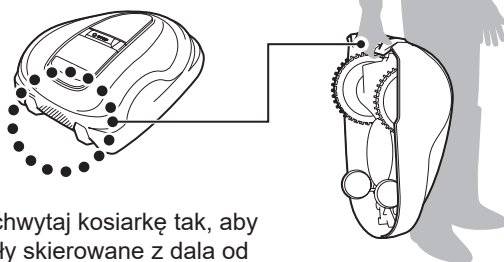
Podczas przenoszenia robota koszącego, należy przestrzegać następujących zasad.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Nie przenoś kosiarki ostrzami skierowanymi w swoją stronę.
- Uważaj, aby nie upuścić kosiarki w trakcie przenoszenia.
- Upewnij się, że wcisnąłeś ręczny przycisk STOP i wcisnąłeś przycisk ☹ (Off) aby wyłączyć zasilanie przed przeprowadzaniem poniższej procedury.
- Upewnij się, że robot (w szczególności ostrza) nie dotykają osób postronnych podczas przenoszenia.

1. Wcisnij ręczny przycisk STOP, aby otworzyć pokrywę panelu sterowania i następnie wcisnij przycisk ☹ (Off).
2. Zamknij pokrywę panelu sterowania.
3. Podnieś robota chwytając urządzenie w przeznaczonym do tego miejscu.

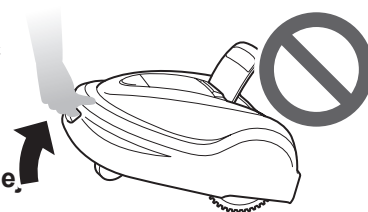
Podnieś kosiarkę jedną ręką, chwytając za tylną część, z ostrzami skierowanymi na zewnątrz.



Zawsze chwytaj kosiarkę tak, aby ostrza były skierowane z dala od Ciebie.

UWAGA:

- Gdy przenosisz robota koszącego upewnij się, że zawsze chwytasz za element specjalnie do tego przeznaczony w dolnej tylnej części urządzenia. Przenoszenie kosiarki w inny sposób może prowadzić do obrażeń ciała spowodowanych przez ostrza lub gniazdo do ładowania, jak również może przyczynić się do upuszczenia kosiarki, a tym samym jej uszkodzenia.
- Nie podnoś, ani nie przenoś kosiarki, chwytając za otwór w przedniej części urządzenia.
- Nie przenoś kosiarki w momencie, gdy jest podłączona do stacji bazowej. Zarówno kosiarka, jak i stacja bazowa mogą w ten sposób ulec uszkodzeniu.



- Możesz prowadzić robota koszącego za pomocą aplikacji Mii-monitor. jeśli używasz zdalnego sterowania, stosuj się do poniższych zaleceń.
 - Pracuj na dobrze oświetlonym terenie
 - Unikaj koszenia mokrej trawy
 - Uważaj jak stawiasz stopy na pochyłościach
 - Nie próbuj na siłę wstawić robota do stacji dokującej za pomocą zdalnego sterowania. Może to uszkodzić stację dokującą.

7 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Zanim skontaktujesz się z Dilerem

W rzadkich przypadkach gdy napotkasz jakiś problem i będziesz chciał skontaktować się z dilerem, upewnij się, że masz pod ręką następujące źródła informacji.

- Instrukcja Obsługi
- Dane dotyczące ostatniej pracy w ogrodzie.
- Informacje z [Historii błędów]



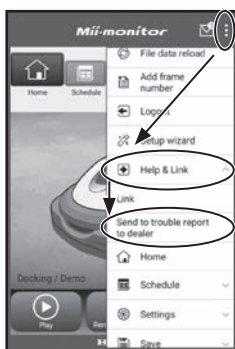
Ekran główny → [4.Historia] → [2.Historia błędów]

Mii-monitor posiada opcję wysłania raportu błędów do twojego diler.

Jeśli nie udało się rozwiązać problemu nawet po zastosowaniu się do wskazówek w poniższym przewodniku, wyślij raport błędów do diler.



Ekran główny → ☰ (górny prawy róg) → [Help & Link] → [Wyślij]



Komunikaty

Jeśli na ekranie panelu sterowania wyświetli się którykolwiek z opisanych niżej komunikatów, najpierw spróbuj zdiagnozować problem za pomocą poniższego przewodnika rozwiązywania problemów, zanim skontaktujesz się z dilerem. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z dilerem.

Komunikat	Przyczyna	Rozwiązanie problemu
Utracony sygnał obszaru pracy	Robot nie wykrywa sygnału przewodu granicznego.	Sprawdź czy łączniki przewodu są prawidłowo podłączone. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z twoim dilerem.
Niska pojemność baterii	Bateria nie ładuje się wystarczająco.	Zwiększ pojemność baterii wywołując powrót do stacji. Patrz "Ustawienia stacji dokującej" (☞ strona 46). Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z twoim dilerem.
Zmniejszona pojemność baterii	Bateria nie ładuje się wystarczająco.	
Wysoka temperatura baterii	Temperatura baterii jest za wysoka.	Włącz zasilanie (ON), i poczekaj aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nie zniknie, skontaktuj się z twoim dilerem.
Niska temperatura baterii (1) Niska temperatura baterii (2)	Temperatura baterii jest za niska.	Umieść robota w miejscu gdzie temperatura otoczenia przekracza 5°C, włącz zasilanie (ON), i poczekaj aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Wysokie napięcie w baterii	Bateria ładuje nadmiernie.	Odłącz kosiarkę od stacji dokującej, włącz zasilanie (ON), i poczekaj, aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nadal nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Niskie napięcie w baterii	Bateria nie ładuje się wystarczająco.	Podłącz robota koszącego do stacji dokującej. Komunikat zniknie gdy bateria naładuje się powyżej 10%. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Wysoka temperatura silnika ostrzy	Temperatura silnika ostrzy wynosi lub przekracza 85°C.	Pozostaw włączone zasilanie ON i podniesioną pokrywę panelu sterowania i odczekaj 15 - 30 min. aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Reset zegara	Zapassowe zasilanie baterii wyczerpało się podczas długoterminowego przechowywania. Nastąpił reset ustawień zegara.	Ustaw aktualną datę i czas. Czas musi być podany w 24-godzinnym formacie. Jeśli nie jest możliwe ustawienie zegara, skontaktuj się z dilerem.
Klawisz ENTER	Klawisz ENTER został naciśnięty podczas pracy robota (przy zamkniętej pokrywie panelu sterowania).	Otwórz pokrywę panelu sterowania i sprawdź, czy pod pokrywą nie utknęły żadne obce przedmioty. Jeśli komunikat ten będzie się wciąż wyświetlał po usunięciu przedmiotu spod pokrywy, skontaktuj się z dilerem.
Nadmierne przechylenie	Robot koszący znajduje się na nadmiernie stromym terenie.	Umieść robota na płaskiej nawierzchni i wprowadź numer PIN aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Klawiatura	Przycisk został wciśnięty gdy kosiarka pracowała (przy zamkniętej pokrywie panelu sterującego).	Otwórz pokrywę panelu sterowania i sprawdź, czy pod pokrywą nie utknęły żadne obce przedmioty. Jeśli komunikat ten będzie się wciąż wyświetlał po usunięciu przedmiotu spod pokrywy, skontaktuj się z dilerem.
Robot podniesiony	Obudowa robota została podniesiona przez coś, np. przez kamień.	Wprowadź numer PIN aby komunikat zniknął. Jeśli osłona jest mocno uszkodzona lub komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Błąd wysokości koszenia	Wysokość tarczy tnącej jest nieustawiona.	Patrz "Ustawienia wysokości ostrzy" (☞ strona 67) i przeprowadź [Kalibrację]. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z twoim Dilerem.

Komunikat	Przyczyna	Rozwiązanie problemu
Brak sygnału granicznego	Robot nie wykrywa sygnału przewodu granicznego.	Sprawdź czy łączniki przewodu granicznego są prawidłowo podłączone. Sprawdź źródło zasilania stacji dokującej. Patrz "Test punktów startu" (☰ strona 50). Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Wykrycie przeszkody	Została wykryta jakaś przeszkoda.	Wprowadź numer PIN, aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Czujnik wykrywania	Czujnik wykrycia przeszkody jest nieaktywny, lub jakiś przedmiot blokuje czujnik.	Porusz dokładnie główną pokrywą robota aby sprawdzić czy czujnik aktywuje się. Potrząśnij : Nie aktywuje się Wyłącz : Nie aktywuje się Jeśli komunikat "Czujnik wykrywania" nie znika, sprawdź wokół i pod osłoną w poszukiwaniu jakiś odprysków, zanieczyszczeń czy małych zabawek, i usuń je, lub skontaktuj się z dilerem.
Poza pętlą	Robot koszący wyjechał poza obszar wyznaczony przewodem granicznym.	Przenieś kosiarkę na obszar pracy. Sprawdź zasilanie stacji dokującej. Sprawdź czy łączniki przewodu granicznego są prawidłowo podłączone. Jeśli komunikat nie zniknie sprawdź, czy łączniki przewodu granicznego są prawidłowo połączone oraz czy w pobliżu nie pracują inne roboty koszące. Jeśli komunikat nie zniknie, skontaktuj się z dilerem.
Do góry nogami	Robot koszący jest przewrócony "do góry nogami".	Umieść robota na płaskiej nawierzchni i wprowadź numer PIN aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
Skontaktuj się z dilerem jeśli wyświetlą się następujące komunikaty.		
Czujnik obszaru	Zegar	Czujnik silnika L
Błąd baterii	Błąd komunikacji	Czujnik silnika R
Temperatura baterii	Błąd pamięci danych	Czujnik przewrócenia
Napęd ostrzy	Błąd wyświetlacza	Czujnik przechylenia
Blokada napędu ostrzy	Czujnik podniesienia	Napęd kółek
Przełącznik napędu ostrzy	Ręczne zatrzymanie	Blokada napędu kółek
Błąd komunikacji Bluetooth	Błąd silnika jednostki	Czujnik schodzenia z kursu
Kontrola ładowania	Czujnik napędu ostrzy	

Może być konieczna wymiana baterii. Skontaktuj się z dilerem z przygotowaną historią pracy (czas koszenia, czas ładowania, czas powrotu do bazy).

Rozwiązywanie problemów

Wyłącz zasilanie robota przed przeprowadzeniem kontroli stanu robota lub ostrzy, chyba że do sprawdzenia jakiegoś elementu konieczne jest włączone zasilanie.

Problem	Rozwiązanie
Robot nie może się naładować..	Sprawdź połączenie kabli, potwierdź czy lampka kontrolna stacji dokującej j świeci się (kontrolka LED powinna się zapalić), sprawdź czy nie ma żadnych ciał obcych w gnieździe ładowania, które nie pozwalają na prawidłowe połączenie elektryczne, i wstaw robota do stacji ponownie. Jeśli robot nie może być naładowany, skontaktuj się z dilerem.
Kosiarka nie może wjechać na teren pracy lub napęd i ostrza zatrzymały się.	Kosiarka spróbuje ominąć teren o nachyleniu większym niż 20°. W przypadku 25 – 35° nachylenia (w zależności od stopnia nierówności podłoża) - Kosiarka będzie próbowała uciec z pochyłości. W przypadku nachylenia większego niż 35° - Kosiarka zatrzyma się w wyniku "Nadmiernego przechylenia"
Kosiarka często się zatrzymuje	Jeśli w pobliżu pracują inne urządzenia bezprzewodowe, zdalnie sterowane lub ogrodzenia elektryczne robot może nie działać. Skontaktuj się z dilerem.
Kosiarka wyjeżdża poza obszar pracy lub działa odmiennie, niż została zaprogramowana.	Sprawdź komunikat błędu na ekranie i postępuj wg instrukcji zanim skontaktujesz się z dilerem. Jeśli nie możesz rozwiązać problemu, skontaktuj się z dilerem z przygotowanym komunikatem błędu.du.
Przewód graniczny lub palik go mocujący poluzował się i wystaje z ziemi.	Zatrzymaj robota, ponieważ może przeciąć przewód. Uważaj aby nie potknąć się o przewód albo palik. Skontaktuj się z dilerem..
Kosiarka wydaje dziwne dźwięki.	Sprawdź czy ostrza nie są uszkodzone. Uszkodzone ostrza mogą powodować zły balans tarczy tnącej. Może to powodować powstanie hałasu. Spróbuj zastosować "Zegar dyskretny". Jeśli to nie pomoże, skontaktuj się z dilerem.
Robot nie wyjeżdża ze stacji dokującej. Brak wyświetlanego komunikatu.	- Zegary nie zostały prawidłowo ustawione. Zobacz rozdz. "4 USTAWIENIA MENU" (☰ strona 30). - Data i Godzina są nieprawidłowe. Sprawdź zegar (strona 49). - Ręczny przycisk STOP został wciśnięty, ale przycisk ⌚ nie został wciśnięty przed zamknięciem pokrywy panelu sterowania. - Robot jest trybie nieaktywnym.. Inną przyczyną może być to, że urządzenie jest w trybie "Baza". - TRobot w trybie Auto będzie zawsze ładował baterie do 100%. jeśli chcesz aby robot rozpoczął koszenie wcześniej, zmień tryb pracy na tryb Ręczny.
Słabe rezultaty koszenia.	- Wysokość cięcia jest nieprawidłowa lub trawa jest zbyt wysoka. Zmień wysokość cięcia lub skoś najpierw za pomocą standardowej kosiarki. - Sprawdź stan ostrzy (☰ strona 82).
Robot nie pracuje wewnątrz przewodu granicznego.	- Jeśli w pobliżu przewodu granicznego są pola elektromagnetyczne lub elektryczne jak linie energetyczne, fabryki, może to oddziaływać na pracę robota. Skontaktuj się z dilerem.
Robot został znaleziony nieruchomy, wyłączony w ogrodzie.	- Pojawił się problem z zasilaniem. Robo zachowuje się w następujący sposób: W przypadku gdy zasilanie zostało odcięte na dłużej niż 30 minut, robot wyłączy się automatycznie aby chronić baterię przed całkowitym rozładowaniem. W przypadku gdy zasilanie powróci w ciągu 30 minut, robot automatycznie rozpocznie koszenie. * * TRobot pwróci do stacji dokującej jeśli resztkowa pojemność baterii jest niska.
Robot wyjeżdża poza przewód graniczny.	Zarejestruj gdzie robot wyjeżdża poza przewód. Sprawdź warunki nawierzchni, warunki pogodowe oraz stan kółek podczas wyjeżdżania robota poza przewód. Oczyszczyć kółka jeśli oklejone są błotem, liśćmi lub trawą. Spróbuj kontynuować pracę. Jeśli problem będzie się powtarzał często, skontaktuj się z dilerem.
Robot nie wjeżdża do stacji dokującej.	Sprawdź czy stacja dokująca nie jest zdeformowana. Sprawdź przewody graniczne pod stacją (☰ strona 12). Sprawdź terminal ładowania zarówno robota jak i stacji dokującej.

Problem	Rozwiązanie
Widoczne ślady kół.	Spróbuj ograniczyć czas pracy. Możesz ograniczyć czas pracy automatycznie za pomocą "Zegara sezonowego". Spróbuj zwiększyć "szerokość ścieżki".
Robot nie dociera do wąskich narożników.	Sprawdź ustawienia "szerokości ścieżki". Jeśli to konieczne, możesz użyć funkcji "Wąski przejazd" (☞ strona 42). Wąski przejazd nie może mieć mniej niż 1 m odległości między przewodami. Zapewnij szerokość 1 m lub większą.
Smartfon nie może połączyć się (sparować) z robotem.	<ul style="list-style-type: none"> - Sprawdź czy robot jest włączony. Po włączeniu, odczekaj 5 sekund przed połączeniem. - Smartfon może znajdować się zbyt daleko od robota. Podejdź z telefonem bliżej do robota. - Łączenie (parowanie) nie uda się jeśli ktoś już wcześniej połączył się z robotem przez Bluetooth®. Nie łącz się przez Bluetooth® w tym samym czasie.
Pokrywa panelu sterowania nie otwiera się po wciśnięciu przycisku STOP.	Naciśnij jeszcze raz, mniej więcej po środku ręcznego przycisku STOP. Pokrywa panelu sterowanie nie może się otworzyć gdy zostanie naciśnięta z boku ręcznego przycisku STOP.

8 KONSERWACJA

Okresowa kontrola i konserwacja

Aby zapewnić bezpieczeństwo użytkownika kosiarki oraz pracę na najwyższym poziomie, urządzenie musi być okresowo sprawdzane i konserwowane.

Okresowa konserwacja pomaga również wydłużyć żywotność serwisową robota koszącego.

Czasookresy i rodzaje czynności serwisowych zawarto w poniższej tabeli.

Honda zaleca wykonywanie corocznych przeglądów w autoryzowanych punktach serwisowych. Diler przeprowadzi nie tylko kontrolę robota, ale i aktualizację oprogramowania, których nie może wykonać właściciela.

Tabela przeglądów

Regularny okres serwisowania		Co tydzień	Co rok lub co 1350 godzin pracy (koszenia)	Strona	
Wykonaj co wskazany czas lub ilość godzin przepracowanych, w zależności co nastąpi pierwsze.					
Robot	Ostrza & nakrętki ostrzy *	Sprawdź	○	(☞ strona 82)	
	Tarcza tnąca *	Sprawdź	○	(☞ strona 82)	
	Śruba ostrzy *	Sprawdź	○	(☞ strona 82)	
	Obudowa silnika	Sprawdź lub <u>oczyszć</u>	○	(☞ strona 81)	
	Gniazdo ładowania	Sprawdź lub <u>oczyszć</u>	○	(☞ strona 81)	
	Ręczny przycisk STOP	Sprawdź		○	(☞ strona 77)
	Elementy obudowy *	Oczyść	○		(☞ strona 76)
		Sprawdź		○(1)	–
	Silniczek napędowy (osie kółek)	Sprawdź (nasmaruj)		○(1)	–
	Kółka	Sprawdź lub <u>oczyszć</u>	○		(☞ strona 80)
		Wymień		Jeśli potrzeba(1)	–
	Rolka & łożyska	Sprawdź lub <u>oczyszć</u>	○		(☞ strona 80)
		Wymień		Jeśli potrzeba(1)	–
	Czujnik przeszkód (komponenty)	Sprawdź lub <u>oczyszć</u>		○(1)	–
		Wymień		Jeśli potrzeba(1)	–
Stan baterii	Sprawdź		○(1), (3)	–	
Odpowietrznik	Sprawdź		○(1)	–	
Uszczelki	Sprawdź		○(1)	–	
Stacja dokująca	Stacja dokująca	Oczyść	○	(☞ strona 77)	
		Sprawdź		○	(☞ strona 78)
	Śruby stacji dokującej	Sprawdź - Dokręć	○(2)		(☞ strona 79)
	Stacja dokująca - łączniki przewodu granicznego	Sprawdź		○	(☞ strona 79)

*Ostrza, nakrętki i śruby ostrzy, tarcza tnąca, elementy obudowy, przednie (rolka) kółka, tylne (napędowe) kółka powinny być wymieniane w miarę potrzeby.

(1) Te czynności powinny być wykonane przez autoryzowany serwis, jeśli nie jesteś biegłym mechanikiem i nie posiadasz odpowiednich narzędzi.

Należy odnieść się do instrukcji serwisowej Hondy.

(2) Jeśli śruby się poluzują, dokręć je dokładnie.

(3) Potwierdź używając historii ostatnich 10 ładowań.

Procedury konserwacji

Brud i trawa mogą osadzać się na wierzchu i pod spodem robota podczas i po koszeniu, a ostrza mogą zużyć się, uszkodzić lub zablokować. Przeprowadzaj kontrolę robota regularnie zgodnie z „Tabelą przeglądów” (☞ strona 75).

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

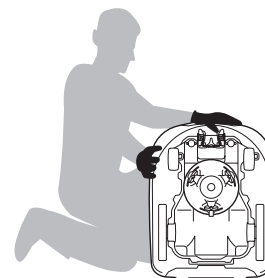
- Upewnij się, że wciśnąłeś ręczny przycisk STOP i wyłączyłeś kosiarkę - przycisk Ⓞ (Off) zanim rozpoczniesz opisane w tym rozdziale procedury.
- Przed przystąpieniem do przeprowadzania procedur serwisowych, zakładaj rękawice robocze.
- Zachowaj szczególną ostrożność podczas tych czynności, ponieważ ostrza są wyjątkowo ostre.

WAŻNE:

- Na czas przeprowadzania procedur konserwacyjnych wyjmij robota koszącego ze stacji dokującej.

■ Przygotowanie

- Załóż rękawice robocze.
- Do sprawdzenia ostrzy, przekręć robota na bok.



■ Czyszczenie

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Nie dotykaj ostrzy gołymi rękoma.
- Podczas sprawdzania lub czyszczenia kosiarki nie podnoś jej nad ziemię.
- Upewnij się, że wcisnąłeś ręczny przycisk STOP oraz przycisk ☉ (Off) aby wyłączyć zasilanie robota przed przeprowadzeniem niniejszej procedury.

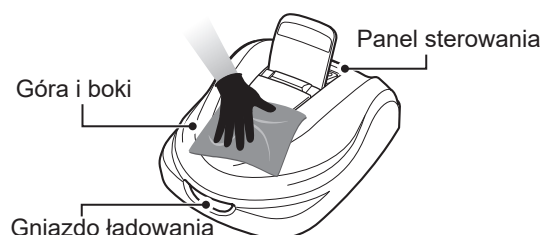
Możesz umyć robota koszącego za pomocą węża ogrodowego.

UWAGA:

- Nigdy nie używaj przemysłowej myjki wysoko ciśnieniowej lub domowej myjki samochodowej wysoko ciśnieniowej.
- Nigdy nie spryskuj wodą stacji dokującej (z węża ogrodowego lub myjki samochodowej).

● Czyszczenie obudowy (z zewnątrz)

Do czyszczenia kosiarki z trawy i zanieczyszczeń używaj jedynie szczotki i szmatki.



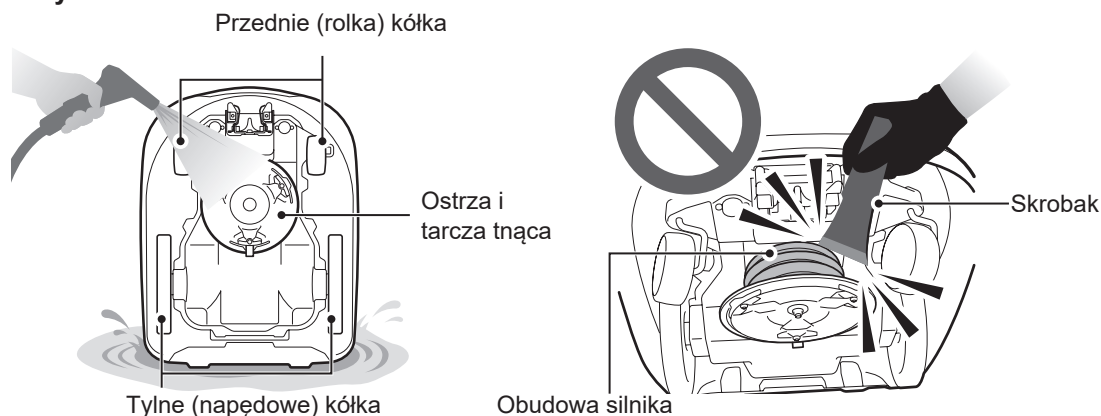
● Usuwanie ścinków trawy

Aby usunąć ścinki trawy spod spodu robota koszącego.

Ustaw wysokość koszenia na 20 mm (☐ strona 67). Podnieś przód robota koszącego i oprzyj o ścianę (tworząc kąt ok. 90°). Upewnij się, że nie ma żadnych uszkodzeń (przetarć, pęknięć itp) na gumowej osłonie silnika i spryskaj spodnią część robota wodą. Możesz również użyć palstikowej szczotki i szmatki.

UWAGA:

- Nigdy nie używaj skrobaka. Skrobak może uszkodzić gumową osłonę pod spodem robota koszącego.
- Nie czyść (nie spryskuj) za pomocą detergentów lub wosków, nawet delikatnymi detergentami do czyszczenia samochodów.



● Czyszczenie stacji dokującej

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

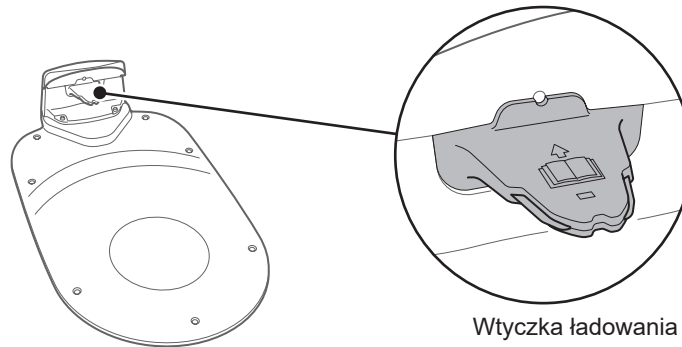
- Odłącz wtyczkę transformatora od zasilania (domu) zanim przystąpisz do jej czyszczenia.

WAŻNE:

- Nie czyść stacji dokującej za pomocą wody. Możesz w ten sposób uszkodzić stację.

Do oczyszczania stacji dokującej z trawy i zabrudzeń używaj plastikowej szczotki.

Za pomocą szczotki oczyść z brudu i trawy stację bazową, w szczególności miejsca, z którymi styka się kosiarka oraz wokół wtyczki ładowania:



■ Sprawdzenie

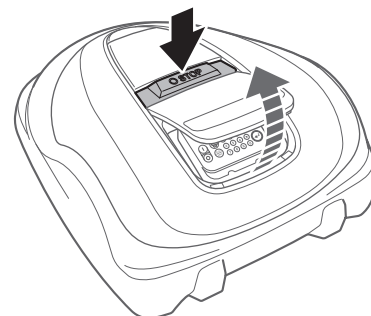
● Sprawdzenie ręcznego przycisku STOP

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Nie dotykaj ostrzy gołymi rękoma.
- Podczas sprawdzania lub czyszczenia kosiarki nie podnoś jej nad ziemię.

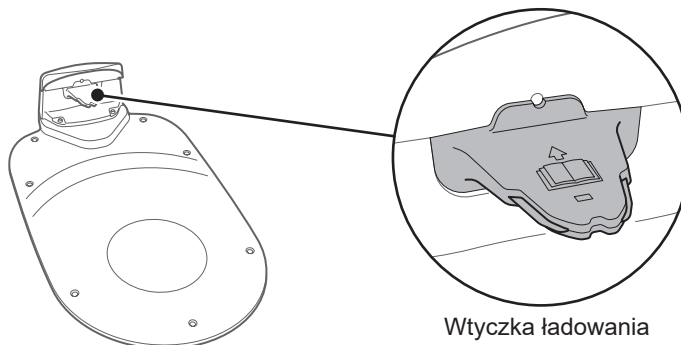
Sprawdzenie		Czynność
Ręczny przycisk STOP i pokrywa panelu sterowania	Prawidłowe działanie ręcznego przycisku STOP (i pokrywy panelu sterowania.)	Podczas przeprowadzania działania testowego kosiarki, wciśnij ręczny przycisk STOP. Jeśli kosiarka się nie zatrzyma (a pokrywa panelu sterowania nie otworzy), skontaktuj się z dilerem.

- 1 Wciśnij przycisk ① (On) na panelu sterowania.
- 2 Przetestuj punkty startu (→ strona 50).
W trakcie, gdy kosiarka jedzie, wciśnij ręczny przycisk STOP i sprawdź, czy się zatrzyma.



● Sprawdzenie stacji dokującej

Sprawdzenie		Czynność
Stacja dokująca	Uszkodzenie stacji dokującej	Sprawdź wzrokowo stację dokującą. Jeśli jest uszkodzona, skontaktuj się z dilerem.



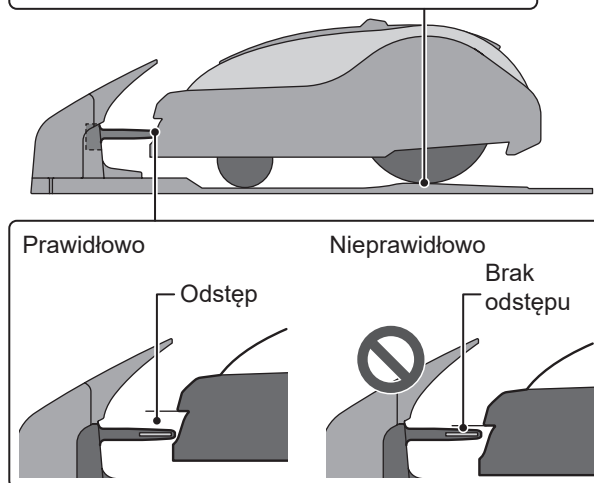
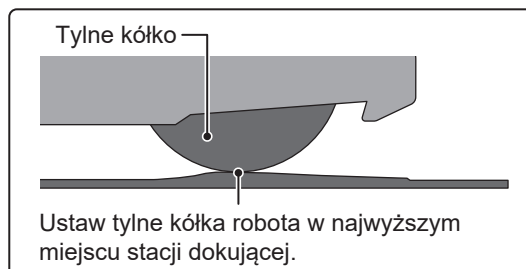
Sprawdzenie		Czynność
Stacja dokująca	Przerwa pomiędzy wtyczką ładowania stacji dokującej, a gniazdem ładowania robota.	Sprawdź czy jest przerwa pomiędzy wtyczką ładowania stacji dokującej, a gniazdem ładowania robota. Jeśli nie ma, dokonaj regulacji stacji zgodnie z instrukcją (☞ strona 12), lub skontaktuj się z twoim dilerem.

1

Ustaw oba tylne kółka robota w najwyższym miejscu stacji dokującej.

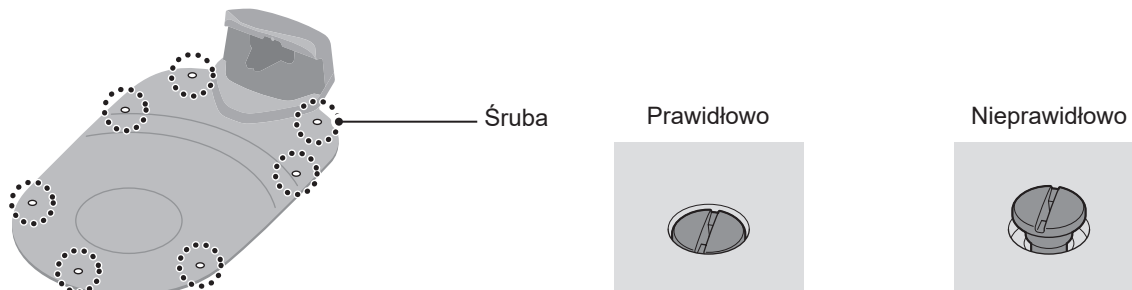
2

Sprawdź czy jest odstęp między wtyczką ładowania stacji dokującej a gniazdem ładowania w robocie. Jeśli nie ma odstępu, wyreguluj stację dokującą zgodnie z warunkami instalacji (☞ strona 12), lub skontaktuj się z dilerem.



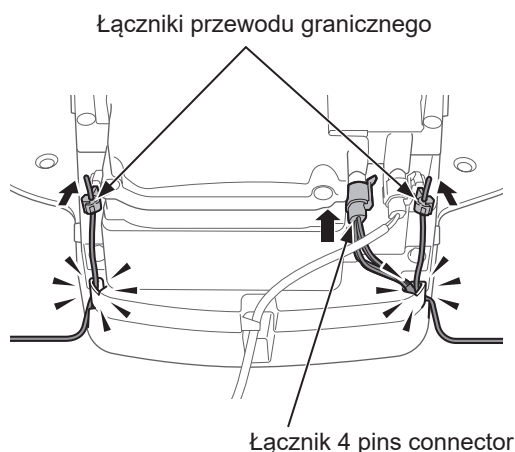
● Sprawdzenie śrub stacji dokującej

Sprawdzenie		Czynność
Stacja dokująca	Poluzowane śruby stacji dokującej	Sprawdź wzrokowo śruby. Jeśli są obluźnione, dokręć je za pomocą płaskiego śrubokręta.



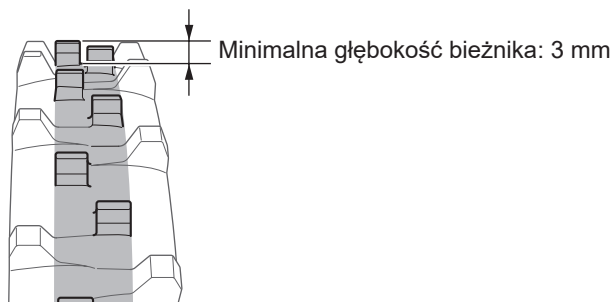
● Sprawdzenie łączników przewodu granicznego i łącznika 4-pin

Sprawdzenie		Czynność
Łączniki przewodu granicznego i łącznik 4-pinowy	Poluzowanie łączników przewodu granicznego i łącznika 4-pinowego	Sprawdź wzrokowo łączniki przewodu granicznego i łącznik 4-pinowy. Jeśli są poluzowane, wciśnij je całkowicie na miejsce. Jeśli kontrolka LED świeci się na CZERWONO, odłącz wtyczkę transformatora od gniazda zasilania (Budynek), włącz ponownie, i sprawdź czy kontrolka LED znowu świeci się na zielono.



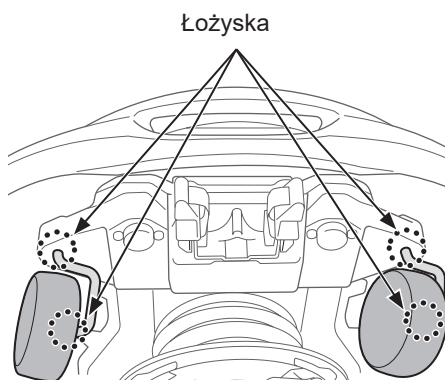
● Sprawdzenie bieżnika tylnych kółek (napędowych)

Sprawdzenie		Czynność
Tylne kółka (napędowe)	Głębokość bieżnika na tylnych (napędowych) kołach	Zmierz głębokość bieżnika w środkowej części koła. Jeśli wynosi 3 mm lub mniej, skontaktuj się z serwisem.



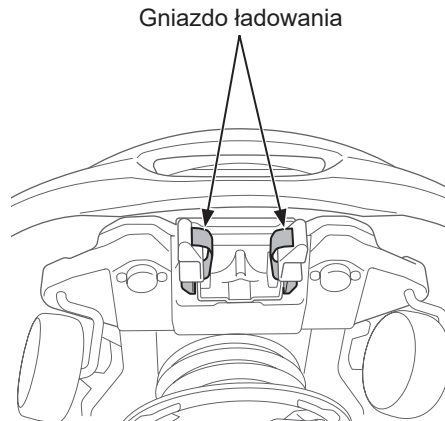
● Sprawdzenie przednich (rolek) kółek i łożysk

Sprawdzenie		Czynność
Przednie (rolki) kółka	Uszkodzenie przednich (rolek) kółek	Sprawdź wzrokowo przednie (rolki) kółka. Jeśli są uszkodzone, skontaktuj się z serwisem.
Łożyska kółek	Ruchomość łożysk	Poruszaj przednimi (rolkami) kółkami za pomocą rąk i sprawdź czy obracają się płynnie. Jeśli nie obracają się płynnie, skontaktuj się z serwisem.



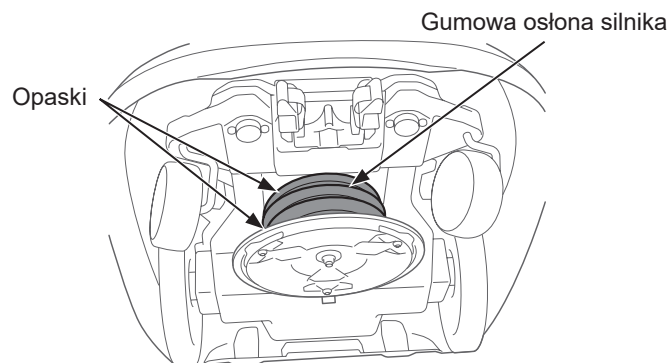
● Sprawdzenie gniazda ładowania

Sprawdzenie		Czynność
Gniazdo ładowania	Gniazdo ładowania zablokowane ścinkami trawy.	Sprawdź wzrokowo metalowe elementy gniazda ładowania. Jeśli gniazdo ładowania zablokowane jest trawą, usuń ścinki.



● Sprawdzenie gumowej osłony silnika

Sprawdzenie		Czynność
Gumowa osłona silnika	Uszkodzenie lub przetarcie gumowej osłony silnika	Sprawdź wzrokowo gumową osłonę silnika i opaski osłony. Jeśli widoczne są uszkodzenia lub przetarcia, skontaktuj się z serwisem.



● Sprawdzenie ostrzy i tarczy tnącej

Sprawdź stan ostrzy i tarczy tnącej w następujący sposób.

Żywotność ostrzy

Aby uzyskiwać dobre efekty koszenia, dbaj o to, aby krawędzie ostrzy były zawsze ostre. Zazwyczaj żywotność ostrzy wynosi ok. 160 godzin (2 tygodnie do 2 miesięcy). Ponieważ żywotność ostrzy zależy od trawy, może zająć konieczność wcześniejszej wymiany ostrzy, zwłaszcza w sezonie wiosennym. Jeśli żółta trawa zaczyna mieć białe krawędzie to znak, że trzeba wymienić ostrza.

Przykład: jeśli robot pracuje przez 11.4 godzin każdego dnia, żywotność ostrzy wyniesie 2 tygodnie. Jeśli kosiarka pracuje przez 2.6 godzin każdego dnia, żywotność ostrzy wyniesie 2 miesiące

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

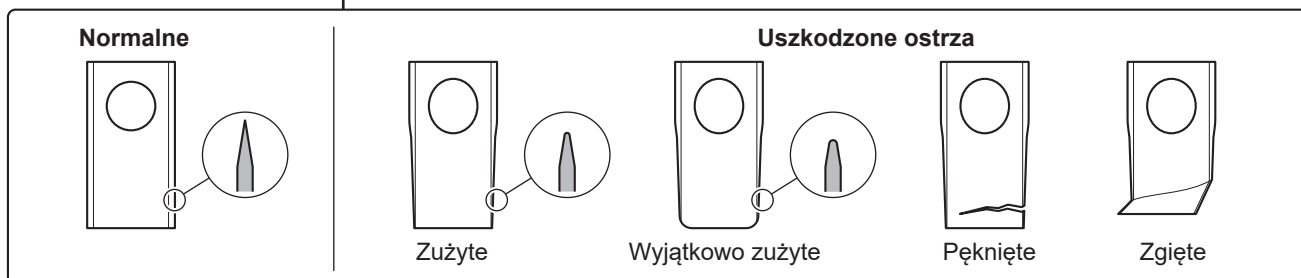
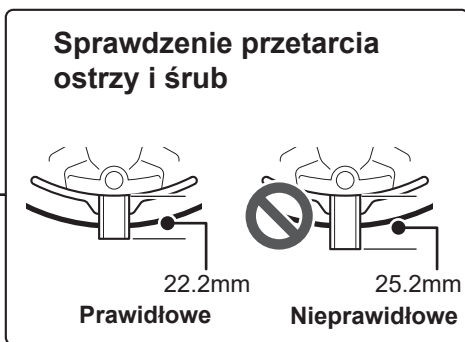
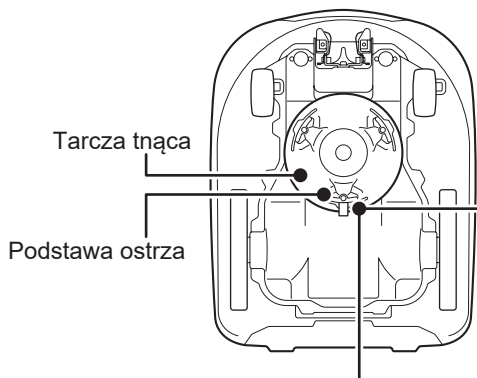
- Nie dotykaj ostrzy gołymi rękoma. Zakładaj rękawice robocze.
- Upewnij się, że wciśnięty został ręczny przycisk STOP i wciśnij przycisk Ⓞ (Off) aby wyłączyć zasilanie przed przeprowadzaniem poniższych procedur.

WAŻNE:

- Podeprzyj robota o ścianę, dla lepszego wsparcia.
- Nie podnoś robota ponad ziemię podczas sprawdzania.

Sprawdź ostrza, śruby i tarczę tnącą.

Sprawdzenie		Czynność
Ostrza, śruby i nakrętki	Uszkodzenie ostrzy	Sprawdź wzrokowo ostrza. Jeśli są uszkodzone, wymień je na nowe. Patrz rozdział "Wymiana ostrza" (☞ strona 83).
	Poluzowane bazy ostrzy	Palcami pokręć śrubami aby sprawdzić czy nie są poluzowane. Jeśli są poluzowane, dokręć je kluczem dynamometrycznym do określonej wartości momentu. Patrz rozdz. "Wymiana ostrzy" (☞ strona 83).
	Przetarcie otworów w ostrzach i kołnierzy śrub i nakrętek	Wizualnie sprawdź ewentualne przetarcie otworów w ostrzach i przetarcie kołnierzy śrub. W wyniku pracy podczas koszenia otwory w ostrzach powiększają się, a kołnierze śrub zmniejszają się w wyniku tarcia, i zachodzi niebezpieczeństwo, że ostrze oddzieli się od tarczy tnącej. Jeśli są zużyte, wymień ostrza, śruby i nakrętki. Patrz rozdz. "Wymiana ostrza" (☞ strona 83).
Tarcza tnąca	Wypaczenie tarczy tnącej	Obróć tarczę tnącą i wzrokowo sprawdź ją. Jeśli jest wypaczona, skontaktuj się z dilerem.



Wymiana ostrzy

Aby wymienić ostrza, przeprowadź poniższą procedurę.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Przed rozpoczęciem poniższych działań, załóż rękawice robocze
- Nie dotykaj wirujących ostrzy. Możesz doznać obrażeń.

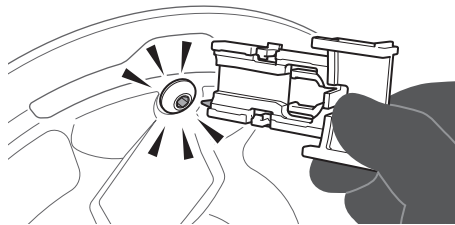
WAŻNE:

- Przed wymianą ostrzy, usuń ścinki trawy (☞ strona 76) .
- Używaj oryginalnych części lub ich odpowiedników o bardzo dobrej jakości.

Wymieniane elementy	Numer części
Ostrze	72511-VP7-030
Nakrętka	90301-VP9-000
Śruba	90101-VP9-000

Uchwyt do ostrzy znajduje się pod osłoną złącza kabla granicznego w stacji dokującej.

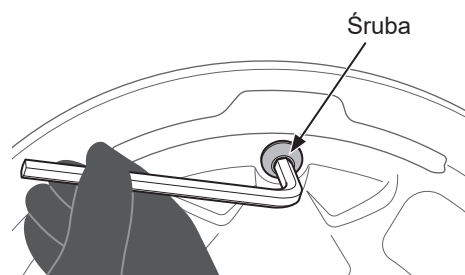
Możesz użyć wypustki uchwytu ostrzy do usunięcia zanieczyszczeń, takich jak trawa czy brud, które utknęły w otworach śrub.



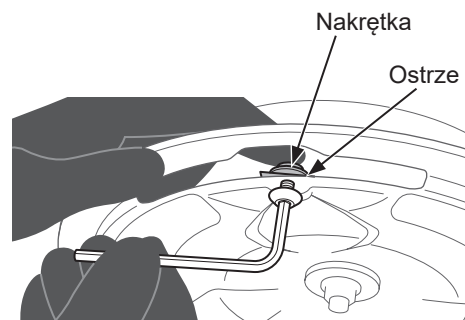
1 Ustaw wysokość koszenia na 20 mm (☞ strona 67).

2 Wyłącz zasilanie, a następnie odwróć robota do góry nogami.

3 Poluzuj śrubę kluczem sześciokątnym.
- Śruba jest przymocowana za pomocą nakrętki. Uważaj aby nadmiernie nie poluzować śruby, bo może wypaść nakrętka.



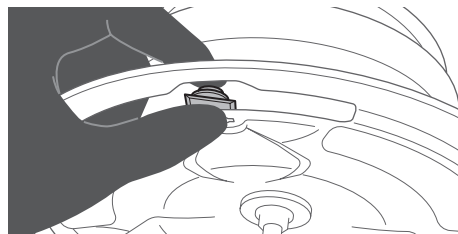
4 Gdy śruba jest poluzowana, przytrzymaj nakrętkę tak, aby nie wypadła i odkręć śrubę do końca.



5

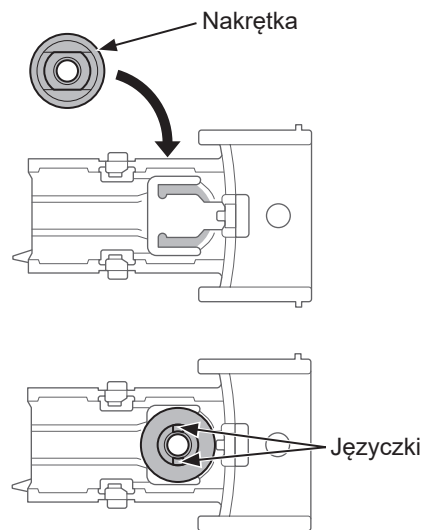
Po wykręceniu śruby, zdejmij ostrze i nakrętkę razem.

- Sprawdź nakrętkę pod kątem zużycia (☞ strona 82).
Jeśli jest zużyta, wymień ją.
- Sprawdź czy główka śruby nie jest zużyta.
Jeśli jest zużyta, wymień ją.



6

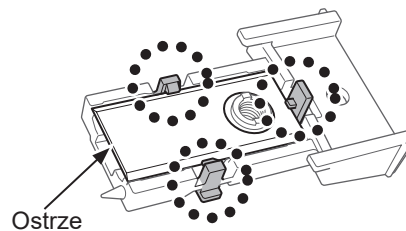
Założ nakrętkę na uchwyt ostrza.



7

Naciśnij klipsy po bokach ostrza, załóż nowe ostrze w uchwycie.

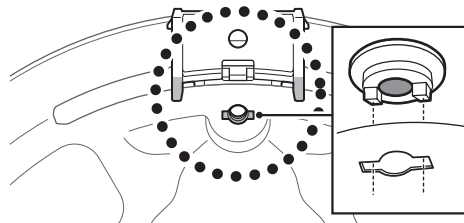
- Dokładnie zabezpiecz za pomocą trzech zatrzasków.



8

Wsuń uchwyt ostrza całkowicie.

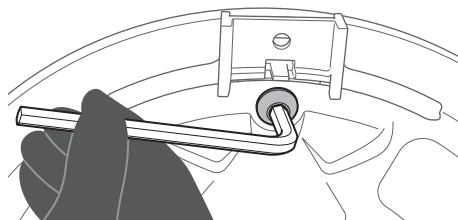
- Zrównaj języczki nakrętki z otworami w tarczy tnącej.



9

Dokręć śrubę i usuń uchwyt ostrzy.

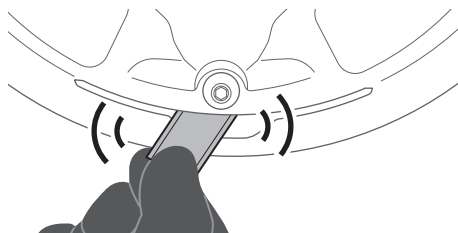
Moment: 5.3 N·m (0.5 kgf·m, 3.9 lbf·ft)



10

Sprawdź czy ostrza obracają się płynnie.

- Jeśli nie obracają się płynnie, zdemonstuj i zainstaluj nakrętki jeszcze raz.



Wymiana ostrzy (bez użycia uchyty do ostrzy)

Jeśli zgubiłeś uchwyt do ostrzy, zakup nowy uchwyt u dilera najszybciej jak to możliwe.

Część	Numer części
Uchwyt do ostrzy	89311-VP9-000

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Przed rozpoczęciem poniższych działań, załóż rękawice robocze
- Nie dotykaj wirujących ostrzy. Możesz doznać obrażeń.

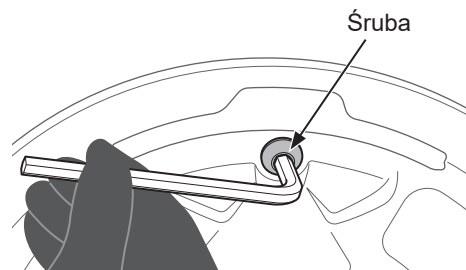
WAŻNE:

- Czynność ta wymaga odpowiedniej wiedzy technicznej, jak i specjalistycznych narzędzi. Jeśli nie posiadasz odpowiednich narzędzi i umiejętności, skontaktuj się z dilerem.
- Przed wymianą ostrzy, usuń ścinki trawy (☞ strona 76)

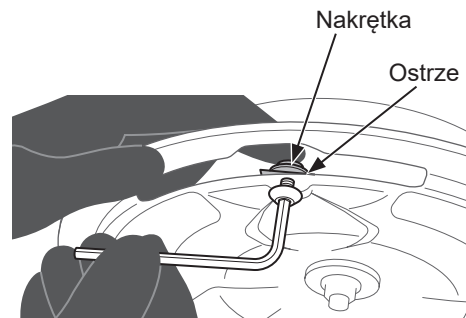
1 Ustaw wysokość koszenia na 20 mm (☞ strona 67).

2 Wyłącz zasilanie, a następnie odwróć robota do góry nogami.

3 Poluzuj śrubę kluczem sześciokątnym.
- Śruba jest przymocowana za pomocą nakrętki. Uważaj aby nadmiernie nie poluzować śruby, bo może wypaść nakrętka.

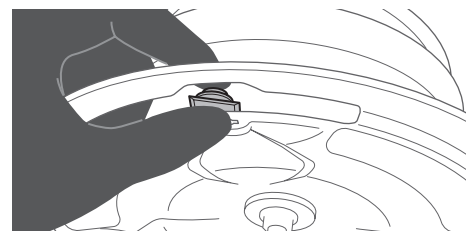


4 Gdy śruba jest poluzowana, przytrzymaj nakrętkę tak, aby nie wypadła i odkręć śrubę do końca.



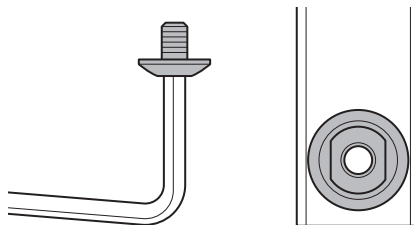
5 Po wykręceniu śruby, zdejmij ostrze i nakrętkę razem.

- Sprawdź nakrętkę pod kątem zużycia (☞ strona 82).
Jeśli jest zużyta, wymień ją.
- Sprawdź czy główka śruby nie jest zużyta,
Jeśli jest zużyta, wymień ją.



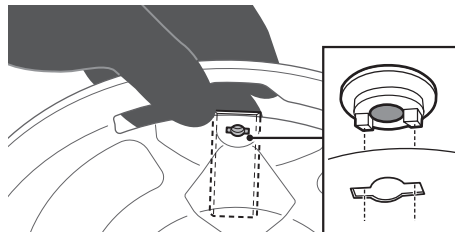
6

Przygotuj się do montażu.
Nałóż śrubę na klucz sześciokątny.
Nałóż nakrętkę na otwór nowego ostrza.



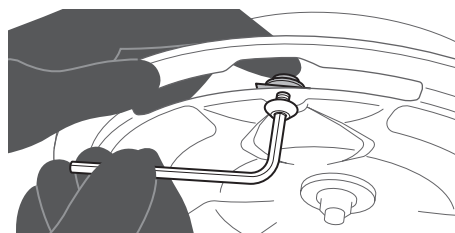
7

Zainstaluj nakrętkę i nowe ostrze zrównując języczki nakrętki z otworem w tarczy tnącej.



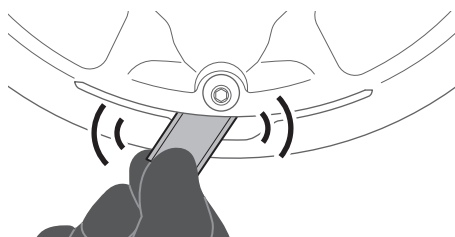
8

Przytrzymując nakrętkę włóż śrubę i dokręć śrubę.
Moment: 5.3 N·m (0.5 kgf·m, 3.9 lbf·ft)



9

Sprawdź czy ostrza obracają się płynnie.
- Jeśli ostrze nie obraca się płynnie, może być unieruchomione w tarczy tnącej. Poluzuj śrubę, sprawdź czy ostrze nie jest unieruchomione w tarczy tnącej i dokręć śrubę z powrotem.



9 PRZECHOWYWANIE

■ Przechowywanie w okresie zimowym

■ Robot koszący i stacja dokująca

Bardzo ważne jest, aby przed odstawieniem do przechowywania robot koszący i stacja bazowa zostały dokładnie oczyszczone. Przed magazynowaniem bateria kosiarki powinna zostać naładowana, a miejsce przechowywania powinno być suche i osłonięte od wpływu zimowej pogody

Zalecany poziom naładowania baterii do długiego magazynowania	50 - 70%
---	----------

■ Komponenty elektryczne

Stanowczo zaleca się, aby na czas zimy odłączyć transformator i kable zasilające, pozostawiając jedynie przewód graniczny w ziemi. Zanim umieścisz zaciski przewodu granicznego w wodoodpornej skrzynce (takiej, jak np. elektryczna skrzynka przyłączowa), pokryj je specjalnym czyściwem do komponentów elektrycznych w sprayu, aby nie skorodowały przez zimę. Zgodnie z zaleceniami Hondy, wszystkie podzespoły elektryczne, takie jak transformator, powinny być przechowywane w suchym, nie narażonym na mróz i zimową pogodę miejscu.

■ Przygotuj swojego robota do nowego sezonu

Gdy sezon zimowy mija i nadszedł czas, aby ponownie rozpocząć pracę kosiarką, stanowczo zaleca się, abyś skontaktował się ze swoim dilerem. Autoryzowany diler sprawdzi, czy wszystkie systemy urządzenia działają poprawnie i czy kosiarka może rozpocząć bezpieczną pracę w nadchodzącym sezonie.

10 DANE TECHNICZNE

Specyfikacja

Model	HRM3000		
Kod opisowy	MBFF		
Typ	E	B	S
Długość	710 mm		
Szerokość	550 mm		
Wysokość	301 mm		
Waga	13.8 kg		
System elektryczny			
Akumulator	Li-ion 22.2 V / 5400 mAh		
Transformator	Wejście	AC 230 V	AC 240 V
	Wyjście	DC 29.5 V / 4.3 A	
Koszenie			
Prędkość ostrzy	2290 obr/min (Tryb normalny) / 1950 obr/min (Tryb cichy)		
Wysokość koszenia	20-60 mm		
Szerokość koszenia	25 cm		
Przewód graniczny			
Dł. przewodu granicznego	750 m		
Max. możliwa długość	1000 m		
Hałas			
Poziom ciśnienia dźwięku przy uchu operatora EN50636-2-107:2015	Zmierzony poziom 47 dB(A) Niepewność pomiarowa +1 dB(A) (Nie przekracza 70 dB(A))		
Komunikacja			
Klasa Bluetooth®	2 (10 mW)		
Wersja Bluetooth®	4.0		
Powierzchnia trawnika			
Powierzchnia maksymalna	4000m ²		
Powierzchnia zalecana	3000m ²		

11 DODATEK

■ Obsługa robota koszącego w Trybie ręcznym

Użyj Trybu ręcznego jeśli nie chcesz stosować ustawień zegara pracy.

Na przykład, możesz samodzielnie przenieść robota jeśli istnieje wąski przejazd o szerokości mniejszej niż 1 m między przewodami granicznymi, przez który robot nie przejedzie.

● Przykłady działania w Trybie ręcznym

Poniższe wskazówki mogą zostać wykorzystane do obsługi robota w trybie ręcznym.

- 1 **Patrz rozdz. "Tryb ręczny" (☰ strona 43) aby skonfigurować ustawienia Trybu ręcznego.**
- 2 **Wciśnij przycisk Ⓞ (Off) na panelu sterowania.**
Zasilanie zostaje wyłączone.
- 3 **Zamknij pokrywę panelu sterowania**
- 4 **Przenieś robota do żądanego obszaru.**
Szczegóły dot. przenoszenia znajdziesz w rozdz. "8 KONSERWACJA" (☰ strona 75).
Zamiast przenosić robota, możesz przejechać nim używając zdalnego sterowania w aplikacji Mii-monitor.
- 5 **Wciśnij ręczny przycisk STOP.**
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.
- 6 **Wciśnij przycisk Ⓛ (On) na panelu sterowania.**
Zasilanie zostaje włączone i wyświetla się ekran startowy na panelu sterowania.
- 7 **Wprowadź numer PIN za pomocą przycisków numerycznych aby wyświetlić ekran główny.**
- 8 **Wciśnij przycisk Ⓜ (Auto / Manual) kilkakrotnie aż wyświetli się ekran trybu ręcznego.**

	15:44 Środ	24/Luty
Tryb ręczny		
<input checked="" type="checkbox"/>	Kosć do rozładowania	
<input type="checkbox"/>	Kosć i ładuj bez przerwy	
<input type="checkbox"/>	Skoś i wznów zegar automatyczny	

9

Wybierz sposób pracy robota.

Czynność	Opis
Koś do rozładowania	Robot pracuje aż do rozładowania baterii.
Koś i ładuj bez przerwy	Robot pracuje i ładuje się do momentu zmiany zegara pracy na tryb Auto przez użytkownika.
Skoś następnie wznów zegar automatyczny	Możesz określić ilość cykli koszenia i ładowania robota (1 – 10 razy). Po określonej liczbie cykli, robot przełącza się na tryb Auto i wznawia zegar.

10

Wciśnij przycisk .

11

Zamknij pokrywę panelu sterowania.
Robot automatycznie zacznie pracować.**WAŻNE:**

- Robot nie wyłączy się automatycznie jeśli pracuje w trybie ręcznym.

● Anulowanie pracy w Trybie Ręcznym

Możesz anulować sposób pracy wybrany na ekranie pracy w trybie ręcznym i robot powróci do stacji dokującej.

1

Stojąc za robotem koszącym wciśnij ręczny przycisk STOP.**WAŻNE:**

- Jeśli wybrałeś [Koś i wznów zegar automatyczny] robot zatrzyma się w czasie skonfigurowanym w trybie Auto.


2

Wciśnij przycisk  (Off) na panelu sterowania.
Zasilanie zostaje wyłączone.

3

Umieść robota w strefie znajdującej się w pobliżu stacji dokującej.

4

Wciśnij przycisk  (On) na panelu sterowania.
Zasilanie włączy się i wyświetli się ekran startowy na panelu sterowania.

5

Wprowadź numer PIN za pomocą przycisków numerycznych aby wyświetlić ekran główny.

6

Wciśnij przycisk  (Baza).


7

Wybierz sposób działania robota koszącego po powrocie do stacji dokującej.

15:45 Środ 24/Luty Wróć do stacji dokującej
Następnie po naładowaniu: <input checked="" type="checkbox"/> Uruchom przy następnym zegarze <input type="checkbox"/> Zawieś koszenie na określony czas <input type="checkbox"/> Pozostań w stacji dokującej

Czynność	Opis
Uruchom przy następnym zegarze	Robot wraca do stacji dokującej, następnie przełącza się w tryb Auto i wznowia zegar.
Zawieś koszenie na określony czas	Możesz ustawić czas zawieszenia kosiarki na 1 – 24 godzin. Po upływie czasu zawieszenia, robot koszący przełączy się w Tryb Auto.
Pozostań w stacji dokującej	Po naładowaniu robot koszący pozostanie w stacji dokującej.

8

Wciśnij przycisk .
Wyświetli się ekran startowy.

9

Zamknij pokrywę panelu sterowania.
Robot koszący powróci do stacji dokującej.

Adresy Głównych Dystrybutorów Hondy

<p>AUSTRIA</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Hondastraße 1 2351 Wiener Neudorf Tel.: +43 (0)2236 690 0 Fax: +43 (0)2236 690 480 www.honda.at HondaPP@honda.co.at</p>	<p>BALTIC STATES (Estonia/Latvia/ Lithuania)</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Eesti filiaal Meistri 12 13517 Tallinn Estonia Tel.: +372 651 7300 Fax: +372 651 7301 honda.baltic@honda-eu.com</p>	<p>BELGIUM</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Doornveld 180-184 1731 Zellik Tel.: +32 2620 10 00 Fax: +32 2620 10 01 www.honda.be BH_PE@HONDA-EU.COM</p>	<p>BULGARIA</p> <p>Power Products Trading 102A Gotz Delcev BLVD BG 1404 Sofia Bulgaria www.hondapower.bg jolian_milev@honda.power.bg</p>	<p>CROATIA</p> <p>Hongoldonia d.o.o. Vrbaska 1c 31000 Osijek Tel.: +38531320420 Fax: +38531320429 www.hongoldonia.hr prodaja@hongoldonia.hr</p>
<p>CYPRUS</p> <p>Alexander Dimitriou & Sons Ltd. 162, Yiannos Kranidiotis Avenue 2235 Latsia, Nicosia Tel.: +357 22 715 300</p>	<p>CZECH REPUBLIC</p> <p>BG Technik cs. a.s. U Zavodiste 251/8 15900 Prague 5 - Velka Chuchle Tel.: +420 2 838 70 850 Fax: +420 2 667 111 45 www.honda-stroje.cz</p>	<p>DENMARK</p> <p>TIMA A/S Tårnfalkevej 16 2650 Hvidovre Tel.: +45 36 34 25 50 Fax: +45 36 77 16 30 www.hondapower.dk</p>	<p>FINLAND</p> <p>OY Brandt AB. Tuupakantie 7B 01740 Vantaa Tel.: +358 207757200 Fax: +358 9 878 5276 www.brandt.fi</p>	<p>FRANCE</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Division Produit d'Equipement Parc d'activités de Pariest, Allée du 1er mai Croissy Beaubourg BP46, 77312 Marne La Vallée Cedex 2 Tél. : 01 60 37 30 00 Fax: 01 60 37 30 86 www.honda.fr espace-client@honda-eu.com</p>
<p>GERMANY</p> <p>Honda Deutschland Niederlassung der Honda Motor Europe Ltd. Hanauer Landstraße 222-224 D-60314 Frankfurt Tel.: 01805 20 20 90 Fax: +49 (0)69 83 20 20 www.honda.de info@post.honda.de</p>	<p>GREECE</p> <p>Saracakis Brothers S.A. 71 Leoforos Athinon 10173 Athens Tel.: +30 210 3497809 Fax: +30 210 3467329 www.honda.gr info@saracakis.gr</p>	<p>HUNGARY</p> <p>Motor Peco Co., Ltd. Kamaraerdei ut 3. 2040 Budaors Tel.: +36 23 444 971 Fax: +36 23 444 972 www.hondakisgepek.hu</p>	<p>IRELAND</p> <p>Two Wheels ltd M50 Business Park, Ballymount Dublin 12 Tel.: +353 1 4381900 Fax: +353 1 4607851 www.hondaireland.ie Service@hondaireland.ie</p>	<p>ITALY</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Via della Cecchignola, 13 00143 Roma Tel.: +848 846 632 Fax: +39 065 4928 400 www.hondaitalia.com info.power@honda-eu.com</p>
<p>MALTA</p> <p>The Associated Motors Company Ltd. New Street in San Gwarkin Road Mriehel Bypass, Mriehel QRM17 Tel.: +356 21 498 561 Fax: +356 21 480 150</p>	<p>NORWAY</p> <p>Berema AS P.O. Box 454 1401 Ski Tel.: +47 64 86 05 00 Fax: +47 64 86 05 49 www.berema.no berema@berema.no</p>	<p>POLAND</p> <p>Aries Power Equipment Sp. z o.o. ul. Pulawska 467 02-844 Warszawa Tel.: +48 (22) 861 43 01 Fax: +48 (22) 861 43 02 www.ariespower.pl www.mojahonda.pl info@mojahonda.pl</p>	<p>PORTUGAL</p> <p>GROW Produtos de Forca Portugal Rua Fontes Pereira de Melo, 16 Abrunheira, 2714-506 Sintra Tel.: +351 211 303 000 Fax: +351 211 303 003 www.grow.com.pt abel.leiriao@grow.com.pt</p>	<p>REPUBLIC OF BELARUS</p> <p>Scanlink Ltd. Kozlova Drive, 9 220037 Minsk Tel.: +375 172 999090 Fax: +375 172 999900 www.hondapower.by</p>
<p>ROMANIA</p> <p>Hit Power Motor Srl str. Vasile Stroescu nr. 12, Camera 6, Sector 2 021374 Bucuresti Tel.: +40 21 637 04 58 Fax: +40 21 637 04 78 www.honda.ro hit.power@honda.ro</p>	<p>SERBIA & MONTENEGRO</p> <p>ITH Trading Co Doo Majke Jevrosme 26 1100 Beograd Serbia sstevanovic@ithtrading.co.rs</p>	<p>SLOVAK REPUBLIC</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Slovensko, organizácia zložka Prievozska 6 821 09 Bratislava Tel.: +421 2 32131111 Fax: +421 2 32131112 www.honda.sk</p>	<p>SLOVENIA</p> <p>AS Domzale Moto Center D.O.O. Blatnica 3A 1236 Trzin Tel.: +386 1 562 22 62 Fax: +386 1 562 37 05 www.honda-as.com informacije@honda-as.com</p>	<p>SPAIN & all provinces</p> <p>Greens Power Products, S.L. Poligono Industrial Congost – Av Ramon Cuirans n°2 08530 La Garriga - Barcelona Tel.: +34 93 860 50 25 Fax: +34 93 871 81 80 www.hondaencasa.com</p>
<p>SWEDEN</p> <p>Honda Motor Europe Ltd filial Sverige Box 31002 - Långhusgatan 4 215 86 Malmö Tel.: +46 (0)40 600 23 00 Fax: +46 (0)40 600 23 19 www.honda.se hpesinfo@honda-eu.com</p>	<p>SWITZERLAND</p> <p>Honda Motor Europe Ltd., Slough Succursale de Satigny/Genève Rue de la Bergère 5 1242 Satigny Tel.: +41 (0)22 989 05 00 Fax: +41 (0)22 989 06 60 www.honda.ch</p>	<p>TURKEY</p> <p>Anadolu Motor Uretim ve Pazarlama AS Esentepe mah. Anadolu cad. No: 5 Kartal 34870 Istanbul Tel.: +90 216 389 59 60 Fax: +90 216 353 31 98 www.anadolumotor.com.tr antor@antor.com.tr</p>	<p>UKRAINE</p> <p>Honda Ukraine LLC 101 Volodymyrska Str. - Build. 2 Kyiv 01033 Tel.: +380 44 390 14 14 Fax: +380 44 390 14 10 www.honda.ua CR@honda.ua</p>	<p>UNITED KINGDOM</p> <p>Honda Motor Europe Ltd Cain Road Bracknell Berkshire RG12 1 HL Tel.: +44 (0)845 200 8000 www.honda.co.uk</p>

"Deklaracja Zgodności WE" SCHEMAT ZAWARTOŚCI

EC Declaration of Conformity

- The undersigned, *2, representing the manufacturer, herewith declares that the machinery described below fulfils all the relevant provisions of:
 - Directive 2006/42/EC on machinery
 - Directive 2014/30/EU on electromagnetic compatibility
 - Directive 2014/35/EU relating to electrical equipment designed for use within certain voltage limits
 - Directive 2011/65/EU on the restriction of the use of certain hazardous substances in electrical and electronic equipment

2. Description of the machinery

a) Product:	Robotic lawnmower	
b) Function:	Cutting of grass	
c) Model	d) Type	e) Serial number
*1	*1	

3. Manufacturer and able to compile the technical documentation :

Honda France Manufacturing S.A.S.
Pôle 45 - Rue des Chataigniers
45140 ORMES - FRANCE

4. References to harmonized standards	5. Other standards or specifications
EN60335-1:2012/A11:2014/AC:2014 EN50636-2-107:2015 EN55014-1:2006/A1:2009/A2:2011 EN55014-2:1997/A1:2001/A2:2008 EN61000-3-2:2014 EN61000-3-3:2013	N/A

- Done at: ORMES , FRANCE
- Date: *2

*2
President
Honda France Manufacturing S.A.S.

*1: see specification page
*2: see original EC Declaration of Conformity.

<p>Français (French) Déclaration CE de Conformité 1. Le soussigné, *2, représentant du constructeur, déclare que la machine décrit ci-dessous répond à toutes les dispositions applicables de * Directive Machine 2006/42/CE * Directive 2014/30/UE en lien avec la compatibilité électromagnétique * Directive 2014/35/UE relatives au matériel électrique destiné à être employé dans certaines limites de tension * Directive 2011/65/UE relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques 2. Description de la machine a) Produit: Tondeuse à gazon robotisée b) Fonction : couper de l'herbe (tondre) c) Modèle d) Type e) Numéro de série 3. Constructeur et en charge des éditions de documentation techniques 4. Référence aux normes harmonisées 5. Autres normes et spécifications 6. Fait à 7. Date</p>	<p>Italiano (Italian) Dichiarazione CE di Conformità 1. Il sottoscritto, *2 in rappresentanza del costruttore, dichiara qui di seguito che la macchina sotto descritta soddisfa tutte le disposizioni pertinenti delle: * Direttiva macchine 2006/42/CE * Direttiva 2014/30/UE sulla compatibilità elettromagnetica * Direttiva 2014/35/UE relative al materiale elettrico destinato ad essere adoperato entro taluni limiti di tensione * Direttiva 2011/65/UE sulla restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche 2. Descrizione della macchina a) Prodotto: Rasaerba robotizzato b) Funzione: Taglio di erba c) Modello d) Tipo e) Numero di serie 3. Costruttore e competente per la compilazione della documentazione tecnica 4. Riferimento agli standard armonizzati 5. Altri standard o specifiche 6. Fatto a 7. Data</p>	<p>Deutsch (German) EG-Konformitätserklärung 1. Der Unterzeichner, *2 der den Hersteller vertritt, erklärt hiermit dass das hierunter genannte Maschine allen einschlägigen Bestimmungen der * entspricht. * Maschinenrichtlinie 2006/42/EG * Richtlinie 2014/30/UE über die elektromagnetische Verträglichkeit * Richtlinie 2014/35/UE betreffend elektrische Betriebsmittel zur Verwendung innerhalb bestimmter Spannungsgrenzen * Richtlinie 2011/65/UE zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten 2. Beschreibung der Maschine a) Produkt: Rasenmäh Roboter b) Funktion: Gras schneiden c) Modell d) Typ e) Seriennummer 3. Hersteller und in der Position, die technische Dokumentation zu erstellen 4. Verweis auf harmonisierte Normen 5. Andere Normen oder Spezifikationen 6. Ort 7. Datum</p>
<p>Nederlands (Dutch) EG-verklaring van overeenstemming 1. Ondergetekende, *2, vertegenwoordiger van de constructeur, verklaart hiermee dat het hieronder beschreven machine voldoet aan alle toepasselijke bepalingen van: * Richtlijn 2006/42/EG betreffende machines * Richtlijn 2014/30/UE betreffende elektromagnetische overeenstemming * Richtlijn 2014/35/UE inzake elektrisch materiaal bestemd voor gebruik binnen bepaalde spanningsgrenzen * Richtlijn 2011/65/UE betreffende beperking van het gebruik van bepaalde gevaarlijke stoffen in elektrische en elektronische apparatuur 2. Beschrijving van de machine a) Product: Robotmaaiër b) Functie : gras maaien c) Model d) Type e) Serienummer 3. Fabrikant en in staat om de technische documentatie samen te stellen 4. Referent naar geharmoniseerde normen 5. Andere normen of specificaties 6. Plaats 7. Datum</p>	<p>Dansk (Danish) EF OVERENSTEMMELSEERKLÆRING 1. UNDERTEGNEDE, *2, SOM REPRÆSENTERER PRODUCENTEN, ERKLÆRER HERMED AT MASKINEN, SOM ER BESKREVET NEDENFOR, OPFYLDER ALLE RELEVANTE BESTEMMELSER IFØLGE: * MASKINDIREKTIV 2006/42/EF * Direktiv 2014/30/UE om elektromagnetisk kompatibilitet * Direktiv 2014/35/UE lovgivning om elektrisk materiel bestemt til anvendelse inden for visse spændingsgrænser * direktiv 2011/65/UE om begrænsning af anvendelsen af visse farlige stoffer i elektrisk og elektronisk udstyr 2. BESKRIVELSE AF PRODUKTET a) Produkt: Robotplæneklipper b) ANVENDELSE : Græsklipning c) Model d) TYPE e) SERIENUMMER 3. PRODUCENT OG I STAND TIL AT UDARBEJDE DEN TEKNISKE DOKUMENTATION 4. REFERENCER TIL HARMONISEREDE STANDARDER 5. ANDRE STANDARDER ELLER SPECIFIKATIONER 6. STED 7. DATO</p>	<p>Ελληνικά (Greek) ΕΚ-Δήλωση συμμόρφωσης 1. Ο κάτωθι υπογεγραμμένος, *2, εκπροσωπώντας τον κατασκευαστή, δηλώνει ότι το παρακάτω περιγραφόμενο όχημα πληροί όλες τις σχετικές προδιαγραφές του: * Οδηγία 2006/42/ΕΚ για μηχανές * Οδηγία 2014/30/ΕΕ σχετικά με την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα * Οδηγία 2014/35/ΕΕ αναφερομένων στο ηλεκτρολογικό υλικό που προορίζεται να χρησιμοποιηθεί εντός ορισμένων ορίων τάσεως * Οδηγία 2011/65/ΕΕ για τον περιορισμό της χρήσης ορισμένων επικίνδυνων ουσιών σε ηλεκτρικά και ηλεκτρονικά εξοπλισμούς 2. Περιγραφή μηχανήματος a) προϊόν: Αυτόματο χλοοκοπτικό b) Λειτουργία : για κόψιμο γρασίδιού c) Μοντέλο d) Τύπος e) Αριθμός σειράς παραγωγής 3. Κατασκευαστής και να είναι σε θέση να καταρτίσει τον τεχνικό φάκελο 4. Αναφορά σε εναρμονισμένα πρότυπα 5. Λοιπά πρότυπα ή προδιαγραφές 6. Η δοκιμή έγινε 7. Ημερομηνία</p>
<p>Svenska (Swedish) EG-försäkran om överensstämmelse 1. Undertecknad, *2, representant för tillverkaren, deklarerar härmed att maskinen beskriven nedan fullföljer alla relevanta bestämmelser enligt: * Direktiv 2006/42/EG gällande maskiner * Direktiv 2014/30/UE på elektromagnetisk kompatibilitet * Direktiv 2014/35/UE om elektrisk utrustning avsedd för användning inom vissa spänningssgränser * direktiv 2011/65/UE om begränsning av användning av vissa farliga ämnen i elektrisk och elektronisk utrustning 2. Maskinbeskrivning a) Produkt: Robotgräsklippare b) Funktion : gräsklippning c) Modell d) Typ e) Serienummer 3. Tillverkare och ska kunna sammanställa teknisk dokumentation. 4. referens till överensstämmande standarder 5. Andra standarder eller specifikationer 6. Utfärdat vid 7. Datum</p>	<p>Español (Spanish) Declaración de Conformidad CE 1. El firmante, *2, en representación del fabricante, adjunto declara que la máquina abajo descrita, cumple las cláusulas relevantes de: * Directiva 2006/42/CE de maquinaria * Directiva 2014/30/UE sobre compatibilidad electromagnética * Directiva 2014/35/UE sobre el material eléctrico destinado a utilizarse con determinados límites de tensión * Directiva 2011/65/UE sobre restricciones a la utilización de determinadas sustancias peligrosas en aparatos eléctricos y electrónicos 2. Descripción de la máquina a) Producto: Robot cortacésped b) Función : Cortar el césped c) Modelo d) Tipo e) Número de serie 3. Fabricante que puede compilar el expediente técnico 4. Referencia de los estándares armonizados 5. Otros estándar o especificaciones 6. Realizado en 7. Fecha</p>	<p>Română (Romanian) CE -Declaratie de Conformitate 1. Subsemnatul *2, reprezentând producătorul, declar prin prezenta faptului ca echipamentul descris mai jos îndeplinește toate condițiile necesare din: * Directiva 2006/42/CE privind echipamentul * Directiva 2014/30/UE privind compatibilitatea electromagnetică * Directiva 2014/35/UE cu privire la echipamentele electrice destinate utilizării în cadrul unor anumite limite de tensiune * Directiva 2011/65/UE privind restricțiile de utilizare a anumitor substanțe periculoase în echipamentele electrice și electronice 2. Descrierea echipamentului a) Produsul: Mașina de tuns robotizată b) Domeniul de utilizare : tunderea ierburilor c) Model d) Tip e) Serie produs 3. Producător și abilitat să realizeze documentație tehnică 4. Referința la standardele armonizate 5. Alte standarde sau norme 6. Emisa la 7. Data</p>

<p>Português (Portuguese) Declaração CE de Conformidade</p> <p>1. O abaixo assinado, "2, representante do fabricante, declara que a máquina abaixo descrita cumpre todas as estipulações relevantes da:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Directiva 2006/42/CE de máquina * Directiva 2014/30/UE relativa à compatibilidade electromagnética * Directiva 2014/35/UE relativa à harmonização das legislações dos Estados-Membros no domínio do material eléctrico destinado a ser utilizado dentro de certos limites de tensão * Directiva 2011/65/UE relativa à restrição do uso de determinadas substâncias perigosas em equipamentos eléctricos e electrónicos <p>2. Descrição da máquina</p> <p>a) Produto: Robot corta relva b) Função : corte de relva c) Modelo d) Tipo e) Número de série 3. Fabricante com capacidade para compilar documentação técnica</p> <p>4. Referência a normas harmonizadas</p> <p>5. Outras normas ou especificações</p> <p>6. Feito em</p> <p>7. Data</p>	<p>Polski (Polish) Declaracja Zgodności WE</p> <p>1. Niżej podpisany "2, reprezentujący producenta, niniejszym deklaruje, że urządzenie opisane poniżej spełnia wszelkie właściwe postanowienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Dyrektywy maszynowej 2006/42/WE * Dyrektywa 2014/30/UE Kompatybilności Elektromagnetycznej * Dyrektywa 2014/35/UE odnoszącej się do sprzętu elektrycznego przewidzianego do stosowania w określonych granicach napięcia * Dyrektywy 2011/65/UE w sprawie ograniczenia stosowania niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym <p>2. Opis urządzenia:</p> <p>a) Produkt: Robot koszący b) Funkcja: scianie trawy c) Model d) Typ e) Numer seryjny 3. Producent oraz osoba upoważniona do przygotowania dokumentacji technicznej</p> <p>4. Zastosowane normy zharmonizowane</p> <p>5. Pozostałe normy lub specyfikacje</p> <p>6. Miejsce</p> <p>7. Data</p>	<p>Suomi / Suomen kieli (Finnish) EY-VAAKIMUSTENMUKAISUUSVAKUUTUS</p> <p>1. Allekirjoittanut valmistajan edustaja "2 vakuuttaa täten, että alla mainittu kone/tuote täyttää kaikki seuraavina määräyksinä:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Konedirektiivi 2006/42/EY * Direktiivi 2014/30/EU sähkömagneettinen yhteensopivuus * Direktiivi 2014/35/EU tietyllä jänniteluella toimivia sähkölaitteita koskevan jäsenvaltioiden lainsäädännön lähentämisestä * direktiivi 2011/65/EU tietytjen vaarallisten aineiden käytön rajoittamisesta sähkö- ja elektronikalaitteissa <p>2. TUOTTEEN KUVAUS</p> <p>a) Tuote: Robotiruohonleikkuri b) Toiminto : ruohon leikkaus c) Malli d) TYYPI e) SARJANUMERO</p> <p>3. Valmistaja ja teknisten dokumenttien laatija</p> <p>4. VIITTAUS YHTEISIIN STANDARDEIHIN</p> <p>5. MUU STANDARDI TAI TEKNISET TIEDOT</p> <p>6. TEHTY</p> <p>7. PÄIVÄMÄÄRÄ</p>
<p>Magyar (Hungarian) EK-megfelelőségi nyilatkozata</p> <p>1. Alulírott "2, mint a gyártó képviselője nyilatkozom, hogy az általam gyártott gép megfelel az összes, alább felsorolt direktívának:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 2006/42/EK Direktívának berendezésekre * Irányelv 2014/30/EU a meghátrázott feszültségű áramforrású használatra elektromos berendezésekre * Tanács 2011/65/EU egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról <p>2. A gép leírása</p> <p>a) Termék: Robotfűnyíró b) Funkció : fű levágása c) Modell d) Típus e) Sorozatszám</p> <p>3. Gyártó és képes összeállítani a munkái dokumentációt</p> <p>4. Hivatkozással a szabványokra</p> <p>5. Más előírások, megjegyzések</p> <p>6. Keltetés helye</p> <p>7. Keltetés ideje</p>	<p>Cestina (Czech) ES – Prohlášení o shodě</p> <p>1. Zásupce výrobce "2 svým podpisem potvrzuje, že stroj popsaný níže splňuje požadavky příslušných opatření:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Směrnice 2006/42/ES pro strojí zařizení * Směrnice 2014/30/EU týkající se elektromagnetické kompatibility * Směrnice 2014/35/EU týkající se elektrických zařízení určených pro používání v určitých mezích napětí * Rady 2011/65/EU o omezení používání některých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních <p>2. Popis zařízení</p> <p>a) Výrobek: Robotická sekačka b) Funkce : Sekání trávy c) Model d) Typ e) Výrobní číslo</p> <p>3. Výrobce a osoba pověřená kompletací technické dokumentace</p> <p>4. Odkazy na harmonizované normy</p> <p>5. Ostatní použité normy a specifikace</p> <p>6. Podepsáno v</p> <p>7. Datum</p>	<p>Latviešu (Latvian) EK atbilstības deklarācija</p> <p>1. Zemāk minētais "2, kā ražotāja pārstāvis ar šo apstiprina, ka zemāk aprakstītie mašīna, atbilst visām zemāk norādīto direktīvu sadaļām:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Direktīva 2006/42/EK par mašīnām * Direktīva 2014/30/ES par elektromagnētisko saderību * Direktīva 2014/35/ES uz elektroierīcēm, kas paredzētas lietošanai noteiktās sprieguma robežās * Direktīva 2011/65/ES par dažu bīstamu vielu izmantošanas ierobežošanu elektriskās un elektroniskās iekārtās <p>2. Iekārtas apraksts</p> <p>a) Produkts: Robotzāģe zāles pļāvēji b) Funkcija : zāles pļaušana c) Modelis d) Tips e) Sērijas numurs</p> <p>3. Ražotājs, kas spēj sastādīt tehnisko dokumentāciju</p> <p>4. Atsaucē uz saskaņotajiem standartiem</p> <p>5. Citi noteikti standarti vai specifikācijas</p> <p>6. Vieta</p> <p>7. Datums</p>
<p>Slovenčina (Slovak) ES vyhlásenie o zhode</p> <p>1. Dokupodpísaný "2 zastupujúci výrobcu týmto vyhlasuje, že uvedený stroj/ve je v zhode s nasledovnými smernicami:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Smernica 2006/42/ES (Strojné zariadenia) * Smernica 2014/30/EU na elektromagnetickú kompatibilitu * Smernica 2014/35/UE týkajúca sa elektrického zariadenia určeného na používanie v rámci určitých limitov napätia * Rady 2011/65/EU o obmedzení používania určitých nebezpečných látok v elektrických a elektronických zariadeniach <p>2. Popis stroja</p> <p>a) Produkt: Robotická kosačka b) Funkcia : Kosenie trávy c) Model d) Typ e) Výrobné číslo</p> <p>3. Výrobca a schopný zostaviť technickú dokumentáciu</p> <p>4. Referencia k harmonizovaným štandardom</p> <p>5. Ďalšie štandardy alebo špecifikácie</p> <p>6. Miesto</p> <p>7. Dátum</p>	<p>Eesti (Estonian) EU vastavusdeklaratsioon</p> <p>1. Allkirjutanud "2, kinnitab tootja volitatud esindajana, et allpool kirjeldatud masina vastab kõikidele alljärgnevatel direktiivide sätetele:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Masinate direktiiv 2006/42/EU * Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv 2014/30/EL * Direktiiv 2014/35/EL teatavates pingevahemikes kasutatavate elektriseadmetel * direktiiv 2011/65/EL teatavate ohtlike ainete kasutamise piiramise kohta elektri- ja elektroonikaseadmetes <p>2. Seadmete kirjeldus</p> <p>a) Toode: Robotniiduk b) Funktsioon : muru niitmine c) Model d) Tüüp e) Searianumber</p> <p>3. Tootja, kes on pädev täita tehnilist dokumentatsiooni</p> <p>4. Viide ühtlustatud standarditele</p> <p>5. Muud standardid ja spetsifikatsioonid</p> <p>6. Koht</p> <p>7. Kuupäev</p>	<p>Slovensčina (Slovenian) ES izjava o skladnosti</p> <p>1. Allokupodpisani "2, ki predstavljam proizvajalca, izjavljam da spodaj opisana stroj ustreza vsem navedenim direktivam:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Direktiva 2006/42/ES o strojih * Direktiva 2014/30/EU o elektromagnetni združljivosti * Direktivo 2014/35/UE v zvezi z električno opremo, konstruirano za uporabo znotraj določenih napetostnih * Direktiva 2011/65/EU o omejevanju uporabe nekaterih nevarnih snovi v električni in elektronski opremi <p>2. Opis naprave</p> <p>a) Proizvod: Robotska kosilnica b) Funkcija : košenje trave c) Model d) Tip e) Serijska številka</p> <p>3. Proizvajalec ki lahko predloži tehnično dokumentacijo</p> <p>4. Upoštevani harmonizirani standardi</p> <p>5. Ostali standardi ali specifikaciji</p> <p>6. Kraj</p> <p>7. Datum</p>
<p>Lietuvių kalba (Lithuanian) EB atitikties deklaracija</p> <p>1. Žemiau pasirašęs, p. "2 atstaujantis gamintoją, deklaruojau, kad žemiau aprašyta mašina atitinka visas išvardintų direktyvų nuostatas:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Mechanizmų direktyva 2006/42/EB * Direktyva 2014/30/ES dėl elektromagnetinio suderinamumo * Direktyva 2014/35/ES susijusių su elektrotechniniais gaminiiais, skirtais naudoti tam tikrose įtampos ribose * direktyva 2011/65/ES dėl tam tikrų pavojingų medžiagų naudojimo elektros ir elektroninėje įrangoje apribojimo <p>2. Prietaiso aprašymas</p> <p>a) Gaminytis: Robotai vejavagjovės b) Funkcija : žolės pjūvimas c) Modelis d) Tipas e) Serijos numeris</p> <p>3. Gamintojas ir galintis sudaryti techninę dokumentaciją</p> <p>4. Nuorodos į suderintus standartus</p> <p>5. Kiti standartai ir specifikacijos</p> <p>6. Vieta</p> <p>7. Data</p>	<p>Български (Bulgarian) EO декларация за съответствие</p> <p>1. Доподписалият се "2, представляващ производител, с настоящото декларирам, че машините, описани по-долу, отговарят на всички съответни разпоредби на:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Директива 2006/42/EO относно машините * Директива 2014/30/ЕС за електромагнитна съвместимост * Директива 2014/35/ЕС във връзка с електрическото оборудване, предназначено за използване при някои ограничения на напрежението * Директива 2011/65/ЕС година относно ограничението за употреба на определени опасни вещества в електрическото и електронното оборудване <p>2. Описание на машините</p> <p>a) Продукт: косачка-робот b) Функция : косене на трева c) Модел d) Тип e) Сериен номер</p> <p>3. Производител и отговорник за съставяне на техническа документация</p> <p>4. Съответствие с хармонизирани стандарти</p> <p>5. Други стандарти или спецификации</p> <p>6. Място на изготвяне</p> <p>7. Дата на изготвяне</p>	<p>Norsk (Norwegian) EF- Samsvarserklæring</p> <p>1. Undertegnede, "2, representerer produsenten og herved erklærer at maskinen beskrevet nedenfor innfrir relevant informasjon fra følgende forskrifter:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Maskindirektivet 2006/42/EF * Direktiv 2014/30/EU om Elektromagnetisk kapabilitet * Direktiv 2014/35/UE relatert til elektrisk utstyr laget for bruk innenfor visse spenningsgrenser. * Direktiv 2011/65/EU om restriksjoner av bruk av visse farlige materialer i elektrisk og elektronisk utstyr. <p>2. Beskrivelse av produkt</p> <p>a) Produkt: Robot gressklipper b) Funksjon : Klippe gress c) Model d) Type e) Seriennummer</p> <p>3. Produsent og i stand til å utarbeide den tekniske dokumentasjonen</p> <p>4. Referanse til harmoniserte standarder</p> <p>5. Øvrige standarder eller spesifikasjoner</p> <p>6. Sted</p> <p>7. Dato</p>
<p>Türk (Turkish) AT Uygunluk Beyanı</p> <p>1. Aşağıda imzası bulunan "2, Üreticinin adına, bu yazıyla birlikte aşağıdaki makine ile ilgili tüm hükümlülüklerin yerine getirildiğini beyan etmektedir:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Makina Emniyet Yönetmeliği 2006/42/AT * Elektromanyetik uyumlukla ilgili 2014/30/AB no' lu yönetmelik * 2014/35/AB belirlen vaktarı aralarında kullanılmak üzere dizayn edilmiş ekipmanlar hakkındaki yönetmelik * 2011/65/AB elektrikli ve elektronik ekipmanlarda bazı tehlikeli maddelerin kullanımının yasaklanması iliskin yönetmelik <p>2. Makinamın tarif</p> <p>a) Ürün: Robotik çim biçme makinası b) İşlevi : Çimlerin kesilmesi c) Model d) Tipi e) Seri numarası</p> <p>3. Teknik dosyası hazırlamakla yetkili olan Toplulukta yerleşik İmalatçı</p> <p>4. Uyumluluğun standartlara atf</p> <p>5. Diğer standartlar veya spesifikasyonlar</p> <p>6. Beyanın yeri :</p> <p>7. Beyanın tarihi :</p>	<p>Íslenska (Icelandic) EB-Samræmisýrýsing</p> <p>1. Undirritaður, Mr "2, fyrir hönd framleiðandans, lýsir hér með yfir því að vélin sem lýst er hér að neðan samræmist öllum gildandi ákvæðum tilskipunar:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Leiðbeiningar fyrir vélbúnað 2006/42/EB * TILSKIPUN 2014/30/EU VARDANDI SAMH/EFNI RAÚSGEFLA SVIÐS * TILSKIPUN 2014/35/UE varðandi rafknúin tæki sem notat innan tiltekins volta ramma og * Tilskipun 2011/65/UE varðandi leiðbeiningar um notkun á hættulegum efnum i raf og rafenda búnaði <p>2. Lýsing á vélbúnaði</p> <p>a) Ökuteki: Sjálfstjórn sláttuvél b) Virkni : Gras slegið c) Gerð d) Tegund e) Serial númer</p> <p>3. Framleiðandi og fær um að taka saman tækniskjölín</p> <p>4. Tilvisun um heildar staðal</p> <p>5. Aðrir staðlar eða sérstöður</p> <p>6. Gert hjá</p> <p>7. Dagsetning</p>	<p>Hrvatski (Croatian) EK Izjava o skladnosti</p> <p>1. Potpisani, "2, u ime proizvođača, ovime izjavljuje da strojevi navedeni u nastavku ispunjavaju sve važeće odredbe:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Propisa za strojeve 2006/42/EK * Propisa 2014/30/EU na elektromagnetsku kompatibilnost * Direktiva 2014/35/UE se odnosi na električnu opremu predviđenu za korištenje unutar određenih naponskih granica. * Direktiva 2011/65/UE o ograničenju određenih opasnih supstanci u električnoj i elektronskoj opremi. <p>2. Opis strojeva</p> <p>a) Proizvod: Robot kosilica za travu b) Funkcionalnost : rezanje trave c) Model d) Tip e) Serijski broj</p> <p>3. Proizvođač i osoba za sastavljanje tehničke dokumentacije</p> <p>4. Reference na usklađene norme</p> <p>5. Ostale norme i specifikacije</p> <p>6. U</p> <p>7. Datum</p>

Bluetooth®

EC DECLARATION OF CONFORMITY

To whom it may concern:


Hereby, u-blox AG declares under its sole responsibility that the following product – OBS421 Stand-alone dual-mode Bluetooth modules – comply with the requirements of EU Directive 1999/5/EC (Radio Equipment and Telecommunications Terminal Equipment).

Technology	Product Name	Hardware	Firmware
Bluetooth Smart Ready	OBS421i-24, OBS421x-24, OBS421i-26, OBS421x-26	1.11 or later	5.2.0 or later
Bluetooth Smart Ready	OBS421i-i4, OBS421x-i4, OBS421i-i6, OBS421x-i6	1.11 or later	5.0.0 or later

Essential Requirement	Standards
Safety & Health (R&TTE Article 3.1a)	EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 + A12:2011 + AC:2011 + A2:2013 IEC 60950-1:2005 + A1:2009 EN 62479:2010
EMC (R&TTE Article 3.1b)	EN 301 489-1 V1.9.2 (2011-09) EN 301 489-17 V2.2.1 (2012-09) EN 61000-6-2 (2005)
Radio Spectrum Efficiency (R&TTE Article 3.2)	EN 300 328 V1.9.1 (2015-02)
Prevention (RoHS Article 4.1)	EN 50581:2012
Medical Electrical Equipment	IEC 60601-1-2:2007

Authorized representative within the European Union
u-blox Malmö AB, Östra Varvsgatan 4, SE-211 75 Malmö, Sweden

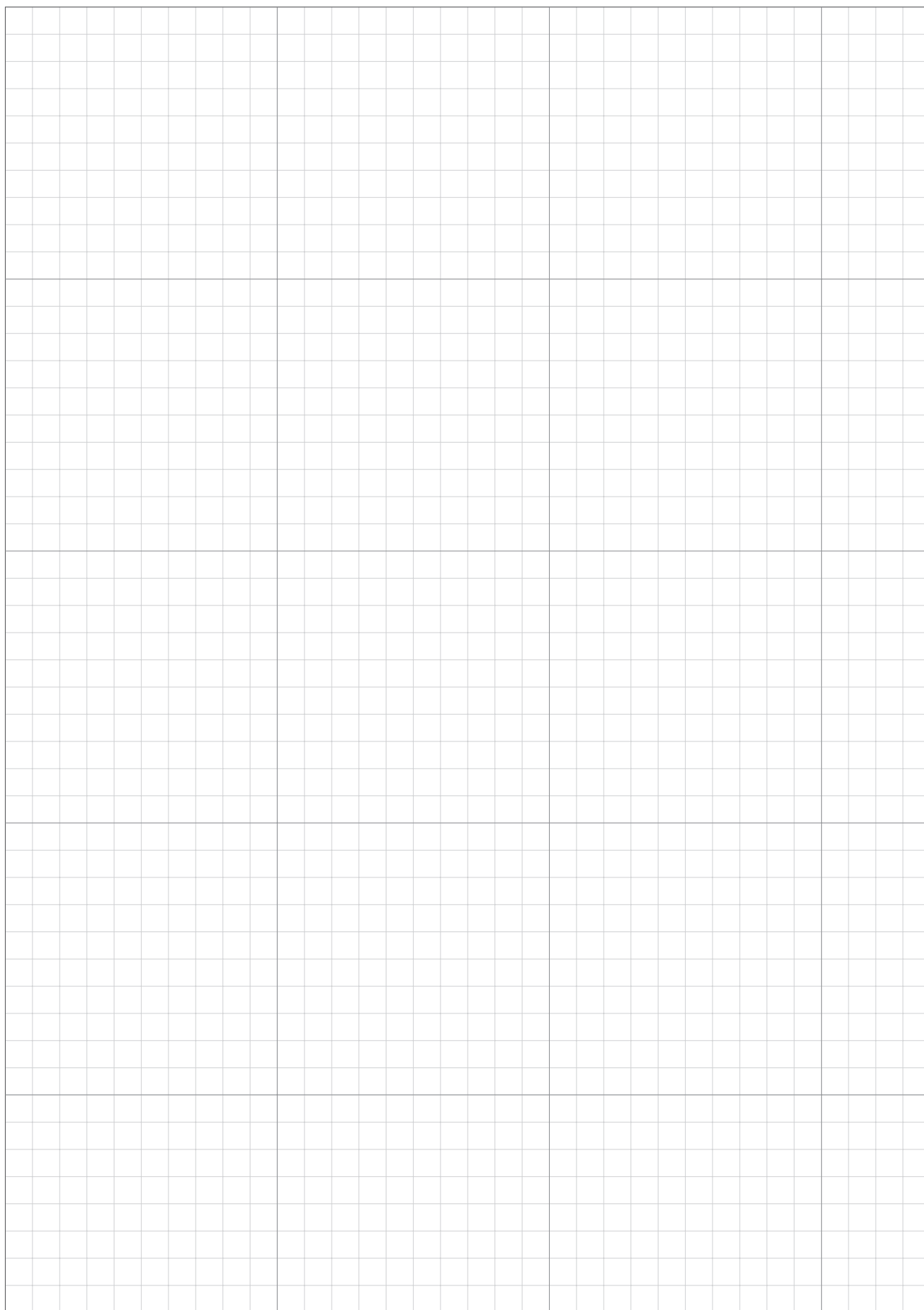
Name: Daniel Ammann
Position: Director, u-blox Malmö AB.
Date of issue: 12.06.2016

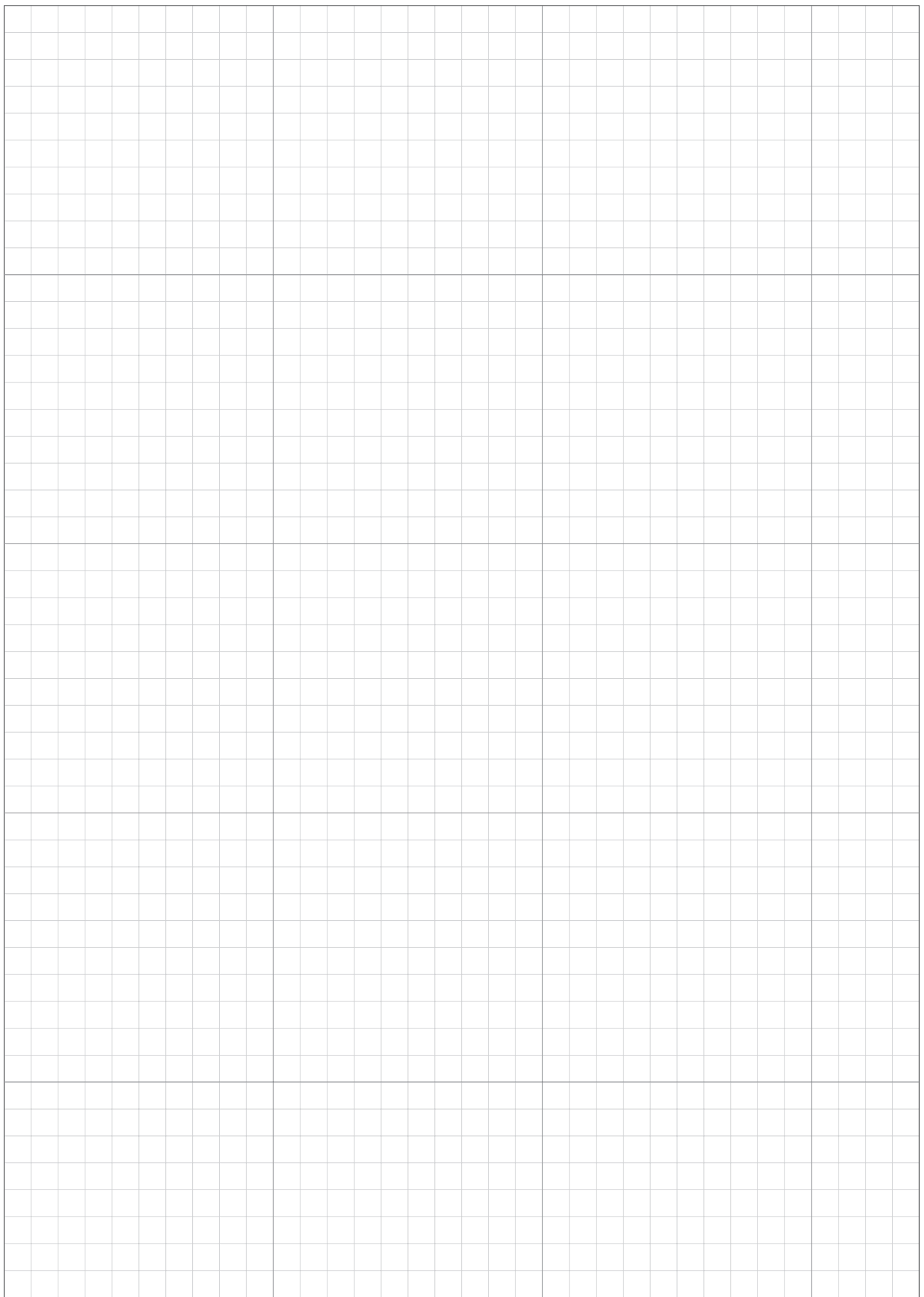
Signature: 

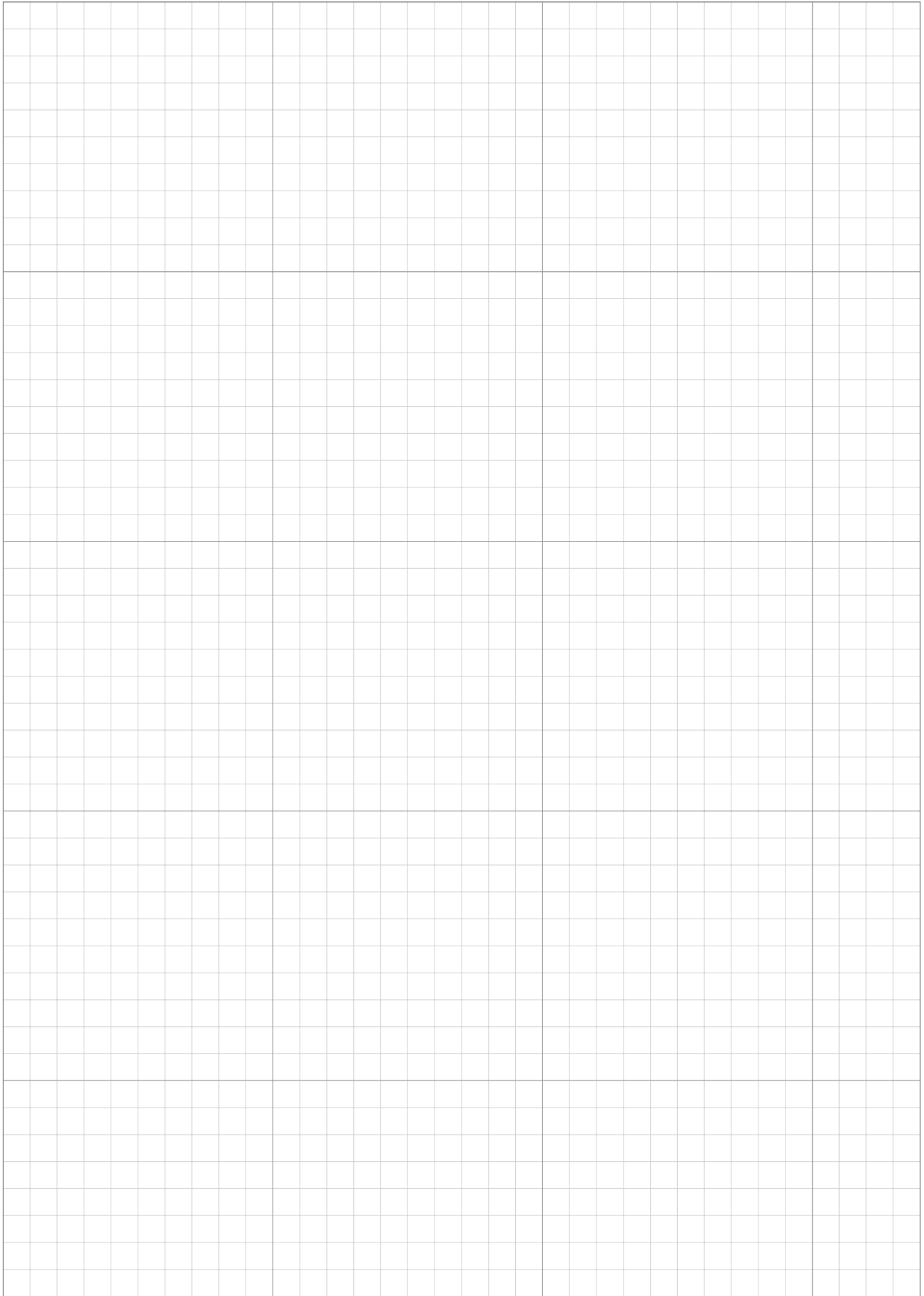
ALFABETYCZNY WYKAZ MENU LCD

Nazwa menu	Krok	Strona
A Alarm	System settings → Security	Str.57
Auto mode	Garden setup → Auto mode	Str.36
B BG color	System settings → Display/Sound	Str.55
C Capacity for homing	Garden setup → Homing setup	Str.47
Check signal	Diagnostics	Str.49
Contrast	System settings → Display/Sound	Str.55
Create a PIN	System settings → Security	Str.57
Cutting height	Garden setup	Str.48
D Date and time	System settings	Str.56
Docking direction	Garden setup → Garden layout	Str.45
E Edge cutting	Garden setup → Auto mode	Str.40
Edge cutting	Garden setup → Manual mode	Str.43
F Factory reset	System settings → Reset	Str.58
Fault history	History	Str.54
G Garden layout	Garden setup	Str.45
H Help	Press and hold number button "0"	Str.58
Homing setup	Garden setup	Str.46
K Keypad	System settings → Display/Sound	Str.56
L Language	System settings	Str.55
M Manual mode	Garden setup	Str.43
Mowing pattern	Garden setup → Auto mode	Str.39
Mowing pattern	Garden setup → Manual mode	Str.43
Mowing start points	Garden setup → Auto mode → Mowing start point	Str.38
Mowing start Points	Work timer	Str.33
N Narrow passage	Garden setup → Auto mode	Str.42
O Operating time	History → Operating history	Str.52
Operation history	History	Str.52
P Passage width	Garden setup → Homing setup	Str.46
Q Quiet timer	Work timer	Str.35
R Restore dealer setup	System settings → Reset	Str.58
S Seasonal timer	Work timer	Str.34
Security	System settings	Str.57
Setup wizard	Setup wizard	Str.17
Spiral cutting	Garden setup → Auto mode	Str.41
Spiral cutting	Garden setup → Manual mode	Str.44
T Test start points	Diagnostics → Test start points	Str.50
W Wire length	Garden setup → Garden layout	Str.45
Wire overlap	Garden setup → Auto mode	Str.39
Wire overlap	Garden setup → Manual mode	Str.43
Work history	History → Operating history	Str.53
Work timer	Work timer	Str.32

SCHEMAT TRAWNIKA







LISTA KONTROLNA DILERA

Poniższe informacje wpisuje diler po zakończeniu instalacji robota.
Możesz zapisać ustawienia używając Mii-monitor i przywrócić ustawienia w przypadku wykonania niechcianych modyfikacji. Możesz również przywrócić zalecane ustawienia diler z Mii-monitor do robota.

Podstawowe informacje (↔ strona 18, 57)

PIN (Personal Identification Number):

--	--	--	--

Język : English / Deutsch / Français / Italiano / Nederlands / Svenska / Norsk / Español / Polski / Dansk /
Suomalainen / Čeština

Informacje Kreatora Instalacji (↔ strona 19)

Poniższe informacje związane są z podstawowymi ustawieniami Kreatora Instalacji.

Układ ogrodu (↔ strona 19)

Kierunek dokowania: 1 / 2 / 3 / 4 Długość przewodu: _____ m
Pow. ogrodu: _____ m² Wąski przejazd: _____ cm

Punkt startu koszenia (↔ strona 22)

Punkty startu	Kierunek	Od stacji do punktu startu	Udział procentowy obszaru
Punkt 1	CW / ACW	m	%
Punkt 2	CW / ACW	m	%
Punkt 3	CW / ACW	m	%
Punkt 4	CW / ACW	m	%
Punkt 5	CW / ACW	m	%

Zegar pracy (↔ strona 25)

Dzień tygodnia	Zegar 1	Zegar 2	Punkt startu
Poniedziałek	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Wtorek	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Środa	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Czwartek	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Piątek	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Sobota	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5
Niedziela	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	_ _ : _ _ - _ _ : _ _	1 / 2 / 3 / 4 / 5

Zegar sezonowy:

Region: North / North Central / South Central / South

Udział % : JAN : _____ % FEB : _____ % MAR : _____ % APR : _____ %
 MAY : _____ % JUN : _____ % JUL : _____ % AUG : _____ %
 SEP : _____ % OCT : _____ % NOV : _____ % DEC : _____ %

Pozostałe informacje

Wpisz poniższe informacje jeśli konfigurujesz je ustawieniami Menu

Informacje ustawień układu ogrodu (🔗 strony 38, 42, 45, 46)

Szerokości przejazdów:



Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [1.Punkty startu koszenia] → [1.Punkt 1] to [5.Punkt 5]

Punkt 1: ____ - ____ Punkt 2: ____ - ____ Punkt 3: ____ - ____

Punkt 4: ____ - ____ Punkt 5: ____ - ____

Wąski przejazd:



Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [6.Wąski przejazd]

1: Kierunek: CW / ACW Od: ____ m Do: ____ m

2: Kierunek: CW / ACW Od: ____ m Do: ____ m

3: Kierunek: CW / ACW Od: ____ m Do: ____ m

4: Kierunek: CW / ACW Od: ____ m Do: ____ m

Szerokość przejazdu (Stacja dokująca):



Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia bazy] → [1.Szer. przejazdu]

MIN: ____ MAX: ____

Przydatne informacje (🔗 strony 35, 40, 41)



Ekran główny → [1.Zegar pracy] → [4.Zegar dyskretny]

Zegar dyskretny: ON / OFF Od __ : __ do __ : __



Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto]

Koszenie krawędzi: ON / OFF

Koszenie spiralne: ON / OFF

Wsparcie ustawień dilerów:

Z Dr.H lub Mii-monitor:

TAK / NIE

*poniższy ekran wyłączenie dla dilerów.



Ekran główny → [5.Ustawienia systemu] → [6.Ustawienia dilerów]

Na wyświetlaczu Miimo:

TAK / NIE

Dane kontaktowe do twojego dilerów:

Diler:

Tel:

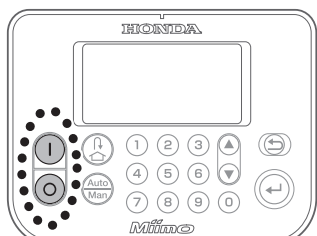
Mail:

Twój unikalny numer Mii-monitor:

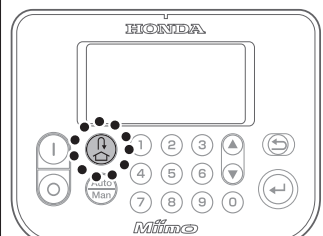
SKRÓCONY PRZEWODNIK

Podstawy

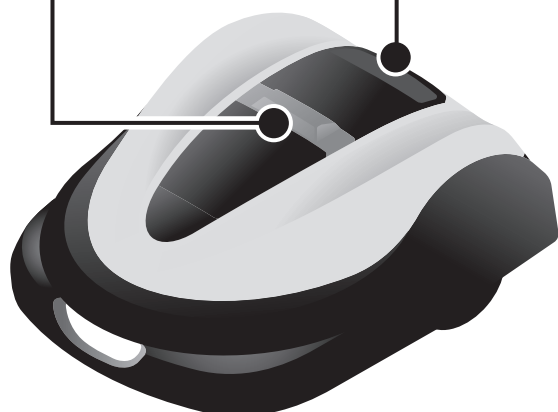
Włączanie / wyłączenie
(☞ strona 11, 64)



Odesłanie robota do stacji
(☞ strona 11)



Zatrzymanie robota
(☞ strona 10)



Mii-monitor

Patrz Przewodnik Działania Mii-monitor.



Steruj z odległości ok. 3m od robota.



Codzienna obsługa

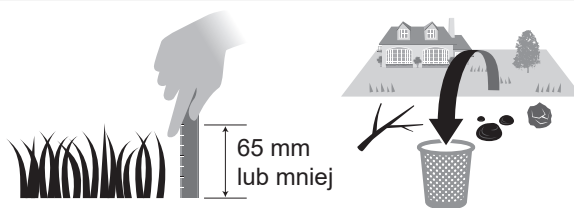
1 Ustawienia Menu



Konfigurowanie trybu pracy, zegara oraz innych ustawień.

- Ustawienia pracy dla ogrodu
 - Ustawienie punktu startu koszenia (☞ strona 33)
 - Ustawienie wąskich przejazdów (☞ strona 42)
 - Ustawienia ścieżki koszenia (☞ strona 43)
- Ustawienia zegara (☞ strona 32)
- Użyteczne ustawienia (☞ strona 34, 35, 43)
- Kontrola pracy (☞ strona 49)
- Kreator instalacji (☞ strona 17)
- Mii-monitor (☞ strona 59)

2 Sprawdzenie ogrodu



Przygotowanie trawnika do koszenia.

- Sprawdzenie ogrodu (☞ strona 63)
- Usunięcie przedmiotów obcych / przeszkód z obszaru koszenia (☞ strona 63)

Wskazówki techniczne

Tryb koszenia

Możesz wybrać pomiędzy 2 trybów pracy ("Ustawienia Menu").

● Tryb Auto (↔ strona 36)

Robot kosi automatycznie zgodnie z wprowadzonym zegarem i ustawieniami ogrodu.

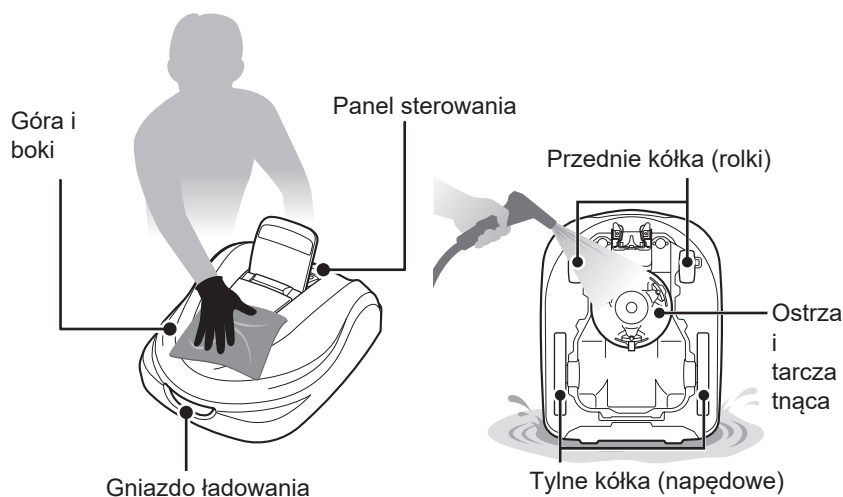
● Tryb ręczny (↔ strona 43)

Koś w dowolnym czasie bez ustawień zegara pracy.

Czyszczenie robota (↔ strona 76)

Oczyść kosiarkę z brudu i trawy za pomocą plastikowej szczotki i szmatki.

Usuń brud i ścinki trawy z następujących miejsc:



WAŻNE:

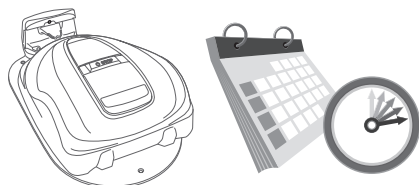
- Nigdy nie używaj skrobaka. Może to spowodować uszkodzenia (przetarcia, zadrapania itp.) gumowej osłony pod spodem robota koszącego.



- Nie czyść stacji dokującej za pomocą wody. Stacja dokująca może ulec uszkodzeniu.



3 Przerwa



Wciśnij status pracy "Pauza" abyś mógł rozpocząć pracę w żądanym czasie.

- Ustawienie wysokości ostrzy (↔ strona 67)
- Sprawdzenie stanu "Pauza" (↔ strona 64)
- Sprawdzenie połączeń stacji dokującej (↔ strona 63)

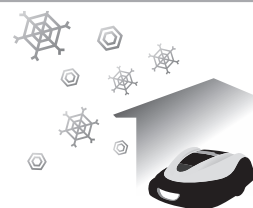
4 Cotygodniowa kontrola



Regularna kontrola robota koszącego.

- Sprawdzenie statusu "standby" (↔ strona 64)
- Sprawdzenie połączeń stacji dokującej (↔ strona 78)
- Stan ostrzy (↔ strona 82)
- Sprawdzenie elementów (↔ strona 75, 77)

5 Przechowywanie



Właściwe przechowywanie robota do kolejnego sezonu.

- Czyszczenie i wymiana ostrzy (↔ strona 82)
- Oczyszczanie robota koszącego (↔ strona 76)
- Oczyszczanie stacji dokującej (↔ strona 77)
- Odłączanie transformatora i kabli zasilających (↔ strona 63)

NOTATKI



HONDA
The Power of Dreams