

PL

**HONDA**  
POWER EQUIPMENT

# Instrukcja obsługi

Tłumaczenie instrukcji oryginalnej



**Honda**  
Robot  
Koszący

HRM310/520



**Mifimo**



Gratulujemy zakupu Roboty Koszącego Honda. Jesteśmy przekonani, że będziesz w pełni zadowolony z użytkowania Roboty 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.**

### **UWAGA!**

**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.**

\* Ilustracje mogą się różnić w zależności od typu.

Upewnij się, że Twój diler uzupełnił dane dotyczące SCHEMATU TRAWNIKA (☞ strona 77) oraz wypełnił ARKUSZ KONTROLNY DILERA (☞ strona 78) zawierający szczegółowe informacje o wykonanej instalacji i przeprowadzonej konfiguracji systemu urządzenia.

# SPIS TREŚCI

## Ustawienia

### Zalecenia bezpieczeństwa

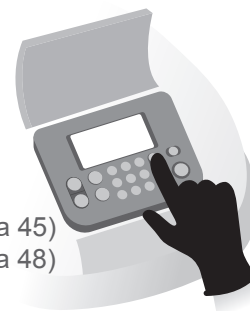
#### Przygotowanie

- Opis elementów (☞ strona 10)
- Instalacja (☞ strona 12)
- Ustawienia robota (☞ strona 14)



#### Ustawienia Menu

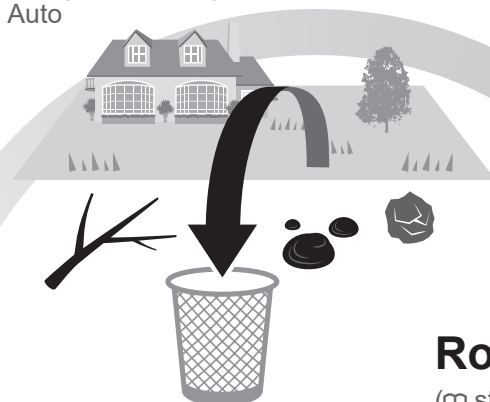
- Ustawienia zegara pracy (☞ strona 26)
- Ustawienia pracy robota (☞ strona 30)
- Sprawdzenie systemu (☞ strona 42)
- Przeglądanie historii (☞ strona 45)
- Ustawienia systemu (☞ strona 48)



## Obsługa

#### Użytkowanie

- Sprawdzenie obszaru koszenia (☞ strona 52)
- Sprawdzenie robota (☞ strona 53)
- Włączanie / wyłączanie zasilania (☞ strona 53)
- Użytkowanie robota w trybie Auto (☞ strona 54)
- Regulacja wysokości ostrzy (☞ strona 56)



#### Praca (Auto)

W zależności od ustawień, robot pracuje automatycznie.

- Cotygodniowa kontrola (☞ strona 57)
- Przenoszenie robota koszącego (☞ strona 58)

#### Rozwiązywanie problemów

(☞ strona 59)

## Użytkowanie okresowe

#### Konserwacja

- Okresowa kontrola i konserwacja (☞ strona 62)
- Procedury konserwacji (☞ strona 62)

#### Przechowywanie

(☞ strona 68)





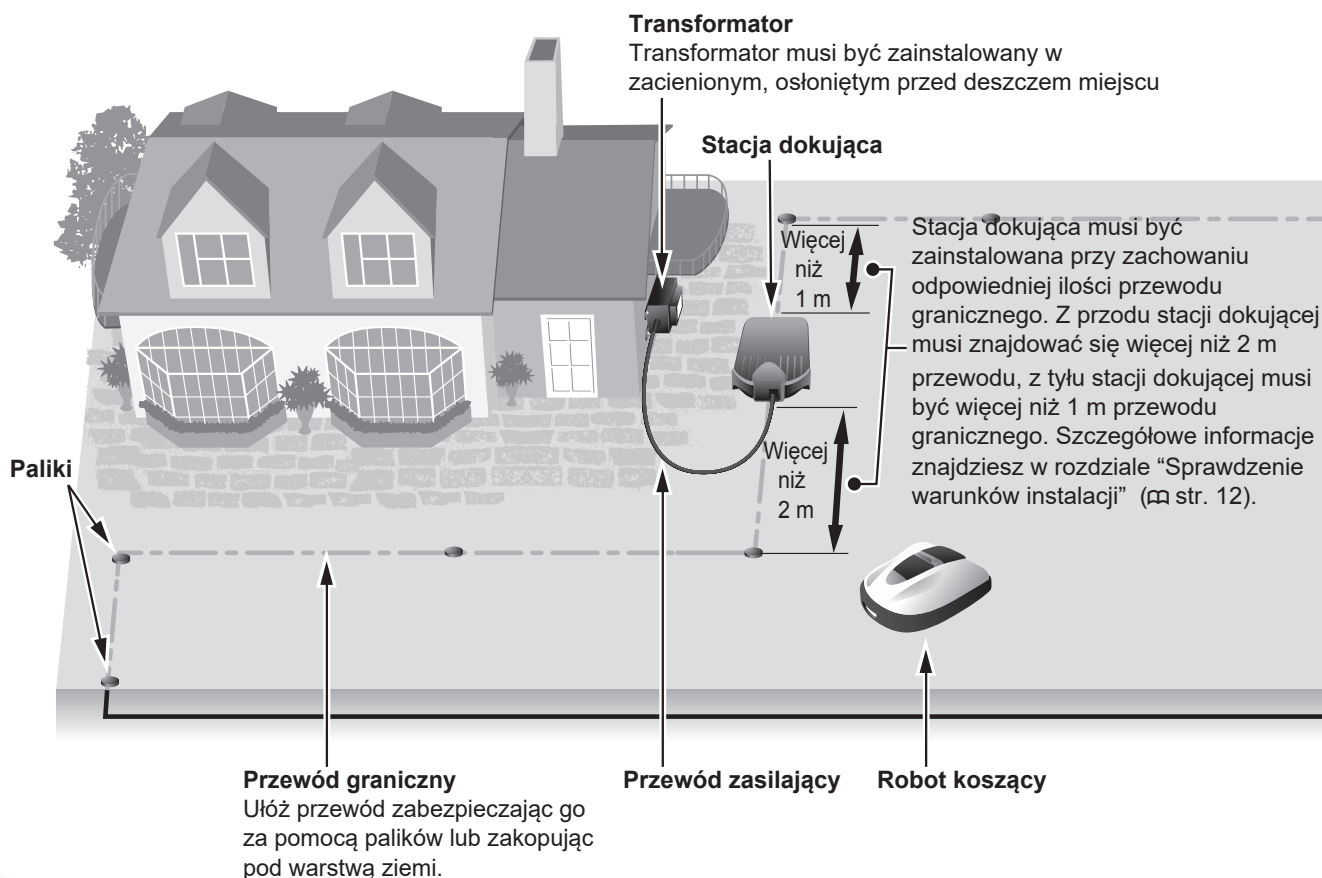
<b>1 OPIS</b> .....	<b>4</b>
Jak działa robot koszący Honda.....	4
Cechy.....	4
<b>2 ZALECENIA BEZPIECZEŃSTWA</b> .....	<b>6</b>
Środki ostrożności .....	6
Lokalizacja ostrzeżeń .....	9
Dla własnego bezpieczeństwa przestrzegaj zaleceń	7
<b>3 PRZYGOTOWANIE</b> .....	<b>10</b>
Opis elementów.....	10
Ustawienia robota koszącego .....	14
Instalacja.....	12
<b>4 USTAWIENIA MENU</b> .....	<b>24</b>
Przegląd menu .....	24
Ustawienia zegara pracy .....	26
• Zegar pracy.....	26
• Zegarsezonowy.....	28
Ustawienia pracy robota koszącego .....	30
• Tryb Auto.....	30
• Układ trawnika .....	39
Sprawdzenie systemu .....	42
• Sygnał sprawdzenia .....	42
Przeglądanie historii .....	45
• Historia pracy .....	45
• Historia błędów .....	47
Ustawienia systemu.....	48
• Język .....	48
• Data i czas .....	49
• Reset do ustawień fabrycznych .....	51
• Punkty startu koszenia ... .....	27
• Zegar dyskretny .....	29
• Tryb ręczny .....	37
• Ustawienia powrotu do bazy .....	40
• Test punktów startu .....	43
• Historia pracy .....	46
• Wyświetlacz/Dźwięk .....	48
• Zabezpieczenia .....	50
• Pomoc. ....	51
<b>5 UŻYTKOWANIE</b> .....	<b>52</b>
Sprawdzenie obszaru koszenia .....	52
Sprawdzenie robota koszącego .....	53
Obsługa kosiarki w trybie Auto .....	54
Cotygodniowa kontrola .....	57
Podłączenie do źródła zasilania .....	52
Włączenie / Wyłączenie .....	53
Regulacja wysokości ostrzy .....	56
Przenoszenie kosiarki .....	58
<b>6 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW</b> .....	<b>59</b>
Zanim skontaktujesz się z dilerem .....	59
Rozwiązywanie problemów .....	61
Komunikaty .....	59
<b>7 KONSERWACJA</b> .....	<b>62</b>
Okresowa kontrola i konserwacja .....	62
Procedury konserwacji .....	62
<b>8 PRZECHOWYWANIE</b> .....	<b>68</b>
Przechowywanie zimowe .....	68
Przygotowanie kosiarki do nowego sezonu .....	68
<b>9 INFORMACJE TECHNICZNE</b> .....	<b>69</b>
Dane techniczne .....	69
<b>10 DODATEK</b> .....	<b>70</b>
Obsługa trybu ręcznego .....	70
“Deklaracja Zgodności WE”	
SCHEMAT ZAWARTOŚCI .....	74
Adresy głównych Dystrybutorów Hondy	73
<b>ALFABETYCZNY WYKAZ MENU LCD</b> .....	<b>76</b>
<b>SCHEMAT TRAWNIKA</b> .....	<b>77</b>
<b>ARKUSZ KONTROLNY DILERA</b> .....	<b>78</b>
<b>UPROSZCZONY PRZEWODNIK</b> .....	<b>wewnątrz tylnej okładki</b>

# 1 OPIS

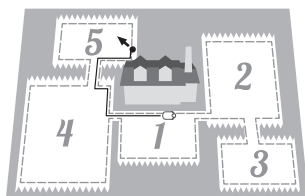
## Jak działa robot koszący Honda

### Konfiguracja systemu

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



## Cechy



### Punkty startu koszenia

Możesz określić punkty startowe, od których kosiarka będzie rozpoczynała koszenie. Określenie punktów startowych pozwoli kosiarce dotrzeć do trudno dostępnych miejsc. Odpowiednie ułożenie przewodu granicznego i ustawienie punktów Starowych, zwiększy wydajność pracy robota. **UWAGA:**

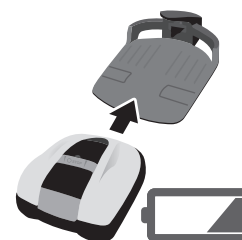
- Możesz skonfigurować następującą ilość punktów startu:

- HRM310: 3 punkty startu
- HRM520: 5 punktów startu



### Zegar pracy

Robot Koszący Honda posiada opcję wielokrotnych ustawień czasu pracy, dzięki którym można określić dzień i czas jego działania. Możesz skonfigurować urządzenie tak, aby pracowało w Twoje dni wolne lub w czasie, który jest dla Ciebie najbardziej odpowiedni.



### Wygoda

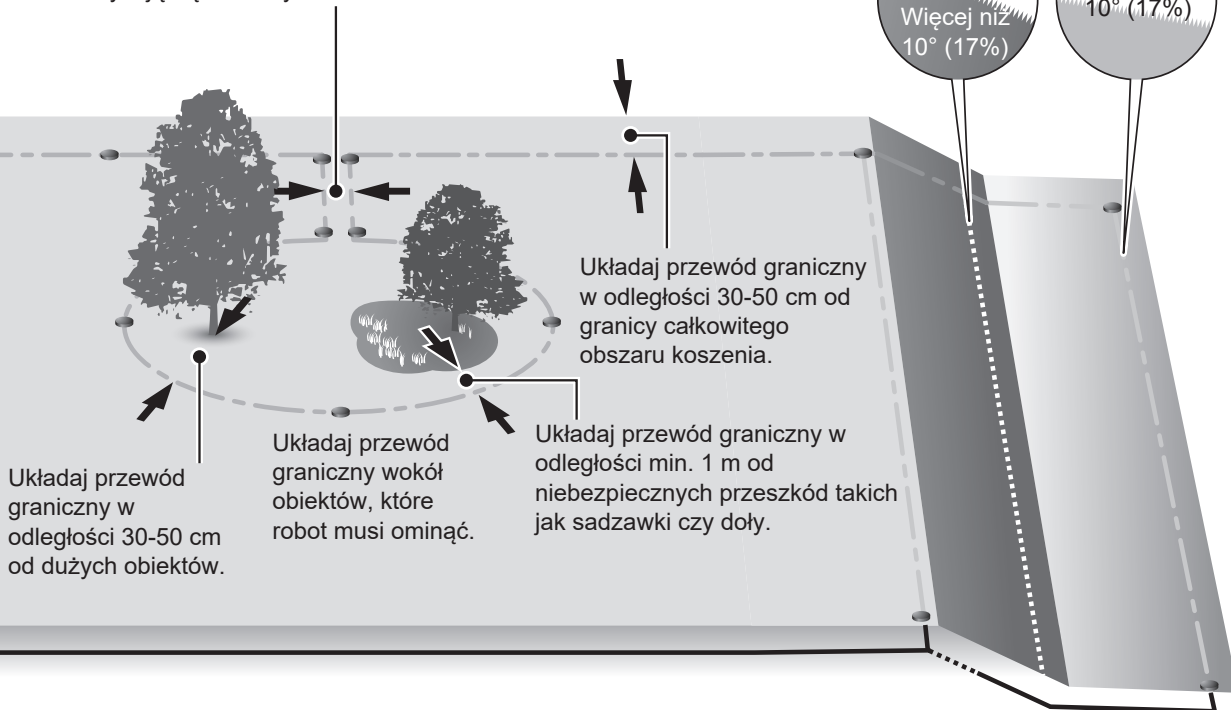
Po skonfigurowaniu robot koszący rozpoczyna i kończy pracę bez żadnego przypomnienia. Gdy kosiarka wykona zaplanowany program pracy lub gdy bateria jest prawie rozładowana, robot automatycznie powraca do stacji bazowej i ponownie ładuje wewnętrzną baterię.

## ● 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" (☞ str.24).

Nie należy układać przewodu granicznego w miejscach, gdzie nachylenie terenu jest większe niż 10° (17%). W celu dostępu do strefy o pochyłości mniejszej niż 10° (17%), można ułożyć przewód graniczny równoległe do zbocza o nachyleniu większym niż 10° (17%).

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.



### UWAGA:

- Upewnij się, że wypełniony jest "SCHEMAT TRAWNIKA" odpowiednio do ułożenia przewodu granicznego (☞ str 77).



### Bezpieczeństwo

Ostrza robota koszącego zatrzymują się automatycznie, gdy:

- podnosisz urządzenie;
- kosiarka znajdzie się na terenie o zbyt stromej pochyłości;
- robot przewróci się.

### Ciche działanie

Silnik i obracające się ostrza robota koszącego Honda pracują znacznie ciszej niż w tradycyjnych kosiarkach spalinowych.

## ● Użyteczne funkcje

### Zegar sezonowy (☞ str. 28)

Tempo wzrostu trawy zależy od sezonu. Dzięki tej funkcji, możesz skonfigurować proporcje czasu koszenia dla każdej z pór roku.

### Zegar dyskretny (☞ str. 29)

Możesz tak ustawić obroty noży, prędkość jazdy oraz zegar aby robot pracował jak najciszej.

### Koszenie spiralne (☞ s tr. 35, 37)

Dzięki tej funkcji, możesz skoncentrować pracę robota na skoszeniu terenu niedokoszonego, lub terenu gdzie trawa rośnie szybko.

### Koszenie krawędzi (☞ s tr. 34, 37)

Dzięki tej funkcji, możesz skosić nieskoszony pasek trawy wzdłuż przewodu granicznego.

## 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.
- 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.
- 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.
- Podczas pracy z kosiarką nie używaj zraszaczy ani automatycznych systemów nawadniających trawnik, gdyż nie tylko mogłyby zostać uszkodzone, ale i zachodzi ryzyko przedostania się wody do wnętrza robota koszącego. Dostosuj zegar robota koszącego do czasu działania innych urządzeń.



- Jeśli zachodzi ryzyko wystąpienia niekorzystnych warunków pogodowych, takich jak burza czy błyskawice, przerwij pracę i odłącz przewód zasilający.
- Niektóre części robota koszącego mogą się nagrzewać podczas 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 uchwycić w sposób opisany w niniejszej instrukcji (patrz str. 58), z ostrzami skierowanymi z dala od Ciebie.
- Gdy przenosisz robota koszącego upewnij się, że trzymasz urządzenie w miejscach specjalnie do tego przeznaczonych (patrz str. 58). Jeśli przenosisz kosiarkę w inny sposób, ryzykujesz zranieniem przez ostrza lub gniazdo ładowania. Istnieje również wtedy ryzyko upuszczenia i tym samym uszkodzenia kosiarki.



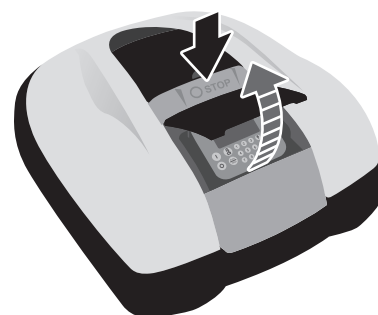
- Na czas przeprowadzania czynności konserwacyjnych zakładaj grube rękawice robocze. W przeciwnym razie możesz się skaleczyć ostrzami.



- 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.



- 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 luźno. 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.
- Nie dotykaj gniazda ładowania. Dotknięcie gniazda naraża Cię na obrażenia ciała.

- • 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.
  - Jeśli izolacja przewodu transformatora jest uszkodzona, natychmiast przerwij pracę i skontaktuj się z dilerem.
- 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.
- 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.
- 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
- 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.
- Nigdy nie próbuj samodzielnie 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.



Robot koszący Honda jest zaprojektowany taka 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.



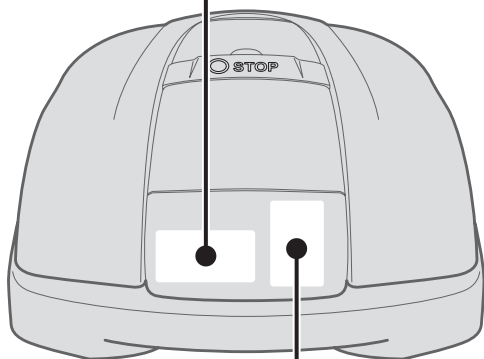
Wszystkie osoby postronne oraz zwierzęta trzymaj z dala od obszaru pracy robota koszącego.



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

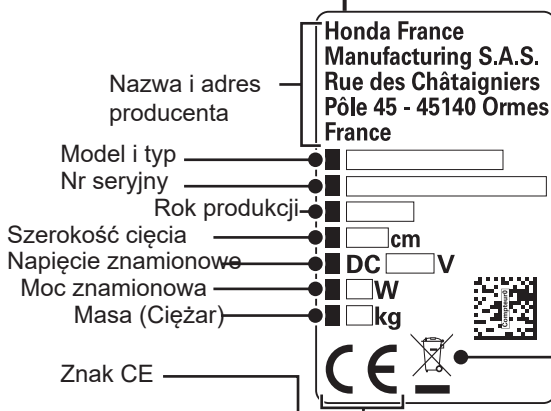


Nie wolno jeździć na maszynie. Urządzenie to nie jest zabawką, trzymaj dzieci z dala od robota koszącego.



### 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.

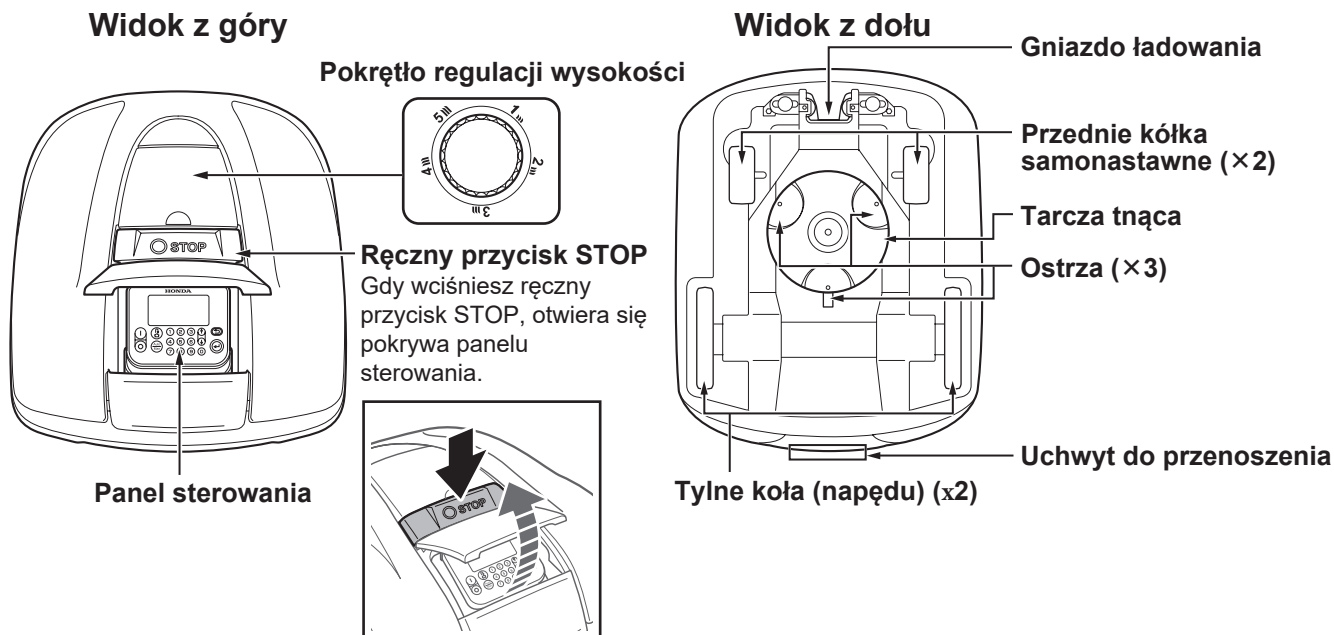


Nie wyrzucaj zużytych sprzętów elektrycznych do zwykłych odpadów komunalnych. Jeśli urządzenia elektryczne zostaną zutylizowane poprzez zwykłe wyrzucenie na wysypisko, substancje szkodliwe mogą wyciec i dostać się do łańcucha pokarmowego, uszkadzając twoje zdrowie i samopoczucie. W celu uzyskania szczegółowych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

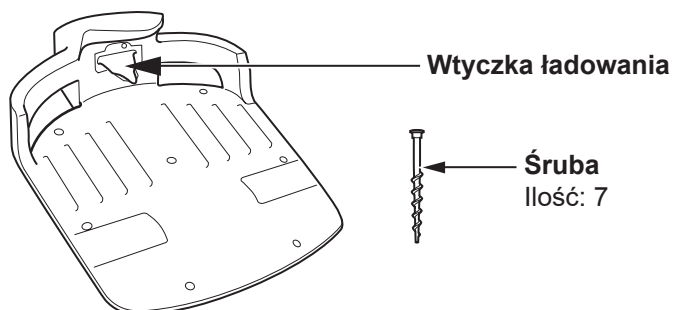
# 3 PRZYGOTOWANIE

## Opis elementów

### ● Robot

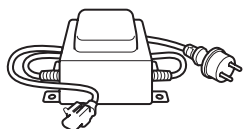


### ● Stacja dokująca



Robot koszący ładuje wewnętrzną baterię w stacji bazowej. Urządzenie powraca do stacji bazowej po zakończeniu pracy lub gdy poziom naładowania baterii jest niski. (Możesz ustawić poziom naładowania baterii wywołujący powrót robota do stacji w zakresie od 10% do 50%.)

### ● Akcesoria



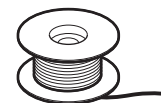
#### Transformator

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



#### Przewód zasilający

Podłącz przewód zasilający do transformatora i do stacji bazowej.



#### Przewód graniczny

Ułóż przewód graniczny wokół terenu, na którym robot koszący ma pracować.  
Długość dla HRM310: 200 m  
Długość dla HRM520: 300 m



## Panel sterowania

### Wyświetlacz

Gdy kosiarka jest uruchomiona, tutaj wyświetla się ekran główny i pozostałe menu.

### Przycisk On

Wciśnij, aby włączyć kosiarkę.

### Przycisk Off

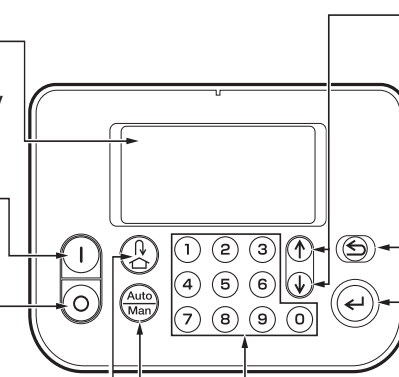
Wciśnij, aby wyłączyć kosiarkę.

### 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.

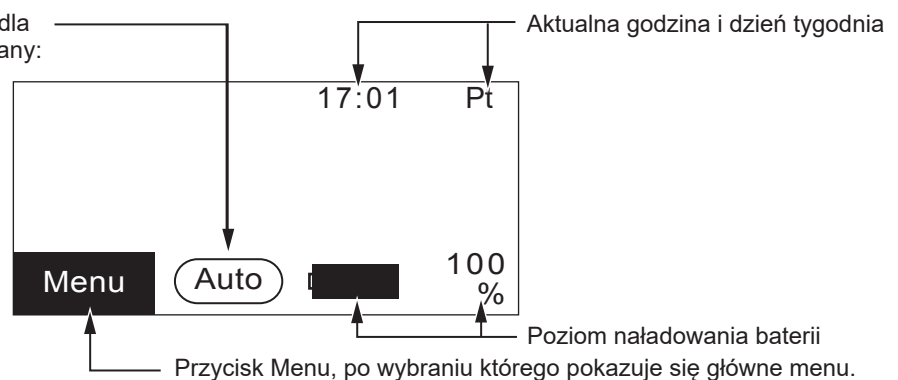
### Przycisk wyboru trybu Auto / Ręcznego

Przy wyświetlonym ekranie głównym, wciśnij aby przełączyć tryb pracy na Auto lub Ręczny. Szczegółowe informacje "4 USTAWIENIA MENU" (☰ strona 24).

## Ekran główny

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

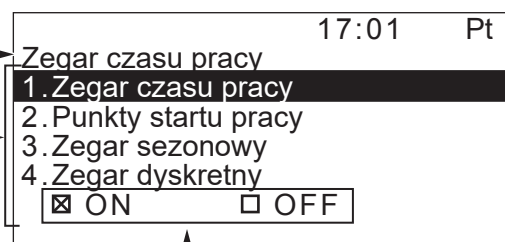
Ikona	Opis
	Ustawiony tryb Auto.
	Aktywny tryb Ręczny i brak ustawień zegara
	Robot koszący powróci do stacji dokującej.



## Ekran wyboru opcji

Nazwa pierwszego poziomu menu

Wybieralne pozycje menu i status bieżących ustawień.

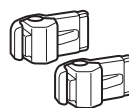


Możesz wyświetlić poprzedni ekran, wciskając przycisk ⏪.



### Paliki

Używaj palików do przymocowywania przewodu granicznego w miejscu podczas jego rozkładania. Ilość dla HRM310: 200  
Ilość dla HRM520: 300



### Łączniki przewodu granicznego

Użyj łączników do połączenia przewodu granicznego i podłącz go do stacji dokującej.  
Ilość: 2

### Linijka

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

# Instalacja

Zdecydowanie zalecamy, aby instalację robota koszącego przeprowadził autoryzowany diler Hondy. Montaż wykonany przez specjalistów autoryzowanego diler / serwisu Hondy zapewni poprawność działania urządzenia.

## 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"> <li>Stacja dokująca musi być zainstalowana na równej nawierzchni o nachyleniu nie większym niż 5° (8.7%).</li> <li>Stacja dokująca nie może być wygięta.</li> <li>Śruby muszą być dokładnie dokręcone.</li> <li>Przed montażem stacji dokującej, sprawdź podłoże, którego stan może być różny w zależności od pory roku. Może zachodzić konieczność konserwacji terenu w ciągu sezonu.</li> <li>Przy montażu stacji dokującej bezpośrednio na trawniku, przytnij trawę, na której będzie stała stacja najkrócej jak to możliwe.</li> <li>Przy nieprawidłowym montażu stacji dokującej, kosiarka może nie ładować się.</li> </ul>														
<p>Prawy łącznik przewodu granicznego (Type 0)</p>	<p>Robot koszący powraca do stacji po pętli zgodnie z ruchem wskazówek zegara lub przeciwnie.</p> <p>Należy również podłączyć łączniki przewodu granicznego do terminali stacji dokującej, zgodnie z tabelą obok.</p> <p><b>WAŻNE:</b></p> <p>- Jeśli posiadasz robota koszącego HRM310, maksymalna długość przewodu granicznego to 400 m.</p>														
<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Długość przewodu granicznego</th> <th colspan="4">Kierunek wjazdu do bazy</th> </tr> <tr> <th colspan="2">CW (zgodnie ze wskazówkami zegara)</th> <th colspan="2">ACW (przeciwnie do ruchu wskazówek)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0-800 m</td> <td>Typ 2</td> <td>Typ 0</td> <td>Typ 2</td> <td>Typ 0</td> </tr> </tbody> </table>	Długość przewodu granicznego	Kierunek wjazdu do bazy				CW (zgodnie ze wskazówkami zegara)		ACW (przeciwnie do ruchu wskazówek)		0-800 m	Typ 2	Typ 0	Typ 2	Typ 0	
Długość przewodu granicznego		Kierunek wjazdu do bazy													
	CW (zgodnie ze wskazówkami zegara)		ACW (przeciwnie do ruchu wskazówek)												
0-800 m	Typ 2	Typ 0	Typ 2	Typ 0											
<p><b>Ścieżka A</b></p> <p><b>Ścieżka B</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Przewód graniczny musi zostać ułożony według rysunku po lewo (ścieżka A lub ścieżka B).</li> <li>W sąsiedztwie stacji nie mogą znajdować się żadne przedmioty: Ścieżka A: 1 m od stacji, Ścieżka B: 2 m od stacji.</li> <li>Na obszarze pracy w pobliżu stacji dokującej nie mogą znajdować się żadne przedmioty obce (zaciemniony obszar na rysunku).</li> <li>Przewód graniczny pod stacją dokującą musi być ułożony na zewnątrz obszaru pracy.</li> <li>Dopilnuj aby diler ułożył przewód skrótu do bazy.</li> </ul>														

## ● 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.); objekty te muszą zostać wyłączone z obszaru pracy robota.</p>
<p>Maks. 5 mm odstępu</p> <p>Skrzyżowane</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>Więcej niż 15 cm</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 10° (17%)</p> <p>Mniej niż 10° (17%)</p>	<p>Nie układaj przewodu granicznego na terenie o nachyleniu większym niż 10° (17%). W celu dostępu do strefy o pochyłości mniejszej niż 10° (17%), można ułożyć przewód graniczny równoległe do zbocza o nachyleniu większym niż 10° (17%).</p>
	<p>Przewód graniczny powinien być tak ułożony, aby nigdzie nie było nadmiaru wolnego kabla.</p>
<p>Promień 30 m</p>	<p>Robot koszący odbiera sygnał emitowany przez przewód graniczny w promieniu 30 m. Jeśli urządzenie znajdzie się w miejscu obszaru pracy, gdzie w promieniu 30 m przewód graniczny nie został ułożony, robot koszący nie wykryje sygnału i zatrzyma się.</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>

## 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). W kreatorze instalacji, możesz skonfigurować ustawienia pracy twojego robota koszącego.

### 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.

### ⚠ UWAGA!

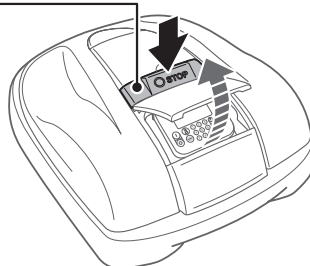
- Wskazuje na możliwość odniesienia obrażeń ciała lub uszkodzenia sprzętu, jeśli nie zastosujesz się do instrukcji.

1

**Wciśnij ręczny przycisk STOP.**

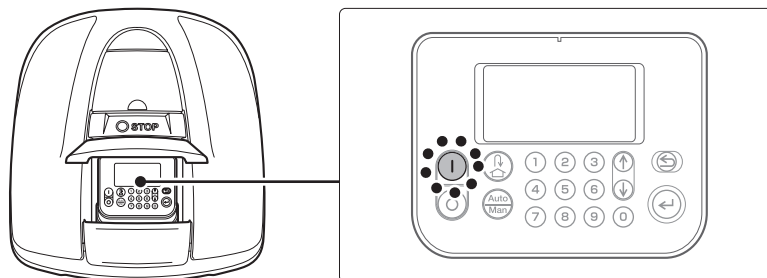
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.

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).

### UWAGA!

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

1

Wybierz preferowany język i wciśnij przycisk

⏪  
**WAŻNE:**

- Ustawienia fabryczne wyświetlanego języka są następujące:  
EAE/EAB/EAS: Ustawienie 1  
EAEN: Ustawienie 2  
Jeśli chcesz ustawić inny język, skontaktuj się z dilerem.

#### Ustawienie 2

Konfiguracja wstępna
Wybierz język
<b>1. English</b>
2. Svenska
3. Norsk
4. Español
5. Polski

#### Ustawienie 1

Konfiguracja wstępna
Wybierz język
<b>1. English</b>
2. Deutsch
3. Français
4. Italiano
5. Nederlands

#### Ustawienie 3

Konfiguracja wstępna
Wybierz język
<b>1. English</b>
2. Dansk
3. Français
4. Suomalainen
5. Čeština

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.

5

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk ⏪.

Wyświetli się komunikat "Konfiguracja wstępna zakończona".  
Jeśli wybierzesz [2. Ponów konfigurację wstępną], możesz ponownie ustawić elementy konfiguracji wstępnej.

Konfiguracja wstępna zakończona
<b>1. Kreator instalacji</b>
2. Ponów konfigurację wstępną
Koniec

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

## ■ Konfiguracja ustawień poprzez kreatora instalacji

Kreator instalacji przeprowadzi cię przez konfigurację ustawień pracy robota koszącego jak następuje:

Pozycja menu	Zastosowanie	Konfigurowanie i testowanie ustawień
[1.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.
[2.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.
[3.Test punktów startu]	Testowanie punktów startu koszenia skonfigurowanych w pozycji menu [2.Punkty startu koszenia].	- Testowanie ustawień każdego z punktów.
[4.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 dilerza kompletność instalacji stacji dokującej i ułożenia przewodu granicznego.
  - Przed uruchomieniem kreatora instalacji musi być wypełniona LISTA KONTROLNA DILERA na końcu Instrukcji Obsługi.
  - Jeśli LISTA KONTROLNA DILERA na końcu Instrukcji Obsługi została wcześniej wypełniona przez dilerza, 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 24).

## 1. Ustawienia układu ogrodu

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

1-1


**Wybierz [1.Kreator instalacji] i wciśnij przycisk** .  
Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji.

Konfiguracja wstępna zakończona

**1 .Kreator instalacji**  
2. Ponów konfigurację wstępną

Koniec

1-2


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




Kreator instalacji

**1 .Układ ogrodu**  
2. Punkty startu koszenia  
3. Test punktów startu  
4. Zegar czasu pracy



1-3

Wybierz [Zgodnie ze wskazówkami] lub [Przeciwnie do wskazówek] w zależności od ułożenia stacji dokującej i przewodu granicznego, i wciśnij przycisk .

Układ ogrodu	1/7
Kierunek wjazdu do stacji	
<input checked="" type="checkbox"/> Zgodnie ze wskazówkami (CW) 	
<input type="checkbox"/> Przeciwnie do wskazówek (ACW) 	
	
Dalej	

1-4

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .

1-5

Wprowadź wartość długości przewodu granicznego i rozmiar ogrodu.

**WAŻNE:**


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

1-6

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .

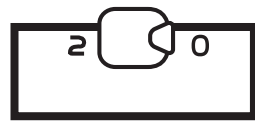
Układ ogrodu	2/7
Długość przewodu granicznego	___ m (MAX800m)
Rozmiar ogrodu	___ m <sup>2</sup> (MAX3000m <sup>2</sup> )
Dalej	

1-7

Potwierdź podłączenie przewodu granicznego do terminali stacji dokującej zgodnie z wyświetlanym obrazkiem. Wybierz [OK] i wciśnij przycisk .

**WAŻNE:**

- Szczegółowe informacje znajdziesz w "Warunki instalacji stacji dokującej" (☞ strona 12).


Układ ogrodu	2/7
Podłączenie stacji	
	
OK	

1-8

Wybierz [Tak] lub [Nie] na pytanie o wąskie ścieżki przejazdu i wprowadź wartość minimalnej szerokości ścieżki przejazdu od 100 do 300.

Układ ogrodu	3/7
Czy w ogrodzie są wąskie przejścia?	
<input type="checkbox"/> Tak	<input type="checkbox"/> Nie
Minimalna szerokość ścieżki dojazdu do strefy – przewód do przewodu	
0cm	
(100-300cm)	
Dalej	

1-9

Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk . Konfiguracja układu ogrodu jest zakończona. Wyświetli się główny ekran kreatora instalacji, na którym [1.Układ ogrodu] będzie odhaczony.

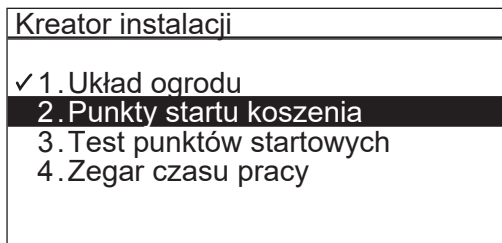
**WAŻNE:**


- Jeśli chcesz zmienić parametry w powyższych ustawieniach, wybierz to menu ponownie. Możesz zmienić ustawienia za pomocą kreatora instalacji.
- Potwierdź następujące ustawienia
  - Ustawienia dokowania – Szerokość ścieżki
  - Ustawienia punktów startowych – Szerokość ścieżki
- Wprowadź prawidłowo wąskie ścieżki przejazdu w ogrodzie. Przetestuj ustawienia ponieważ robot automatycznie ustawia szerokość przejazdu wyjazdu i powrotu.

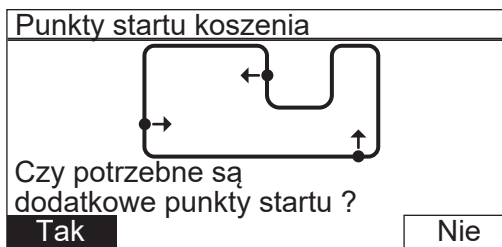
## 2. Ustawienie punktów startu koszenia

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.

**2-1** Wybierz [2.Punkty startu koszenia] i wciśnij przycisk  aby skonfigurować punkty startu koszenia. Wyświetli się ekran punktów startowych.





**2-2** Wybierz [Tak] lub [Nie] w odpowiedzi na pytanie o dodatkowe punkty startu i wciśnij przycisk . Jeśli wybrałeś [Tak], przejdź do etapu 2-3. Jeśli wybrałeś [Nie], nie zostaną dodane nowe punkty startu i wyświetli się główny ekran kreatora instalacji.




**WAŻNE:**

- Jeśli wybrałeś [Nie], [2.Punkty startu koszenia] i [3.Test punktów startu] zostaną odhaczone na głównym ekranie kreatora instalacji.
- W przypadku wybrania [Nie], robot zawsze będzie rozpoczynał koszenie od stacji bazowej.

**2-3** Wybierz (od lewej)  lub  (od prawej), 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.

Punkty startu koszenia					4/7
Punkt			(0-400m)		
1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	m	%	
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	%	
					Dalej

**WAŻNE:**

- Możesz skonfigurować podaną liczbę punktów startu dla konkretnych modeli:  
HRM310: 3 punkty startu  
HRM520: 5 punktów startu
- Wprowadź współczynniki procentowe na podstawie rozmiaru całego ogrodu oraz obszarów każdego z punktów startu.  
Nawet jeśli robot rozpoczyna pracę od punktu startu koszenia, kosi na obszarach innych niż ustawiony.

**2-4** Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk . Konfiguracja punktów startu koszenia jest zakończona. Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji [2.Punkty startu koszenia] są odhaczone.

**WAŻNE:**

- Jeśli chcesz zmienić parametry w powyższych ustawieniach, wybierz to menu ponownie. Możesz zmienić ustawienia za pomocą kreatora instalacji.



### 3. Testowanie punktów startowych


Za pomocą tego testu, możesz sprawdzić punkty startowe, które dodałeś w [2.Punkty startowe koszenia].



#### WAŻNE:

- Przeprowadź każdy test gdy robot znajduje się w stacji bazowej.

**3-1** Wybierz [3.Test punktów startowych] i wciśnij przycisk  aby sprawdzić punkty startu.

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

**3-2** Wybierz numer punktu startu i wciśnij przycisk . Wyświetlona zostanie informacja o wybranym punkcie.

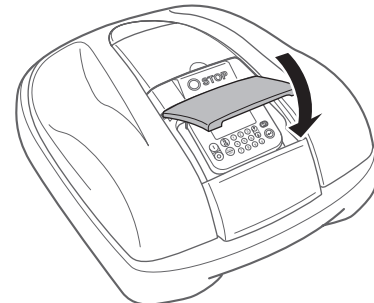
Test punktów startowych		5/7
Punkt	 / 	(0-400m)
1	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	8 0 m
2	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	1 5 0 m
3	<input type="checkbox"/> / <input checked="" type="checkbox"/>	6 0 m
4	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m
5	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m
0	Baza	

Dalej

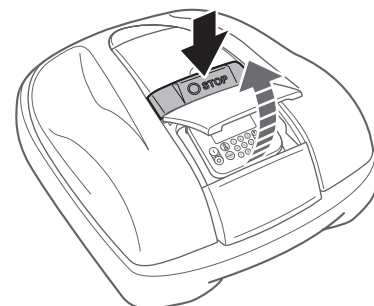
**3-3** Potwierdź wprowadzone informacje o wybranym punkcie starty koszenia.

Te s t punktów startu	
Punkt 1	
Lokalizacja	CW 80m
Zamknij panel aby rozpocząć	

**3-4** 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.



**3-5** Wciśnij ręczny przycisk STOP. Pokrywa panelu sterowania otworzy się. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Test powrotu do bazy".



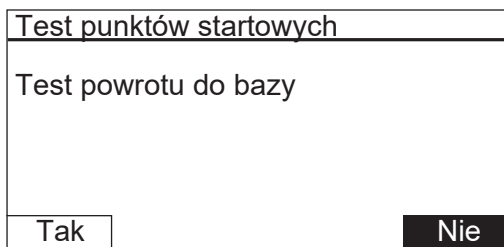
3-6

**Wybierz odpowiedź [Tak] lub [Nie] na pytanie o wynik testu i wciśnij przycisk ↵.**

Jeśli wybrałeś [Tak], przejdź do etapu 3-7.  
Jeśli wybrałeś [Nie], wyświetli się komunikat "Czy chcesz zmodyfikować punkty startu?" i możesz zmienić ustawienia parametrów punktów startu.

**WAŻNE:**

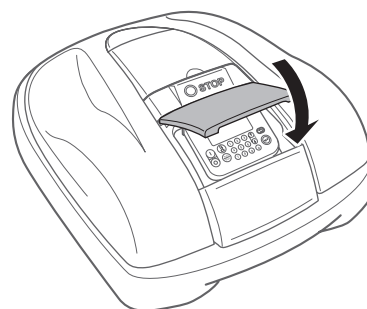
- Szczegółowe informacje dot. ustawień punktów koszenia znajdziesz w punkcie 2-3 "2. Ustawienia punktów startu" (☞ strona 18).



3-7

**Zamknij pokrywę panelu sterowania.**

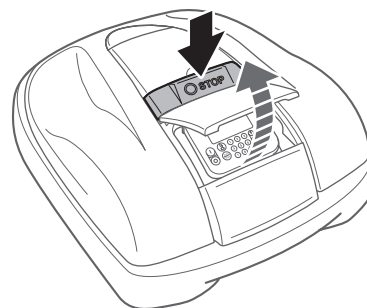
Robot koszący powróci do stacji bazowej.



3-8

**Gdy robot wjedzie do stacji dokującej, wciśnij ręczny przycisk STOP.**

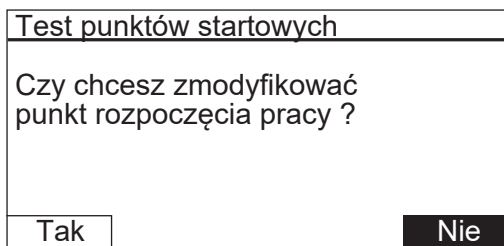
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.



3-9

**Wybierz odpowiedź [Tak] lub [Nie] na pytanie o wynik testu i wciśnij przycisk ↵.**

Jeśli wybrałeś [Tak], wyświetli się ekran Punkty startu koszenia aby skonfigurować ustawienia tychże punktów.  
Jeśli wybrałeś [Nie], przejdź do kroku 3-10.



3-10

**Po teście punktów startu wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk ↵.**

Wyświetli się ekran główny kreatora instalacji i punkt [3.Test punktów startowych] jest odhaczony.

**WAŻNE:**

- Jeśli chcesz przeprowadzić kolejny test, wybierz to menu ponownie. Możesz przeprowadzić test punktów startu za pomocą kreatora instalacji.

Test punktów startowych		5/7
Punkt ↻ / ↺	(0-400m)	
1	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	8 0 m
2	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	1 5 0 m
3	<input type="checkbox"/> / <input checked="" type="checkbox"/>	6 0 m
4	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m
5	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 m
0	Baza	<input type="button" value="Dalej"/>

## 4.1 gHk ]Yb]U'nY[ UfUWUgi 'dfUWn

ZaA[ { [ & A & A • a a E [ ^ : A \ [ ] - a ~ i [ , a A } a | a A [ a : a ~ A | a A [ a [ a A [ • : & \* [ E

4-1

K nV]Yfn'Q'NY[ Uf'WUgi 'dfUWU]k W] b]n<sup>^</sup>  
dfnmVg\_ ⊖ UWmg\_cbZ[ i fck U 'Xb]] [ cXn]bmi  
dfUWn'

S i ^ a e   A • a e a A
✓ 1. W y a A * i   a ~
✓ 2. U ~ } \ c A a c A [ • : ^ } a e
✓ 3. V ^ • A ~ } \ c A a c d , ^ & @
4. Z ^ * a A & a ~ A   a A

4-2

K nV]Yfn'Q'5 i hca UmWbYi gHk ]Yb]Y'nY[ UfUQ'i V'Q'"  
F WbYi gHk ]Yb]Y'nY[ UfUQ]'k W] b]n<sup>^</sup>dfnmVg\_ ⊖.

DcnnWUa Ybi	Cd]g
Ž E E d { a e & } ^ A ~ • a e } a A : ^ * a a a	CE d { a e & } ^ A   : ^   a e ^ } a A { a a a } ^ * [ A & a ~ A   a A ! [ a [ a A A * [ a ] a A A a } a • a } a A a [ A [ : { a ~ A * i   a ~ A a y * [ & A ] : ^ , [ a ~ A   a e } ^ * [ E
[ 2. Ü & } ^ A ~ • a e } a A : ^ * a a a	Ü & } ^ A • a e } a A } a A * [ a : a A   a A [ a [ a A \ [ • : & * [ E [ ^ : A ] a e A ~ • a e } a A } a A [ , a a } a A [ A c [ b * [ A * i   a ~ E

Z ^ * a A & a ~ A   a A	6/7
U \ [ { ^ } a [ , a ^	100* [ a : a A a : a
1. CE d { a e & } ^ A • a e } a A ^ * a e	
2. Ü & } ^ A • a e } a A ^ * a e	

R ^ | a ~ a | a e } a A Ž E E d { a e & } ^ A • a e } a A ^ \* a a a  
] : ^ | a A [ A [ \ ^ A E E R ^ | a ~ a | a e } a A  
~ • a e } a A ^ \* a a a ] : ^ | a A [ A [ \ ^ A E E

**K 5 B9:**

- R ^ | a ~ a | a e } a A : & ^ \* 5 ] 5 , A ^ \* a a a & a ~ A | a A E ^ a a | : A  
Ž E E d { a e & } ^ A • a e } a A ^ \* a a a a A \ [ ] a c b a a A  
a a ^ \ { .

- Szczegóły ustawień zegara czasu pracy, znajdziesz w "4. USTAWIENIA MENU" (strona 24).
- 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.

4-3

**Potwierdź dni, które zostały automatycznie wybrane biorąc pod uwagę długość przewodu granicznego oraz rozmiar ogrodu. Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk ⊖ aby przejść do ekranu ustawień zegara.**

**WAŻNE:**

- Możesz wybrać inne dni pracy robota koszącego.

Zegar czasu pracy	6/7
Minimalna liczba dni	4
<input type="checkbox"/> 7 dni	<input checked="" type="checkbox"/> Pon <input checked="" type="checkbox"/> Wt
<input checked="" type="checkbox"/> Śr	<input checked="" type="checkbox"/> Czw <input checked="" type="checkbox"/> Pt
<input type="checkbox"/> Sob	<input type="checkbox"/> N
	<b>Dalej</b>

4-4

Jeśli wybrałeś [1.Automatyczne ustawienie zegara] w kroku 4-2, potwierdź dni automatycznie skonfigurowane (po wzięciu pod uwagę długość przewodu granicznego i rozmiar ogrodu. Jeśli chcesz zmienić czas pracy, wybierz dzień i wciśnij przycisk aby zmienić czas pracy robota. Jeśli wybrałeś [2.Ręczne ustawienie zegara] w kroku 4-2, wybierz dzień i wciśnij przycisk aby zmienić czas pracy robota.

OK	0	6	12	18	24
Pon			■	■	
Wt			■	■	
Sr			■	■	
Czw			■	■	
Pt			■	■	
Sob					
N					

4-5

Wpisz godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy w formacie 24-godzinnym dla [1]. Jeśli potrzeba, wpisz również godzinę rozpoczęcia i zakończenia pracy dla robota 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 znajdują się w "4 USTAWIENIA MENU ( strona 24).

Zegar czasu pracy		6/7
<b>Poniedziałek</b>		
1	Od 0 9 : 0 0	Do 1 2 : 0 0
2	Od 1 8 : 0 0	Do 2 2 : 0 0
Zastosuj we wszystkie dni		

4-6

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

4-7

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk .

4-8

Według potrzeb, wybierz punkty startu , które mają być użyte każdego dnia naciskając przycisk aby wybrać dany punkt startu.

**WAŻNE:**

- Wyświetlane są punkty startu, które skonfigurowałeś w punkcie [2.Punkty startu koszenia].

OK	Punkt	1	2	3	4	5
MON		☒	☒	☒		
TUE		☒	☒	☒		
WED		☒	☒	☒		
THU		☒	☒	☒		
FRI		☒	☒	☒		
SAT						
SUN						

4-9

Wybierz [OK] i wciśnij przycisk .

4-10

Potwierdź osiągniętą i zalecaną liczbę godzin pracy w tygodniu. Wybierz [Tak] lub [Nie] i wciśnij .

Jeśli wybrałeś [Tak], przejdziesz do kroku 4-11.  
Jeśli wybrałeś [Nie], wrócisz do kroku 4-8.

Zegar czasu pracy		6/7
Osiągnięte		90 godz / tydzień
Zalecane		100 godz / tydzień
Kontynuować ?		
Tak		Nie

4-11

Wybierz [Tak] lub [Nie] na pytanie o zegar sezonowy i wciśnij przycisk .

Jeśli wybrałeś [Tak] aby aktywować zegar sezonowy, przejdź do kroku 4-12.  
Jeśli wybrałeś [Nie], przejdź do etapu 4-14.

**WAŻNE:**

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

Zegar czasu pracy		7/7
Zegar sezonowy	Wraz ze zmianą sezonu, zmieniają się ustawienia zegara jeśli użyjesz tego ustawienia .	
Aktywować?		
Tak		Nie

#### 4-12 Wybierz swój region i wciśnij przycisk ↵.

Zegar czasu pracy	7/7
Wybierz swój region .	
1. Północ Europy	
2. Północno-Środkowy	
3. Południowo-Środkowy	
4. Południe Europy	

#### 4-13 Potwierdzając współczynnik procentowy każdego miesiąca wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk ENTER.

##### WAŻNE:

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

Zegar czasu pracy	7/7
JAN 0 0 0 %	JUL 1 0 0 %
FEB 0 0 0 %	AUG 1 0 0 %
MAR 0 4 0 %	SEP 0 8 0 %
APR 0 6 0 %	OCT 0 4 0 %
MAY 0 8 0 %	NOV 0 0 0 %
JUN 1 0 0 %	DEC 0 0 0 %
Dalej	

Wyświetli się główny ekran Kreatora ustawień i [4.Zegar czasu pracy] jest odhaczony.

#### 4-14 Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk Enter.

Wyświetlony zostaje uzupełniony ekran konfiguracji wstępnej.

##### WAŻNE

- Jeśli chcesz zmienić ustawienia w tym menu, wybierz to menu ponownie. Ustawienia możesz konfigurować w Kreatorze instalacji.

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

#### 4-15 Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk ↵. Wstępna konfiguracja jest zakończona i wyświetli się Ekrtan główny.

Konfiguracja wstępna zakończona
1. Kreator instalacji 2. Ponów konfigurację wstępną
Koniec

## 4 USTAWIENIA MENU

Menu panelu sterowania są używane podczas konfigurowania sposobu pracy robota.

### Przegląd menu

#### WAŻNE:

- Zalecamy zmianę tych ustawień przez dilerą podczas instalacji robota.

#### ● Ekran menu

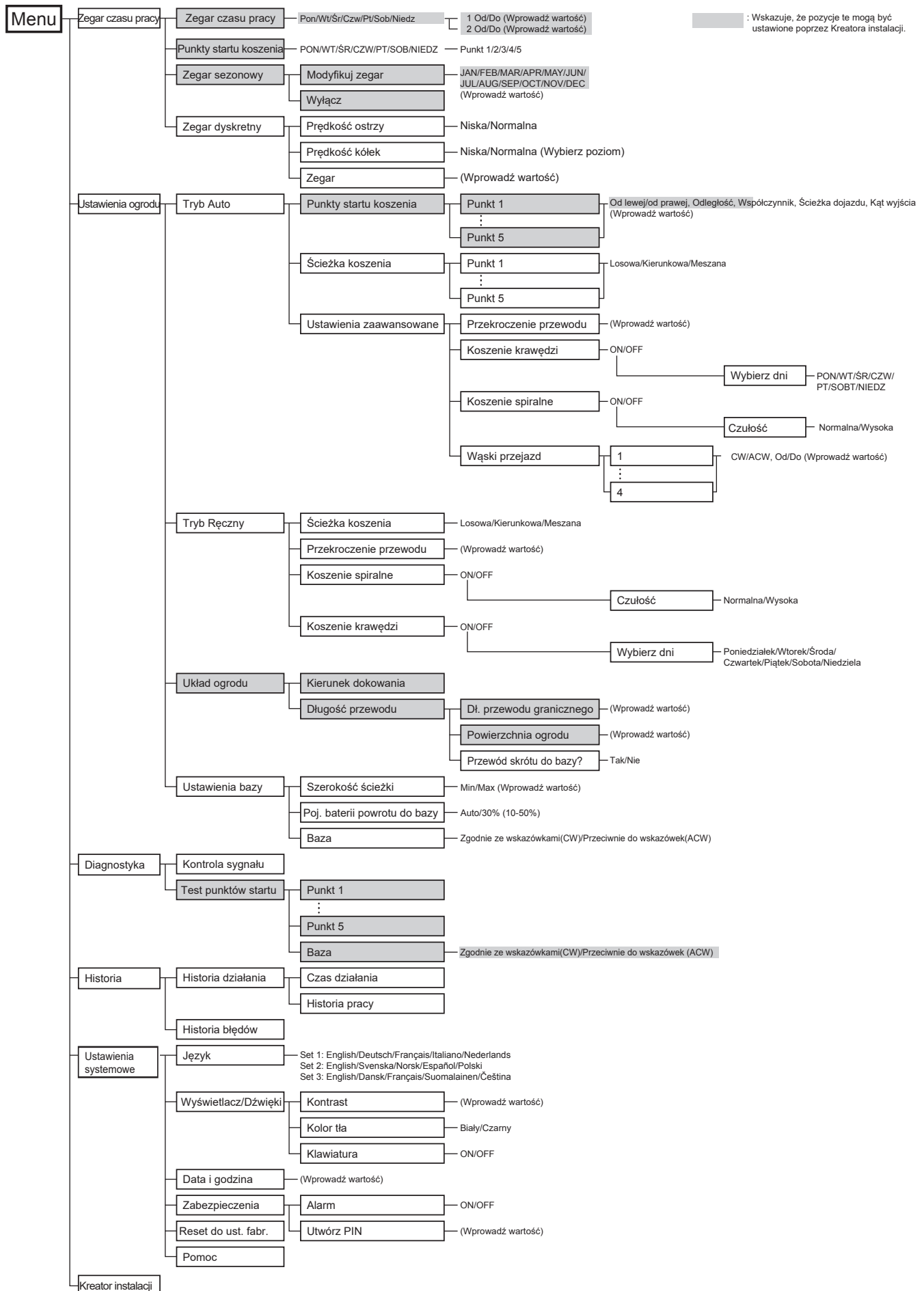
Wybierz [Menu] na ekranie głównym i wciśnij przycisk , wyświetli się poniższy ekran:



Menu zawiera wielopoziomowe podmenu. Najwyższe poziomy zostały przedstawione poniżej:

Pozycja menu	Zastosowanie	Umiejscowienie informacji
[1.Zegar czasu pracy]	Konfigurowanie dni i godzin pracy, oraz wybieranie punktów startu koszenia.	(☞ strona 26)
[2.Ustawienia ogrodu]	Konfigurowanie parametrów pracy kosiarki.	(☞ strona 30)
[3.Diagnostyka]	Diagnozowanie kosiarki.	(☞ strona 42)
[4.Historia]	Przeglądanie historii działania i błędów.	(☞ strona 46)
[5.Ustawienia systemu]	Konfigurowanie ustawień powiązanych z systemem.	(☞ strona 48)
[6.Kreator instalacji]	Konfigurowanie ustawień za pomocą Kreatora instalacji zgodnie z etapami wyświetlanymi na ekranie.	(☞ strona 16)

## ● 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:**

- [Czas 1] nie może pokrywać się z [Czasem 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-godzinny dla [Czas 1] używając przycisków numerycznych.

4

Jeśli potrzeba , wprowadź również początek i koniec koszenia w formacie 24-godzinny dla [Czas 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 na (☰ strona 28).



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 na (☰ strona 28).

Wpisz czas.

Zegar pracy

**Poniedziałek**

1 Od 00:00 - Do 00:00

2 Od 00:00 - Do 00:00

Zastosuj we wszystkie dni

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

Zegar pracy 6/7

Wybierz dni do skopiowania

7 dni    Pon    Wt

Śr    Czw    Pt

Sob    N

Tak Nie

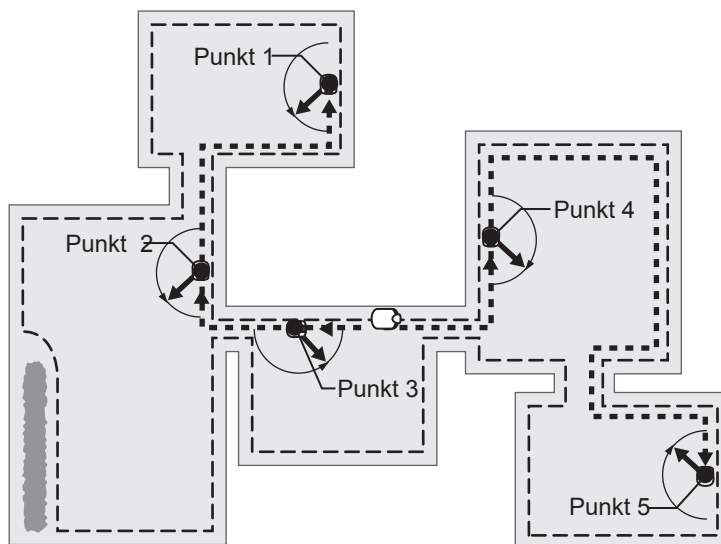
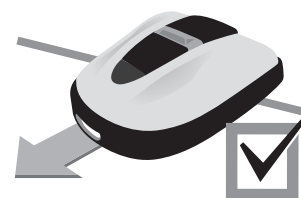
Zaznacz kwadracik przy każdym dniu, do którego chcesz skopiować i wciśnij przycisk **←**.

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:

	Punkt 1	2	3	4	5
Pon	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
Wt	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
Sr	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
Czw	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
Pt	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
Sob					
N					

← 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 5.

### 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.

#### WAŻNE:

- Dla poniższych modeli możesz skonfigurować następującą ilość punktów startu:

- HRM310: 3 punkty startu koszenia
- HRM520: 5 punktów startu koszenia

1

Odhacz kwadracik poprzez naciśnięcie przycisku aby wybrać punkty startu koszenia.

2

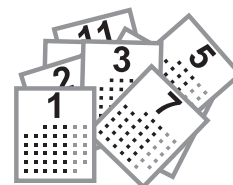
Jeśli chcesz ustawić szczegóły punktów startu koszenia, patrz czy [2.Punkty startu koszenia] są odhaczone na ekranie głównym Kreatora instalacji.

3

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	030%	JUL	070%
FEB	030%	AUG	060%
MAR	070%	SEP	100%
APR	090%	OCT	090%
MAY	100%	NOV	070%
JUN	100%	DEC	070%
			OK

Wpisz współczynnik czasu koszenia dla każdego miesiąca

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** → [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 [Niska].

2

Wciśnij przycisk .

3

Wybierz [Prędkość kółek] i ustaw żądany poziom prędkości jazdy robota naciskając przyciski strzałki góra/dół.

4

Wciśnij przycisk .

5

Wybierz [Zegar] i za pomocą przycisków numerycznych wpisz czas rozpoczęcia i zakończenia w formacie 24-godzinnym.

6

Wciśnij przycisk .

7

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

Ustaw prędkość obrotu ostrzy robota koszącego.

Ustaw czas rozpoczęcia i zakończenia cichej pracy robota.

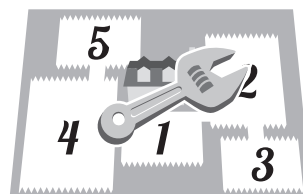
	17:01	Pt
Zegar dyskretny		
Prędkość ostrzy	<input type="checkbox"/> Niska <input checked="" type="checkbox"/> Normalna	
Prędkość kółek	Niska ■ ■ ■ ■ <input type="checkbox"/> Normalna	
Zegar	0 0 : 0 0 - 0 0 : 0 0	

Ustaw prędkość jazdy kółek robota koszącego.

# Ustawienia pracy robota koszącego

## Tryb Auto

Możesz ustawić następujące parametry pracy robota koszącego:



### Ustawienie kąta odjazdu od przewodu granicznego

Ustaw kąt, pod którym robot odjedzie od przewodu .

🔍 **Ustawianie kąta w [1.Punkty startu koszenia] (☞ strona 32)**

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

### Ustawienie odległości punktu startu

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

🔍 **Ustawianie odległości w [1.Punkty startu koszenia] (☞ strona 32)**

- Ustaw odległość od stacji dokującej do punktu rozpoczęcia koszenia.

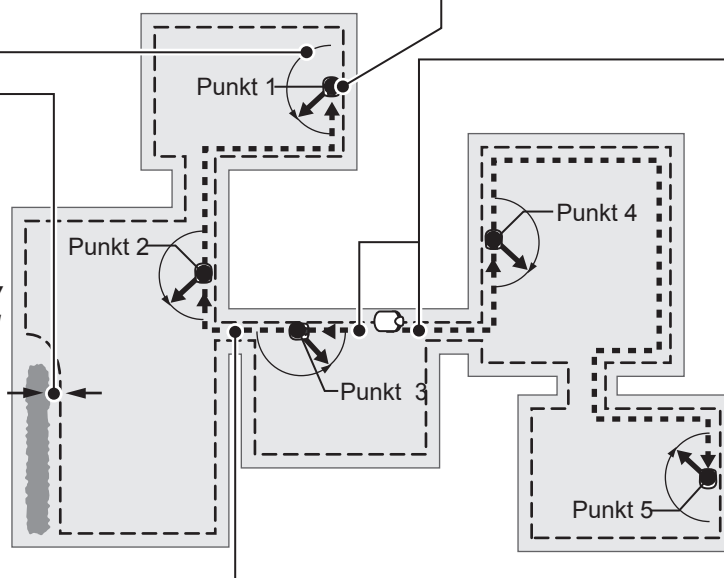
### Ustawienie odległości przekroczenia przewodu granicznego

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

🔍 **[1.Przekroczenie przewodu] w [4.Ustawienia zaawansowane] (☞ strona 33)**

**NOTE:**

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



### Ustawienie kierunku jazdy robota 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) (Przeciwnie do wskazówek) w [1.Punkt startu koszenia] (☞ strona 32)**

### 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 32)**

🔍 **[4.Wąskie przejścia] w [4.Ustawienia zaawansowane] (☞ strona 36)**

**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 40).

**NOTE:**

- Jeśli chcesz aby robot pracował w [Trybie Automatycznym], patrz "Praca robota koszącego w trybie automatycznym." (☞ strona 54).

### 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.

🔍 **Ustawienie współczynnika procentowego w [1.Punkty startu koszenia] (☞ strona 32)**

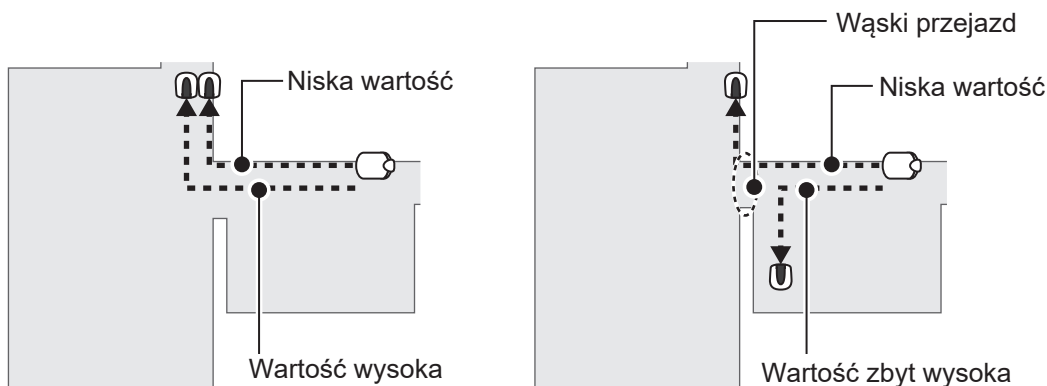
**WAŻNE:**

- Dla następujących modeli możesz skonfigurować podaną liczbę punktów startu:

HRM310: 3 punkty 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	45 cm
6	50 cm
7	60 cm
8	70 cm
9	80 cm
10	90 cm

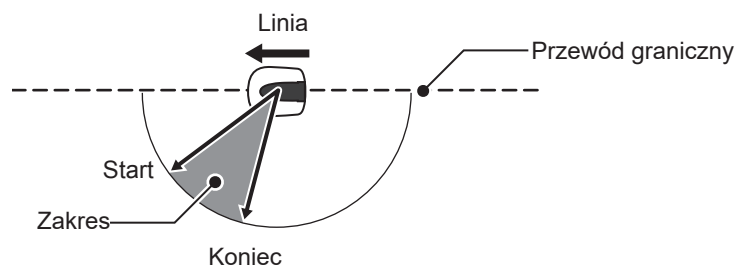
### NOTE:

- 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:





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


## ● Punkty startu koszenia


 Ekran główny → **Menu screen** → [2.Układ ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [1.Punkty startu koszenia] → [1.Punkt 1] to [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 .

### WAŻNE:

Wybierając [TEST], możesz sprawdzić ustawienia każdego punktu startu przed koszeniem. Szczegóły znajdziesz w “Test punktów startu” (☞ strona 43).

**4** Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

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

Punkty startu koszenia				1/2
Punkt	 / 	(0-400m)		
1	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 0 0 m		0 0 0 %
2	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 0 0 m		0 0 0 %
3	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 0 0 m		0 0 0 %
4	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 0 0 m		0 0 0 %
5	<input checked="" type="checkbox"/> / <input type="checkbox"/>	0 0 0 m		0 0 0 %
				Dalej

Wpisz odległość od stacji dokującej do miejsca rozpoczęcia koszenia.

Wpisz współczynnik procentowy, jeśli chcesz aby zaczynać koszenie częściej z konkretnego miejsca.

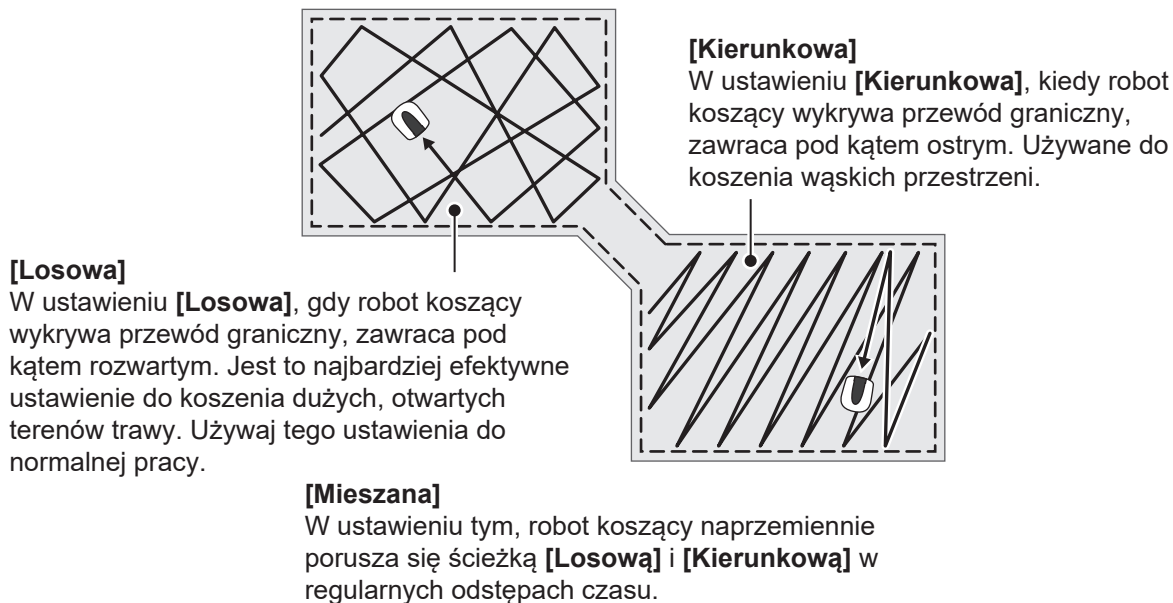
Wpisz minimalną i maksymalną odległość pomiędzy robotem i przewodem granicznym podczas poruszania się wzdłuż przewodu granicznego.

Punkty startu koszenia			2/2
Punkt	Szerokość		Kąt
1	3 - 6		5 0 - 1 5 0
2	3 - 6		5 0 - 1 5 0
3	3 - 6		5 0 - 1 5 0
4	3 - 6		5 0 - 1 5 0
5	3 - 6		5 0 - 1 5 0
TEST	(0-1 0)		(1 0'-1 7 0')

Wpisz minimalny i maksymalny kąt odjechania robota od przewodu granicznego.

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

Możesz wybierać pomiędzy trzema ścieżkami koszenia, jak poniżej:



Możesz określić sposób poruszania się robota koszącego podczas koszenia. Możliwe jest również wybranie sposobu [Mieszanego]. W tym ustawieniu robot naprzemiennie porusza się ścieżką Losową i Kierunkową w regularnych odstępach czasu.

1

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

2

Wciśnij przycisk ⬅.

3

Wciśnij przycisk ⏪ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

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

Gdy robot koszący wykryje przewód graniczny, może delikatnie przekroczyć przewód, aby skosić trawę na zewnętrznych krawędziach określonej strefy.

#### WAŻNE:

- Lepiej jest zastosować domyślne ustawienie 20 cm dla płynnego zawracania robota na przewodzie.

1

Wprowadź wartość od 20 do 45.

2

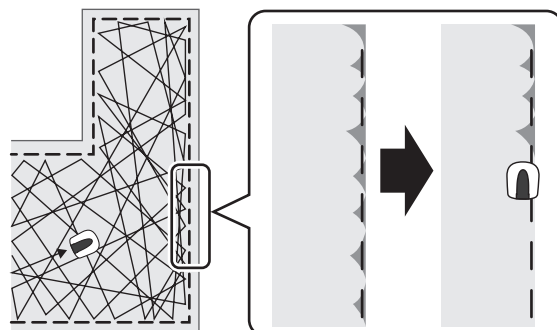
Wciśnij przycisk ⬅.



Menu screen

 **Ekran główny** → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[1.Tryb Auto]** → **[3.Ustawienia zaawansowane]** → **[2.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 tę 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 tę funkcję.

2

**Wybierz dzień tygodnia, w którym chcesz aby robot koszący uruchamiał funkcję koszenia krawędzi i wciśnij przycisk ↵.**

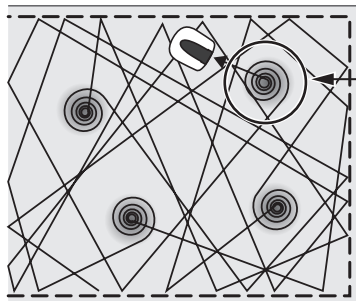
3

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



 **Ekran główny** → **[2.Ustawienia ogrodu]** → **[1.Tryb Auto]** → **[3.Ustawienia zaawansowane]** → **[3.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.


1

**Wybierz [ON] lub [OFF] aby skonfigurować koszenie spiralne i wciśnij przycisk** . Jeśli wybrałeś [ON], przejdź do kroku 2. Robot może skoncentrować się na koszeniu obszaru gdzie trawa jest niedokoszona lub gdzie prędkość wzrostu trawy jest duża. Jeśli wybrałeś [OFF], powrócisz do poprzedniego ekranu. Robot koszący może normalnie pracować bez zużywania baterii na tą funkcję.

2

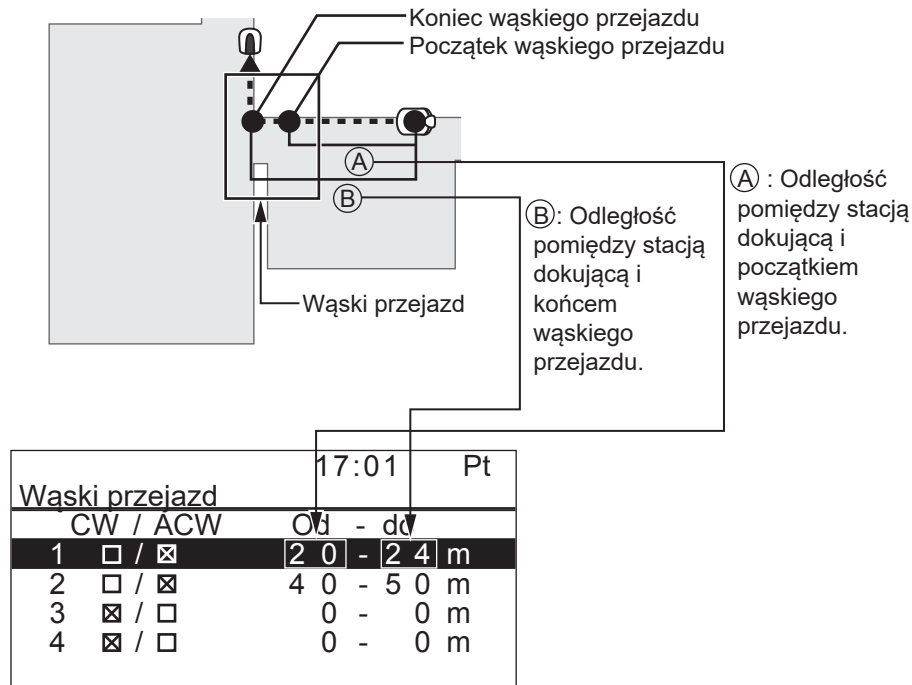
**Wybierz [Normalna] lub [Wysoka] aby skonfigurować czułość wykrywania gęstości trawnika, i wciśnij przycisk** .

3

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

 **Ekran główny** → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [3.Ustawienia zaawansowane] → [4.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.



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 Bazy" (☰ strona 40).

- 1 Wybierz liczbę od 1 do 4 którą chcesz skonfigurować i wciśnij przycisk ⏪.
- 2 Wybierz CW (zgodnie ze wskazówkami zegara) lub ACW (przeciwnie do wskazówek zegara) 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.

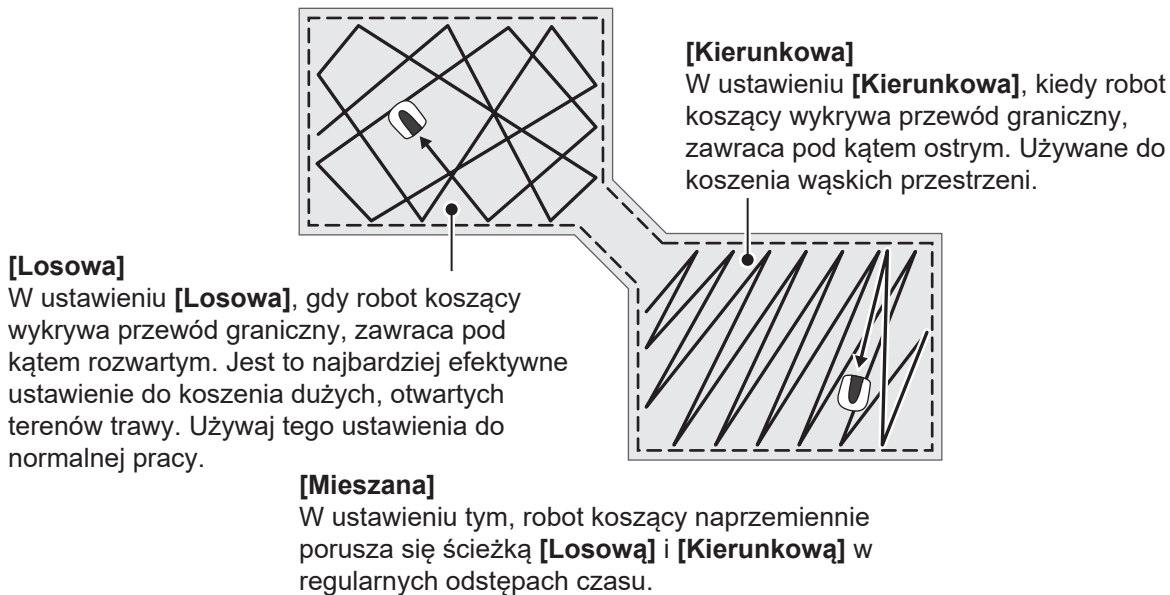


### WAŻNE:

- Jeśli chcesz aby robot koszący pracował w [Trybie ręcznym], patrz "Obsługa robota koszącego w trybie ręcznym" (☞ strona 70)

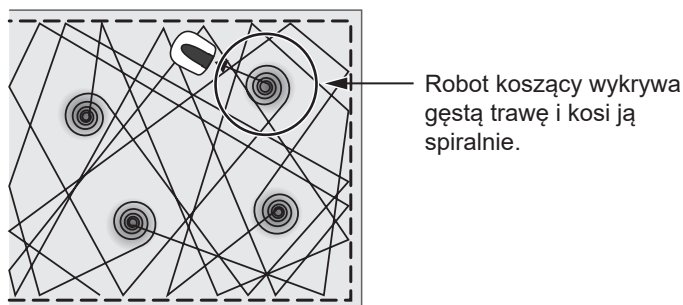
## Ścieżka koszenia

Możesz wybierać pomiędzy trzema ścieżkami koszenia, jak poniżej::



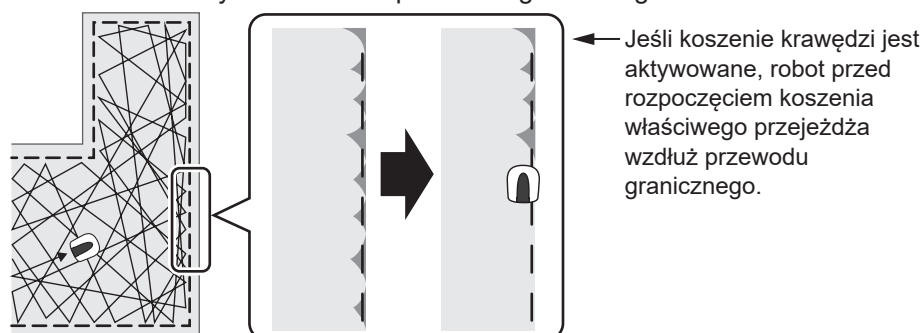
## Spiralne koszenie:

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



## Koszenie krawędzi:

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




Menu screen












 Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [2.Tryb ręczny]

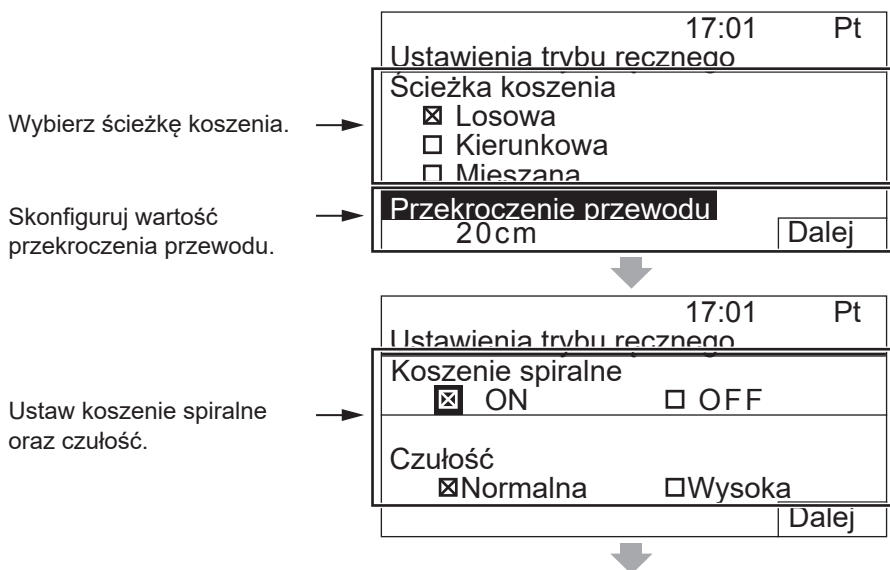
Możesz skonfigurować parametry pracy robota koszącego..

**WAŻNE:**

- Jeśli chcesz aby robot pracował w trybie ręcznym, zmień tryb pracy naciskając przycisk . Szczegóły patrz "5 UŻYTKOWANIE" (☰ strona 52).

- Wśród ustawień ścieżki koszenia możliwe jest wybranie sposobu [Mieszana]. W tym ustawieniu robot kosi naprzemiennie w sposób [Losowy] i [Kierunkowy] w regularnych odstępach czasu.

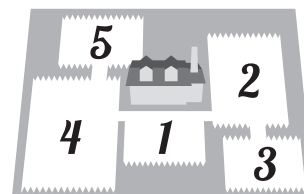
- 1 Wybierz [Ścieżka koszenia] i wciśnij przycisk .
- 2 Wybierz [Losowa], [Kierunkowa] lub [Mieszana] w celu skonfigurowania ścieżki koszenia i wciśnij przycisk .
- 3 Wybierz [Przekroczenie przewodu] i wprowadź wartość dopuszczalnego wyjechania poza przewód graniczny od 20 do 45, i wciśnij przycisk .
- 4 Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .
- 5 Wybierz [ON] lub [OFF] aby skonfigurować spiralne koszenie i wciśnij przycisk .
- 6 Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk . Jeśli wybrałeś [ON], przejdź do kroku 7. Jeśli wybrałeś [OFF], przejdź do kroku 9.
- 7 Wybierz [Normalna] lub [Wysoka] w celu skonfigurowania czułości, i wciśnij przycisk .
- 8 Wybierz [Dalej] i wciśnij przycisk .
- 9 Wybierz [ON] lub [OFF] w celu skonfigurowania koszenia krawędzi i wciśnij przycisk . Jeśli wybrałeś [ON], przejdź do kroku 10. Jeśli wybrałeś [OFF], przejdź do kroku 11.
- 10 Wybierz dni tygodnia, w które chcesz aby robot pracował z funkcją koszenia krawędzi, i wciśnij przycisk .
- 11 Wybierz [Koniec] i wciśnij przycisk .



Wybierz koszenie krawędzi i wybierz dni, w które chcesz aby robot pracował z tą funkcją.

17:01 Pt		
Ustawienia trzbu ręcznego		
Koszenie krawędzi		
<input checked="" type="checkbox"/> ON	<input type="checkbox"/> OFF	
Wybierz dni		
<input checked="" type="checkbox"/> Pon	<input type="checkbox"/> Wt	<input type="checkbox"/> Śr
<input checked="" type="checkbox"/> Czw	<input type="checkbox"/> Pt	
<input type="checkbox"/> Sob	<input type="checkbox"/> N	Koniec

## 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 dealera kompletność instalacji stacji dokującej i ułożenia przewodu granicznego.
- Szczegóły podłączenia przewodu granicznego do stacji dokującej znajdują się w "Warunki montażu stacji dokującej" (☞ strona 12).

1

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

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 dealera 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 wartość długości przewodu granicznego i powierzchni trawnika, i wybierz [Tak] lub [Nie] na pytanie o przewód skrótu do bazy.

### WAŻNE:

- Szczegóły dotyczące przewodu skrótu, znajdziesz w "1.OPIS" (☞ strona 4) i "Warunki ułożenia przewodu granicznego"(☞ strona 13).
- Wybierz [Nie] na pytanie o przewód skrótu jeśli instalujesz stację dokującą blisko narożnika.
- Skontaktuj się z dilerem w sprawie instalacji przewodu skrótu do bazy.

2

Wciśnij przycisk

## ■ Ustawienia stacji dokującej



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

Możesz skonfigurować drogę powrotu robota koszącego podczas powrotu do stacji bazowej.

### WAŻNE:

- Ustawiona wartość musi być mniejsza lub równa najmniejszej wartości ustawionej szerokości dla któregokolwiek z punktów startu koszenia.
- Szczegóły dotyczące ustawień punktów startu koszenia znajdziesz w "Punkty startu koszenia" (☰ strona 32).

Tabela przykładowych szerokości przejazdu

Poziom	Szerokość przejazdu
0	10 cm
1	25 cm
2	30 cm
3	35 cm
4	40 cm
5	45 cm
6	50 cm
7	60 cm
8	70 cm
9	80 cm
10	90 cm

- 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.


**RADA** Zastosuj tak szeroką ścieżkę przejazdu jak to tylko możliwe aby robot szybko dojechał do stacji bazowej.

1

Wciśnij numer ustawienia.

2

Wciśnij przycisk ⏪.

 **Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia bazy] → [2.Pojemność baterii /powrót do bazy]**

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

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

1

Wybierz [Auto] lub wprowadź procentową wartość pozostałej pojemności baterii. Zakres procentowej wartości pozostałej pojemności baterii wynosi: 10 – 50%.

2

Wciśnij przycisk .

 **Ekran główny → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia bazy] → [0.Baza]**


Możesz przetestować czy robot koszący poprawnie wraca do stacji dokującej.

**WAŻNE:**

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

**RADA** Przetestuj powrót różnymi ścieżkami.

1

Wybierz [Zgodnie ze wskazówkami (CW 2

Wciśnij przycisk .

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".



## ■ Sprawdzenie systemu

### ■ Sprawdzenie sygnału

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



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

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

## ■ 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] to [5.Punkt5]**

Możesz przetestować czy robot prawidłowo podąża do określonego punktu startu.

HRM310: Punkt startu 1 do 3

HRM520: Punkt startu 1 do 5

### 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

Wybierz [Tak] i wciśnij .

4

**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.

5

**Wciśnij ręczny przycisk STOP.**

Pokrywa panelu sterowania otworzy się.

Na wyświetlaczu pojawi się komunikat "Czy chcesz modyfikować punkt startu?"

6

**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 "Ustawienia punktów startu koszenia" (🔍 strona 18).



**Ekran główny → [3.Diagnostyka] → [2.Test punktów startu] → [0.Baza]**

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 ⏪.

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 "Czy chcesz modyfikować ustawienia bazy?"

5

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

Jeśli wybierzesz [Tak], pojawi się ekran ustawień bazy. Możesz zmienić te ustawienia. Jeśli wybierzesz [Nie], pojawi się poprzedni ekran.

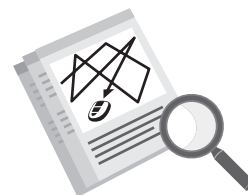
**WAŻNE:**

- Szczegóły dotyczące ustawień bazy znajdziesz w "Ustawienia powrotu robota koszącego do stacji dokującej" (☞ strona 12).

## Przeglądanie historii

### Historia działania

Możesz sprawdzić łączny czas pracy i ładowania robota koszącego.



Ekran główny → [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.

	Czas pracy	17:01	Pt
Całkowity czas koszenia. →	Koszenie	180h55min	
Całkowity czas ładowania. →	Ładowanie	141h37min	

## Historia pracy



Ekran główny → [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 wciskając przyciski strzałka w górę /w dół aby przewinąć 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].

Czas najbardziej niedawnego ładowania wyświetlany jest jako pierwszy.

Historia pracy		17:01	Pt
Historia koszenia			
01:22 min	1	06:43 min	1
02:60 min	1	07:67 min	2
03:53 min	-	08:33 min	3
04:12 min	3	09:59 min	-
05:62 min	1	10:45 min	1

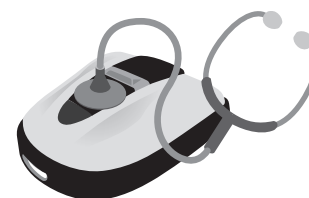
Wyświetlany jest numer punktu startu koszenia z którego robot rozpoczynał pracę.

Znak ten wskazuje, że jest jeszcze kolejna strona. Użyj przycisków ⬆ / ⬇ aby zmienić stronę.

Historia pracy		17:01	Pt
Historia ładowania			
01:32 min		06:43 min	
02:66 min		07:77 min	
03:53 min		08:33 min	
04:42 min		09:59 min	
05:71 min		10:45 min	

## Historia błędów

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



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

Historia pojawiających się błędów jest zapisywana.

### UWAGA:

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

1

Wybierz wejście do historii błędu za pomocą przycisków strzałki góra / dół.

2

Wciśnij przycisk . Informacja o błędzie jest wyświetlona. Szczegóły dot. błędów znajdziesz w "6 POSTĘPOWANIE W PRZYPADKU AWARII" (⌘ strona 59).

3

Wciśnij przycisk aby powrócić do poprzedniego ekranu.

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

Historia błędów		17:01	Pt
1.	3A036	28.08.12	11:23
2.	3A024	28.08.12	10:58
3.	3A022	28.08.12	10:42
4.	3A013	28.08.12	10:38
5.	-		
6.	-		

Znak ten wskazuje, że jest kolejna strona.

Użyj przycisków / aby zmienić stronę.

Wyświetlana jest informacja o błędzie oraz czas jego wystąpienia.

Historia błędów		17:01	Pt
03 : czujnik podniesienia			
Błąd			
28.08.2014 10:42			

## Ustawienia systemowe

### Język

Możesz ustawić język, w którym wyświetlane będzie menu.



 Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [1.Język]

Wybierz preferowany język spośród 5 języków pokazanych na wyświetlaczu.

#### WAŻNE:

- Jeśli chcesz ustawić inny język, skontaktuj się z dilerem.

1

Wybierz preferowany język.

2

Wciśnij przycisk ⬅.

3

Wciśnij przycisk ⌂ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

### Ekran/Dźwięk



 Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [2.Ekran/Dźwięk] → [Kontrast]

Możesz ustawić kontrast wyświetlacza panelu sterowania.

1


Zmień poziom kontrastu wciskając przyciski strzałki góra/dół.

2

Wciśnij przycisk ⬅.

3

Wciśnij przycisk ⌂ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

 Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [2.Ekran/Dźwięk] → [Kolor tła]

Możesz ustawić kolor tła wyświetlacza panelu sterowania.

1

Wybierz [Biały] lub [Czarny] wciskając przyciski strzałki góra/dół.

2

Wciśnij przycisk ⬅.

3

Wciśnij przycisk ⌂ aby powrócić do poprzedniego ekranu.





**Ekran główny** → **[5.Ustawienia systemowe]** → **[2.Ekran/Dźwięk]** → **[Klawiatura]**

Możesz wybrać czy podczas wciskania przycisków klawiatury słycać dźwięk wciskania.

1

Wybierz [ON] lub [OFF] wciskając przyciski 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** → **[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

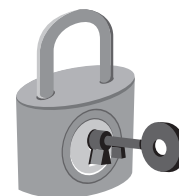
Wciśnij przycisk ⏪.

3

Wciśnij przycisk ⏩ aby powrócić do poprzedniego ekranu.

## Zabezpieczenia

Ustawienie zabezpieczeń jest stosowane po to aby ni dopuścić do obsługi robota przez osoby niepowołane oraz aby unieruchomić robota koszącego na określony czas.



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

### WAŻNE:

- Przed wybraniem [1.Alarm], będziesz musiał wpisać swój numer PIN.

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].

2


Wciśnij przycisk .

### WAŻNE:

- Wyświetli się komunikat "Aktywowany".

3

Wciśnij przycisk  aby powrócić do poprzedniego ekranu.

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

### WAŻNE:

- Przed wybraniem [2.Utwórz kod PIN], będziesz musiał wprowadzić swój numer PIN.

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" (☞ strona 78). Jeśli zapomniałeś swój numer PIN, skontaktuj się z dilerem.

## Kasowanie ustawień

Możesz skasować wszystkie ustawienia, przywracając ustawienia fabryczne.



Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [5.Ustawienia fabryczne]

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 koszącego.
- Przed zastosowaniem tej komendy, skontaktuj się z dilerem.

1

Wpisz swój PIN i wciśnij przycisk .

2

Wybierz [Tak].

3

Wciśnij przycisk .

Po wyświetleniu się komunikatu "Aktywowany", zasilanie wyłączy się.

## Pomoc

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



Ekran główny → [5.Ustawienia systemowe] → [6.Pomoc]

Wersja oprogramowania.

17:01 Pt	
Pomoc	
Honda Power Equipment	
Miimo	:HRM520
	:MBAF-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 UŻYTKOWANIE

### Sprawdzenie obszaru koszenia

Zanim robot rozpocznie pracę, upewnij się, że na obszarze pracy nie ma zwierząt, ani innych przedmiotów obcych.

**UWAGA:**

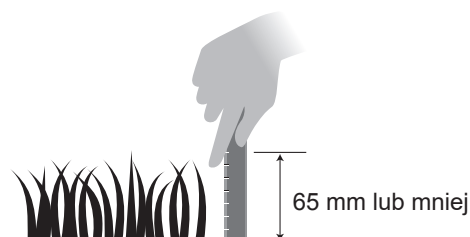
- Jeśli na obszarze pracy są jakieś dziury (jak np. królicze nory itp.), zasyp je, aby teren był równy. Okresowo sprawdzaj obszar roboczy, czy nie pojawiły się na nim dziury lub jamy.



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 56).



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

### Podłączenie do źródła zasilania

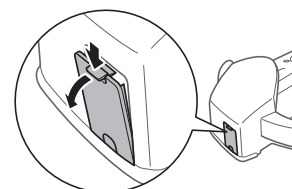
Podłączając źródło zasilania, postępuj według kroków poniżej.

Odłączając źródło zasilania, postępuj w kolejności odwrotnej do wymienionych kroków.

Szczegóły odnośnie przenoszenia transformatora lub zmiany gniazdka zasilania uzyskasz u swojego diler

1

Zdejmij pokrywę złącza w stacji dokującej.

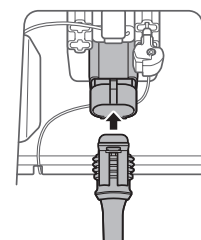


2

Podłącz wtyczkę przewodu zasilającego do wewnętrznego złącza stacji bazowej.

**WAŻNE:**

- Podczas rozłączania złączy, upewnij się że zacisk jest podniesiony.



3

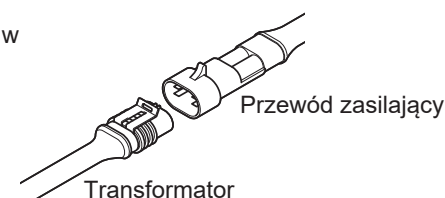
Zamocuj pokrywę złącza stacji.  
(Przewód zasilający i przewód graniczny powinny przejść przez wycięcie w pokrywie złącza.)

4

Podłącz przewód zasilający i złącze transformatora.

**WAŻNE:**

- Podczas rozłączania złączy, upewnij się że zacisk jest podniesiony.



5

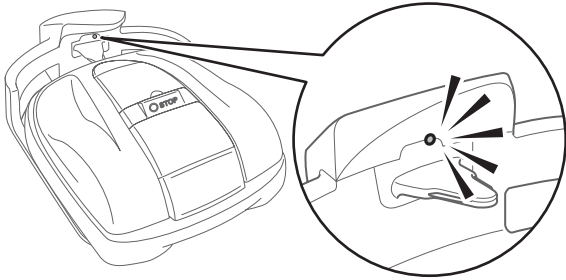
Podłącz wtyczkę transformatora do gniazdka o określonym napięciu.

Napięcie w gniazdku dla typów EAE, EAEN i EAS: AC 230 V

Napięcie w gniazdku dla typu EAB: 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 (mruka)	Przewód graniczny jest za długi.
Żółta	Robot koszący prawidłowo podłączony do stacji dokującej.
Żółta (mruka)	Problem z sygnałem, np: rozłączenie lub przecięcie przewodu granicznego lub. Skontaktuj się z dilerem.
Czerwona	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:

- Jeśli robot koszący nie jest prawidłowo podłączony do stacji dokującej, nie może ładować baterii.
- Nie dotykaj złącza ładowania. W przeciwnym razie możesz doznać obrażeń.

## Włączanie / wyłączenie

### Włączanie zasilania

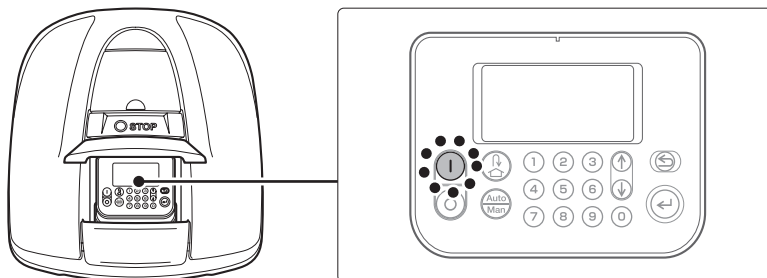
Po naładowaniu baterii wciśnij przycisk **(I)** (On) aby włączyć robota koszącego. Przycisk **(I)** (On) znajduje się na panelu sterowania w tylnej części robota.

#### **⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !**

- Nie wkładaj palca pod zamkniętą osłonę panelu sterowania lub osłonę pokrętła regulacji wysokości.
- 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 **(I)** (On) na panelu sterowania.

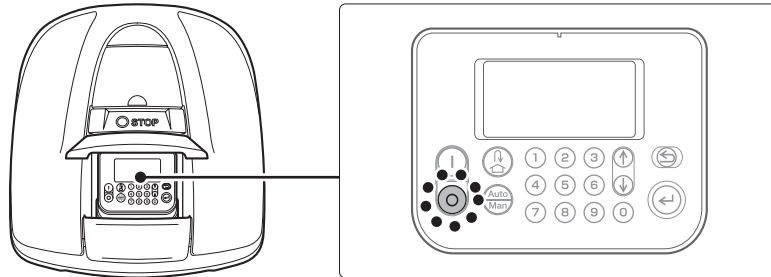


Włączone zostaje zasilanie i wyświetla się ekran startowy.

## ● K mû WbUjY`nUg] Ub]U

1 K Wj b]`f WbmidfnnWg\_`GHCD:  
 Ú[ \|^, æ æ ^|^ Á ç![, æ æ ç [! : ^ Á ã.

2 K Wj b]`dfnnWg\_` Ⓞ fCZZ:bUdUbYi`ghYfck Ub]U



K 5 B9:

- R^ |ã ^ÿ & ^•: Á æ ãæ ã ÆÄ [ • æ \ æ ã ã Á [ : ] [ & } ã Á [ ] [ , } ã Á | æ ã Æ ä æ ^ ç ã |ã • çæ ã^ Á ^\* æ.

## ■ 8 n]UUb]Y`fcVchU`cgn WY[ c`k`hf mV]Y`5 i hc

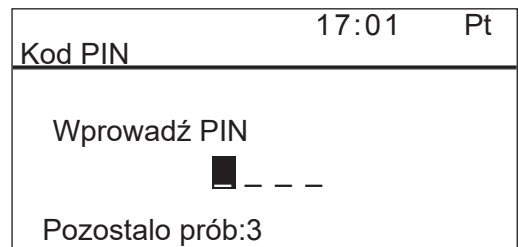
### ● Wprowadzenie numeru PIN (Personal Identification Number)

Przy włączaniu robota koszącego, musisz wprowadzić numer PIN.

1 Wprowadź PIN za pomocą przycisków numerycznych.

**WAŻNE:**

- Aby zmienić PIN, zobacz rozdz. "4 USTAWIENIA MENU" (⌘ strona 24).



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. „6. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW” (⌘ strona 59).



## ● Praca 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 24).

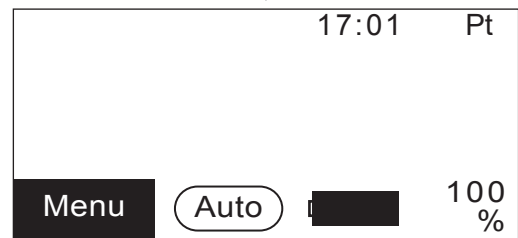
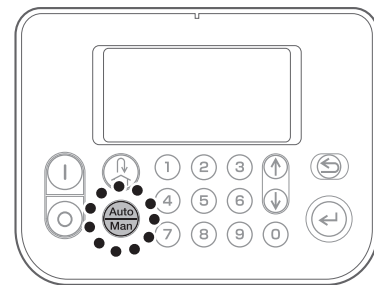
### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

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

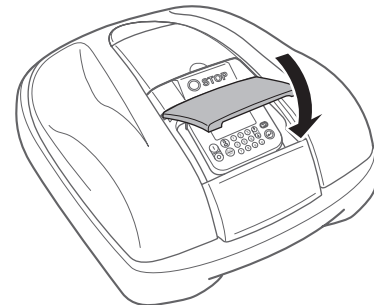
1 Wciśnij przycisk .

2 Jeśli na ekranie głównym wyświetla się [Auto], przejdź do kroku 2.  
Jeśli wyświetla się [Man] na ekranie głównym, wciśnij przycisk  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 24).

### WAŻNE:

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



## Regulacja wysokości ostrzy

Wysokość ustawienia ostrzy determinuje wysokość przycinanej trawy. Wypróbuj robota na małym obszarze i ustaw wysokość ostrzy zgodnie ze swoimi potrzebami.

### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

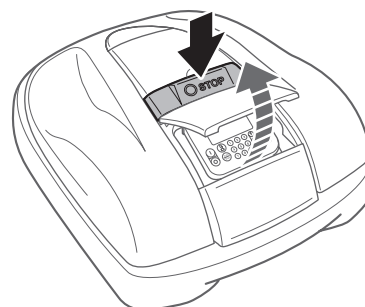
- Upewnij się, że przed przeprowadzeniem poniższej procedury wcisnąłeś ręczny przycisk STOP.

#### UWAGA:

- Unikaj koszenia wysokiej trawy na raz. Koś stopniowo, krok po kroku (od poziomu 5 do 1.)
- Unikaj ścinania więcej niż 5 mm trawy na raz. Jeśli chcesz skrócić trawę o więcej niż 5 mm, powinno być to zrobione stopniowo o 5 mm tygodniowo. Przykład: skracanie od 50 do 30 mm powinno zająć 4 tygodnie w etapach co 5 mm.

1

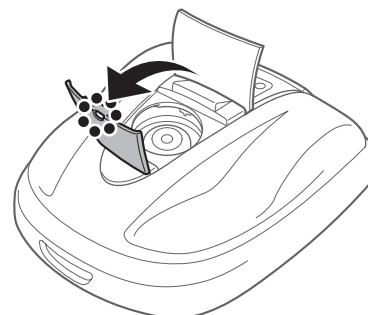
Wcisnij ręczny przycisk STOP.  
Pokrywa panelu sterowania otworzy się.



2

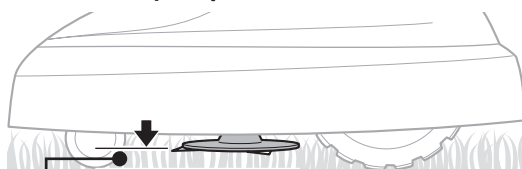
Otwórz przy pomocy palca pokrywę pokrętle wyboru wysokości koszenia.

Włóż palec tutaj i pociągnij.



3

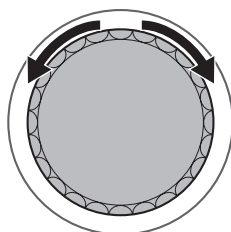
Przekręć pokrętło przeciwnie do ruchu wskazówek zegara aby obniżyć ostrza, lub zgodnie z ruchem wskazówek zegara aby podnieść ostrza. Jako wskazówki przybliżonej wysokości ostrzy używaj numerów na pokrętle.



Wysokość ostrza

Zmniejsz

Zwiększ

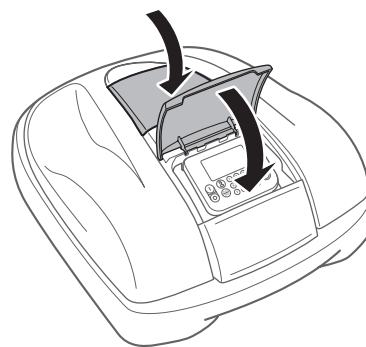


Przybliżone wysokości ostrza przy wybraniu danej pozycji:

Pozycja	Przybliżona wysokość ostrza
1	20 mm
2	30 mm
3	40 mm
4	50 mm
5	60 mm

4

Zamknij pokrywę pokrętła wyboru wysokości ostrzy i pokrywę panelu sterowania.



Powtórz powyższe kroki jeśli musisz wykonać dodatkowe regulacje.

## 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. "7 KONSERWACJA" (☞ strona 62).

### ● 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. "7 KONSERWACJA" (☞ strona 62).

## Przenoszenie robota koszącego

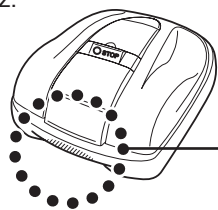
Podczas przenoszenia robota koszącego, należy przestrzegać następujących zasad.

### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

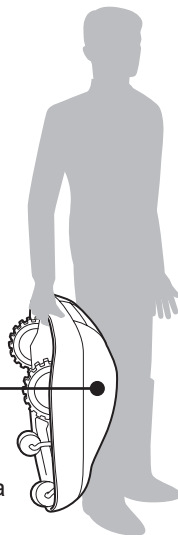
- Nie przenoś kosiarki ostrzami skierowanymi w swoją stronę.
- Uważaj, aby nie upuścić kosiarki w trakcie przenoszenia.
- Upewnij się, że wcisnąłeś ręczny przycisk STOP i wyłączyłeś kosiarkę, zanim przystąpisz do przeprowadzania poniższej procedury.
- Upewnij się, że podczas przenoszenia kosiarka (a zwłaszcza ostrza), nie dotykają nikogo z osób postronnych.

1. Wciśnij ręczny przycisk STOP, aby otworzyć pokrywkę panelu sterowania i następnie wciśnij przycisk ☉ (Off).
2. Zamknij pokrywkę 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.

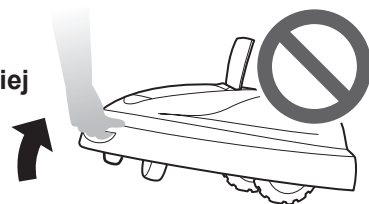


Zawsze chwytaj kosiarkę tak, aby ostrza były skierowane z dala od Ciebie.



### UWAGA:

- Gdy przenosisz robota koszącego upewnij się, że zawsze chwytasz za miejsce specjalnie do tego przeznaczone 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.



# 6 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]

## 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
<b>Klawiatura</b>	Wciśnięty został przycisk, podczas gdy kosiarka pracowała (z zamkniętą pokrywą panelu sterowania).	Otwórz pokrywę panelu sterowania i sprawdź, czy pod pokrywą nie utknęły żadne obce przedmioty.
<b>Klawisz ENTER</b>	Przycisk "enter" został wciśnięty, podczas gdy kosiarka pracowała (z zamkniętą pokrywą panelu sterowania).	Jeśli komunikat ten będzie się wciąż wyświetlał po usunięciu przedmiotu spod pokrywy, skontaktuj się z dilerem.
<b>Reset zegara</b>	Zapasoze zasilanie baterii zostało wyczerpane podczas długoterminowego przechowywania. Nastąpił reset ustawień zegara	Ustaw aktualną datę i czas. Czas musi być podany w 24-godzinny formacie. Jeśli nie jest możliwe ustawienie zegara, skontaktuj się z dilerem.
<b>Wysokie napięcie w baterii</b>	Nadmierne ładowanie baterii.	Odłącz kosiarkę od stacji bazowej, włącz zasilanie ON, i poczekaj, aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nadal nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Niskie napięcie w baterii</b>	Słabe ładowanie baterii.	Podłącz robota koszącego do stacji bazowej . komunikat zniknie gdy bateria naładuje się powyżej 10%. Jeśli komunikat nie zniknie, skontaktuj się z dilerem.
<b>Wysoka temperatura baterii</b>	Temperatura baterii jest za wysoka.	Włącz zasilanie ON, i poczekaj aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nie zniknie, skontaktuj się z dilerem.
<b>Niska temperatura baterii (1) Niska temperatura baterii (2)</b>	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 zniknie, skontaktuj się z dilerem.

Komunikat	Przyczyna	Rozwiązanie problemu
<b>Poza pętlą</b>	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.
<b>Wysoka temperatura silniczka ostrzy</b>	Temperatura silnika ostrzy wynosi 85°C lub więcej	Pozostaw włączone zasilanie ON i podniesioną pokrywę panelu sterowania i odczekaj 15 - 30 min. aż komunikat zniknie. Jeśli komunikat nie zniknie, skontaktuj się z dilerem
<b>Wykrycie przeszkody</b>	Została wykryta jakaś przeszkoda lub czujnik wykrywa jakiś przedmiot.	Wprowadź numer PIN, aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Czujnik wykrywania</b>	Czujnik wykrycia przeszkody jest nieaktywny, lub jakiś przedmiot blokuje czujnik.	Porusz dokładnie główną pokrywę 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.
<b>Nadmierne przechylenie</b>	Robot znajduje się na obszarze o zbyt dużym nachyleniu.	Umieść robota na płaskiej nawierzchni i wprowadź numer PIN aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Robot podniesiony</b>	Osłona 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.
<b>Robot przewrócony</b>	Robot koszący jest przewrócony "do górny nogami".	Umieść robota na płaskiej nawierzchni i wprowadź numer PIN aby komunikat zniknął. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Zmniejszona poj. baterii</b>	Bateria jest zbyt słabo naładowana.	Zwiększ pojemność baterii wywołująca powrót robota do bazy. Patrz "Ustawienia bazy" (⌘ strona 40). Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Niska pojemność baterii</b>	Bateria nie ładuje się wystarczająco.	
<b>Brak sygnału granicznego</b>	Robot nie wykrywa sygnału przewodu granicznego.	Sprawdź źródło zasilania stacji dokującej. Patrz "Test punktów startu" (⌘ strona 43). Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Utracony sygnał obszaru pracy</b>	Robot nie wykrywa sygnału przewodu granicznego.	Sprawdź czy łączniki przewodu granicznego są prawidłowo podłączone. Jeśli komunikat nie znika, skontaktuj się z dilerem.
<b>Skontaktuj się z dilerem jeśli wyświetlą się następujące komunikaty.</b>		
<b>Czujnik obszaru</b> <b>Błąd baterii</b> <b>Temperatura baterii</b> <b>Napęd ostrzy</b> <b>Blokada napędu ostrzy</b> <b>Przełącznik napędu ostrzy</b> <b>Kontrola ładowania</b> <b>Zegar</b>	<b>Błąd komunikacji</b> <b>Błąd pamięci danych</b> <b>Błąd wyświetlacza</b> <b>Czujnik podniesienia</b> <b>Ręczne zatrzymanie</b> <b>Błąd silnika jednostki</b> <b>Czujnik napędu ostrzy</b> <b>Czujnik silnika L</b>	<b>Czujnik silnika R</b> <b>Czujnik przewrócenia</b> <b>Czujnik przechylenia</b> <b>Napęd kółek</b> <b>Blokada napędu kółek</b> <b>Przełącznik napędu kółek</b> <b>Czujnik schodzenia z kursu</b>

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

## Rozwiązywanie problemów

Problem	Rozwiązanie
Robot nie może się naładować.	Sprawdź połączenia i ponownie spróbuj naładować robota. Jeśli robot nie może być naładowany, skontaktuj się z dilerem.
Kosiarka nie może wjechać na teren pracy lub napęd i ostrza zatrzymały się.	Kosiarka próbuje ominąć teren o nachyleniu większym niż 20°. W przypadku 25 – 35o nachylenia (w zależności od stopnia nierówności podłoża) - Kosiarka będzie próbowała uciec z pochyłości. W przypadku nachylenia większego niż 35o - 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.
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 24). - 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. Inna przyczyną może być to, że urządzenie jest w trybie "Baza".
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 66).
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 wyjeżdża poza przewód graniczny.	Zarejestruj gdzie robot wyjeżdża poza przewód. Sprawdź warunki nawierzchni, warunki pogodowe oraz stan kółek podczas wyjeżdżania robota poza przewód. Oczyszcz 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.
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 36).



# 7 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 840 godzin pracy. (koszenia)	Strona
Wykonaj co wskazany czas lub ilość godzin przepracowanych, w zależności co nastąpi pierwsze.				
Ostrza & śruby ostrzy <sup>*1</sup>	Sprawdź	○		(☞ strona 66)
Tarcza tnąca <sup>*1</sup>	Sprawdź	○		(☞ strona 66)
Otwór drenażowy	Sprawdź lub <u>oczyść</u>	○	○ *2	–
Ręczny przycisk STOP	Sprawdź		○	(☞ strona 64)
Elementy obudowy <sup>*1</sup>	Oczyść	○		(☞ strona 63)
	Sprawdź		○ *2	–
Stacja dokująca	Oczyść	○		(☞ strona 64)
	Sprawdź		○	(☞ strona 65)
Śruby stacji dokującej	Sprawdź lub dokręć	○ *3		(☞ strona 65)
Tylne (napędowe) kółka <sup>*1</sup>	Oczyść	○		(☞ strona 63)
	Sprawdź		○ *2	–
Oś tylnych kółek	Nasmaruj		○ *2	–
Przednie (rolka) kółka <sup>*1</sup>	Oczyść	○		(☞ strona 63)
	Sprawdź		○ *2	–
Szczotka i łożyska przedniej rolki	Sprawdź		○ *2	–
	Wymień		jeśli potrzeba <sup>*2</sup>	–
Wnętrze obudowy	Oczyść		○ *2	–
Uszczelki obudowy	Wymień		○ *2	–
Czujniki przeszkód (obudowa, sprężyny i podkładka)	Sprawdź lub <u>oczyść</u>		○ *2	–
	Wymień		○ *2	–
Stacja dokująca (łączniki przewodu granicznego)	Sprawdź		jeśli potrzeba <sup>*2</sup>	–
	Oczyść		○ *2	–
Stacja dokująca (wtyczka ładowania)	Sprawdź		○ *2	–
Płytki ładowania robota	Oczyść		○ *2	–
	Wymień		jeśli potrzeba <sup>*2</sup>	–
Stan baterii	Sprawdź		○ *2, *4	–

\*1 Ostrza, śruby ostrzy, tarcza tnąca, element obudowy, przednie (rolka) koła, tylne (napędowe) kółka powinny być wymieniane w miarę potrzeby.

\*2 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.

\*3 Jeśli śruby się poluzują, dokręć je dokładnie.

\*4 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 62).

### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Upewnij się, że wcisnąłeś ręczny przycisk STOP i wyłączyłeś kosiarkę, 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:

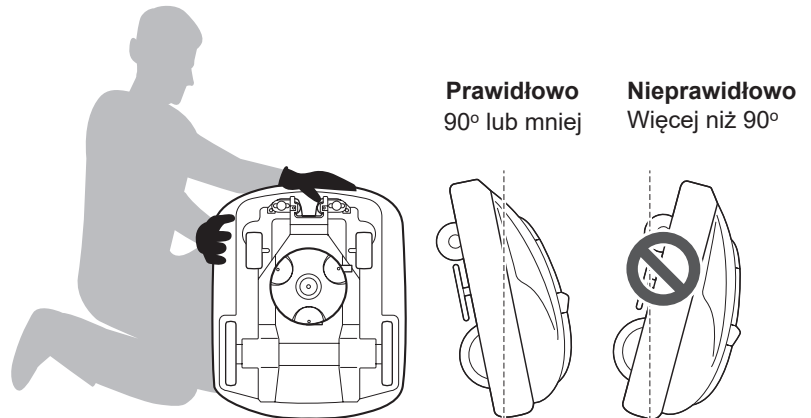
- Na czas przeprowadzania procedur konserwacyjnych wyjmij robota koszącego ze stacji dokującej.



## ■ Przygotowanie

Przeprowadzaj następujące procedury w miejscu nie narażonym na deszcz.

- Załóż rękawice robocze.
- Do sprawdzenia ostrzy, przekręć robota na bok.
- Nie przechylaj robota o więcej niż 90° aby uniknąć dostania się trawy i płynów do wnętrza robota.



## ■ Czyszczenie

**⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !**

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

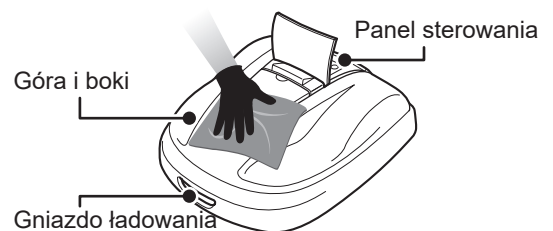
**WAŻNE:**

- Nie czyść robota koszącego wodą. Kosiarka może zostać uszkodzona.



### ● Czyszczenie obudowy (z zewnątrz)

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

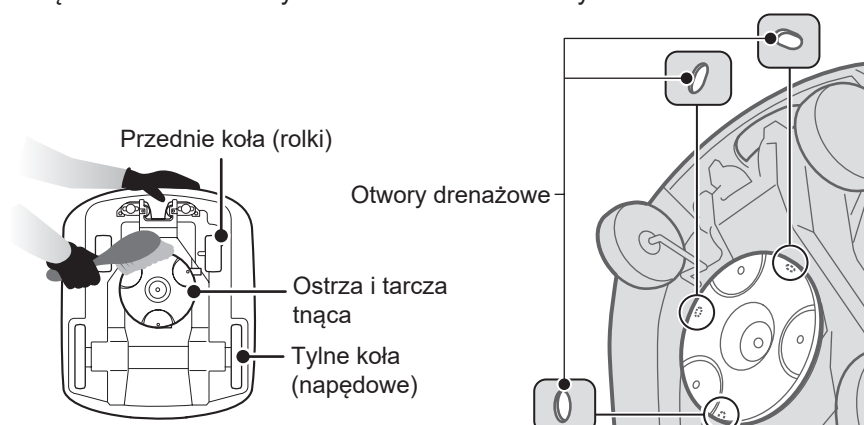


### ● Usuwanie ścinków trawy

Za pomocą suchej szczotki lub skrobaka usuń ścinki trawy przyczepione do ostrzy, napędu i otworów odprowadzających wodę.

**WAŻNE:**

- Nigdy nie używaj wody do mycia spodniej strony kosiarki oraz unikaj używania gąbki czy mokrej szmaty do czyszczenia robota. Kosiarka może zostać uszkodzona jeśli woda lub zanieczyszczenia takie jak ścinki trawy dostaną się do wnętrza kosiarki otwory drenażowe lub szczeliny.



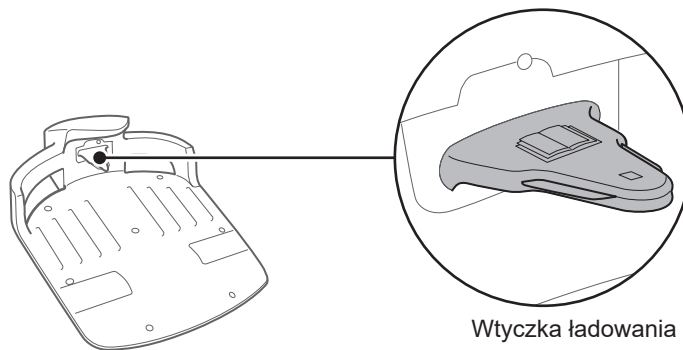
## ● Czyszczenie stacji dokującej

### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

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

Do oczyszczania stacji dokującej z trawy i zabrudzeń używaj szczotki.

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



Wtyczka ładowania

## ■ Sprawdzenie

### ● Sprawdzenie ręcznego przycisku STOP

#### ⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO !

- Nie dotykaj ostrzy gołymi rękoma.

- Podczas sprawdzania lub czyszczenia kosiarki nie podnoś jej nad ziemię.

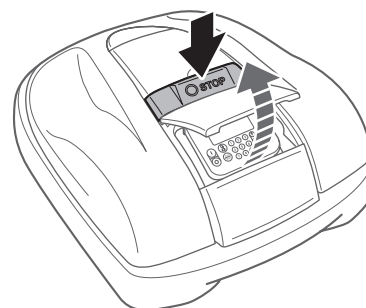
Sprawdzenie		Czynność
Ręczny przycisk STOP i pokrywa panelu sterowania	Prawidłowe działanie ręcznego przycisku STOP (i pokrywy panelu sterowania.)	Podczas przeprowadzania działania testowego kosiarki, wciśnij ręczny przycisk STOP. Jeśli kosiarka się nie zatrzyma (a pokrywa panelu sterowania nie otworzy),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

1

Wciśnij przycisk ① (ON) na panelu sterowania.

2

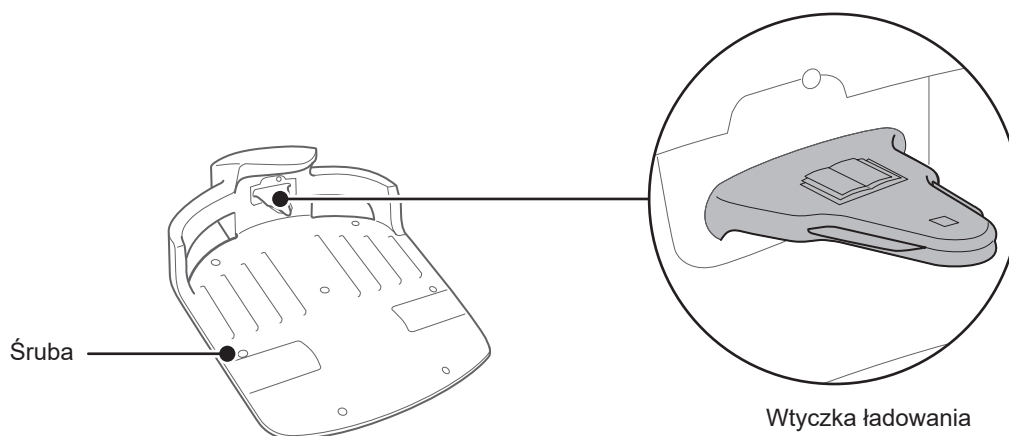
Przetestuj punkty startu (→ strona 43). W trakcie, gdy kosiarka jedzie, wciśnij ręczny przycisk STOP i sprawdź, czy się zatrzyma.



## ● Sprawdzenie stacji dokującej

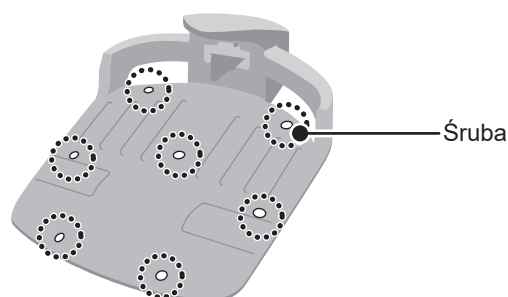
Sprawdź potencjalne problemy ze stacją dokującą.

Sprawdzenie		Czynność
Stacja dokująca	Uszkodzenie stacji dokującej	Sprawdź wizualnie stację dokującą. Jeśli jest uszkodzona, skontaktuj się z dilerem.
Łączniki	Poluzowane łączniki stacji dokującej	Sprawdź wizualnie stan łączników. Jeśli są obluźnione, skontaktuj się z dilerem.



## ● Sprawdzenie śrub stacji dokującej

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



## ● 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 źdźbła trawy zaczynają 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 !

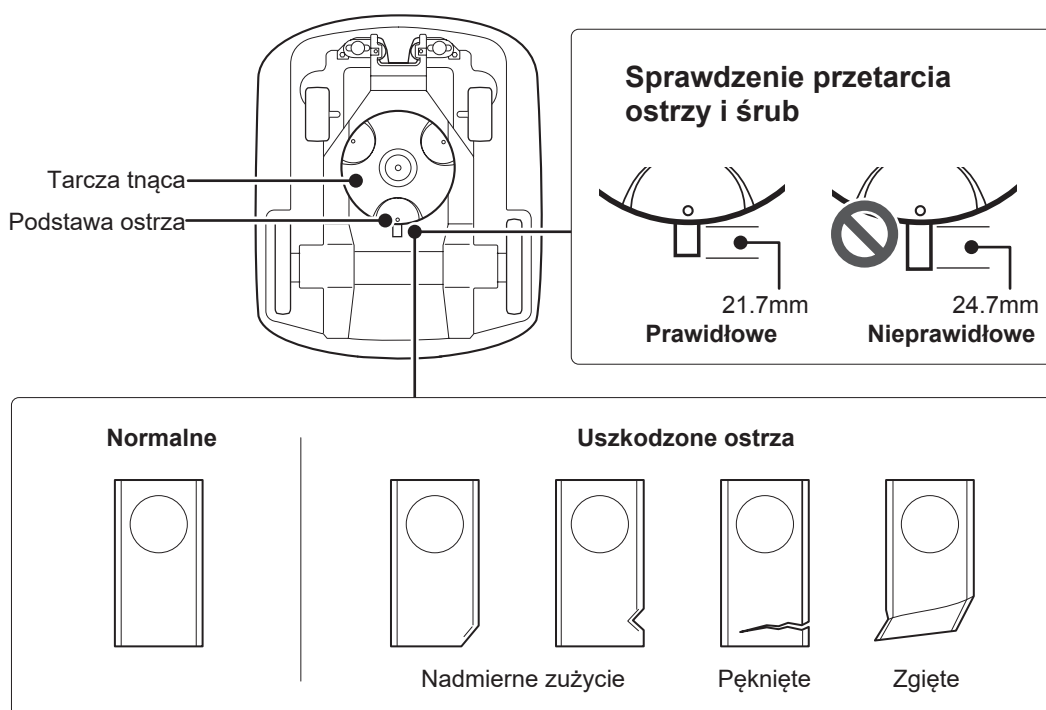
- Nie dotykaj ostrzy gołymi rękoma.

### WAŻNE:

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

Sprawdź ostrza, śruby i tarczę tnącą.

Sprawdzenie		Czynność
Ostrza i śruby	Uszkodzenie ostrzy	Sprawdź wizualnie ostrza Jeśli ostrza są uszkodzone, wymień je na nowe. Patrz rozdział "Wymiana ostrza" (☞ strona 67).
	Poluzowane bazy ostrzy	Palcami pokręć śrubami aby sprawdzić czy nie są poluzowane. Jeśli śruby są poluzowane, dokręć je kluczem dynamometrycznym do określonej wartości momentu. Patrz rozdz. "Wymiana ostrzy" (☞ strona 67).
	Przetarcie otworów w ostrzach i kołnierzy śrub	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 odzieli się od tarczy tnącej. Jeśli są zużyte, wymień ostrza i śruby. Patrz rozdz. "Wymiana ostrza" (☞ strona 67).
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.

#### WAŻNE:

- Czynność ta wymaga odpowiedniej wiedzy technicznej, jak i specjalistycznych narzędzi. Jeśli nie posiadasz odpowiednich narzędzi i umiejętności, skontaktuj się z dilerem.
- Aby zachować właściwe wyważenie, zawsze wymieniaj wszystkie trzy ostrza wraz ze śrubami.
- Przed wymianą ostrzy, usuń ścinki trawy (☞ strona 63).

Wymieniane elementy	Numer części
Ostrze	72511-VP7-030
Śruba	90305-VP7-000

**1** Wyłącz zasilanie.  
Ustaw wysokość ostrzy na poziomie 1 i odwróć robota „do góry nogami”.

**2** Zablokuj podstawę tarczy tnącej za pomocą klucza 24 mm tak, aby tarcza była unieruchomiona, gdy będziesz odkręcać śruby.

**3** Odkręć śruby z każdego ostrza za pomocą 8 mm klucza sześciokątnego.

**4** Wymień ostrza, włóż nowe śruby w otwór każdego nowego ostrza, i lekko dokręć kluczem sześciokątnym 8 mm.

#### WAŻNE:

- Jeśli wymieniasz ostrza, użyj nowych śrub.
- Dokręcaj śruby dopiero gdy kołnierz śruby znajdzie się bezpiecznie w otworze ostrza.

**5** Dokręć śruby kluczem dynamometrycznym do następujących wartości.

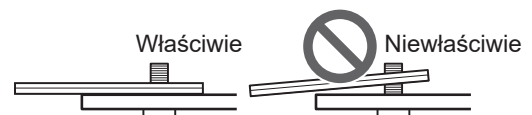
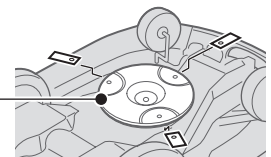
**4.4~6.0 N • m (0.45~0.60 kgf • m, 3.2~4.4 lbf • ft)**

#### WAŻNE:

- Jeśli nie posiadasz klucza dynamometrycznego, czynność ta powinna być wykonana przez serwis.
- Klucz dynamometryczny włóż pomiędzy tarczę tnącą, a obudowę robota koszącego.

**6** Sprawdź, czy ostrza płynnie się obracają. Jeśli nie, ponownie je zdemontuj i zainstaluj śruby od nowa.

**Zablokuj tarczę tnącą**  
Włóż klucz pomiędzy uchwyt tarczy tnącej, a obudowę kosiarki.



## 8 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 (mrozu itp.).

#### ■ 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.

# 9 DANE TECHNICZNE

## Specyfikacja

Model	HRM310				HRM520				
kod opisowy	MBEF				MBDF				
Typ	EAE	EAEN	EAB	EAS	EAE	EAEN	EAB	EAS	
Długość	645 mm								
Szerokość	550 mm								
Wysokość	275 mm								
Waga	11.6 kg				11.9 kg				
<b>System elektryczny</b>									
Akumulator	Li-ion 22.2 V / 1800 mAh				Li-ion 22.2 V / 3600 mAh				
Transformator	Wejście	AC 230 V	AC 230 V	AC 240 V	AC 230 V	AC 230 V	AC 230 V	AC 240 V	AC 230 V
	Wyjście	26.0 V / 2.3 A							
<b>Koszenie</b>									
Prędkość ostrzy	2500 rpm (Normalna) / 2200 rpm (Niska)								
Wysokość cięcia	20-60 mm								
Szerokość cięcia	22 cm								
<b>Przewód graniczny</b>									
Długość przewodu gr. (dołączona fabrycznie)	200 m				300 m				
Maks. możliwa długość (do kupienia osobno)	400 m				800 m				
<b>Hałas</b>									
Poziom ciśnienia dźwięku przy uchu operatora pr EN50636-2-107:2014	Zmierzony poziom 47dB(A) (nie przekracza 70dB(A))								



# 10 DODATEK

## ■ Obsługa robota koszącego w trybie ręcznym

Ustawienie to może być zastosowane gdy 2 lub więcej obszarów wewnątrz przewodu granicznego połączone są wąskim przejazdem. Jeśli 2 lub więcej obszarów wewnątrz przewodu granicznego połączone są ścieżką o szerokości mniejszej niż 1 m, robot nie może pomiędzy nimi przejeżdżać, musi zostać przeniesiony ręcznie. W takim przypadku postępuj według poniższych kroków.

### ● Działanie w trybie ręcznym

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

1 Patrz rozdz. "Tryb ręczny (☰ strona 37) 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. "7 KONSERWACJA" (☰ strona 62).

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 kilkakrotnie przycisk (Auto / Man)  aż  
Wyświetli się ekran Trybu Ręcznego.

Tryb ręczny	17:01	Pt
<input checked="" type="checkbox"/> Koś do rozładowania		
<input type="checkbox"/> Koś 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	Robot pracuje i ładuje się raz następnie automatycznie przełącza się w tryb Auto i wznawia zegar.

10

Wciśnij przycisk .

11

Wciśnij przycisk  aby powrócić do ekranu głównego.

12

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 [Kos 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.

17:01	Pt
Wróć do stacji dokującej	
Następnie po naładowaniu :	
<input type="checkbox"/>	Uruchom przy następnym zegarze
<input checked="" type="checkbox"/>	Pozostań w stacji dokującej

Czynność	Opis
Uruchom przy następnym zegarze	Robot wraca do stacji dokującej, następnie przełącza się w tryb Auto i wznawia zegar.
Pozostań w stacji dokującej	Po naładowaniu robot koszący pozostanie w stacji dokującej.

- 8** Wciśnij przycisk .  
Zasilanie włączy się i wyświetli się ekran startowy na panelu sterowania.
- 9** Wciśnij przycisk  aby powrócić do ekranu głównego.
- 10** Zamknij pokrywę panelu sterowania.  
Robot koszący powróci do stacji dokującej.

# Adresy Głównych Dystrybutorów Hondy

<p><b>AUSTRIA</b></p> <p>Honda Austria Branch of Honda Motor Europe Ltd Hondasträße 1 2351 Wiener Neudorf Tel.: +43 (0)2236 690 0 Fax: +43 (0)2236 690 480 <a href="http://www.honda.at">http://www.honda.at</a> HondaPP@honda.co.at</p>	<p><b>BALTIC STATES (Estonia/Latvia/Lithuania)</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd Eesti filiaal Meistri 12 13517 Tallinn Estonia Tel.: +372 651 7300 Fax: +372 651 7301 E-mail: <a href="mailto:honda.baltic@honda-eu.com">honda.baltic@honda-eu.com</a>.</p>	<p><b>BELGIUM</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd Belgian Branch Doomveld 180-184 1731 Zellik Tel.: +32 2620 10 00 Fax: +32 2620 10 01 <a href="http://www.honda.be">http://www.honda.be</a> BH_PE@HONDA-EU.COM</p>	<p><b>BULGARIA</b></p> <p>Kirov Ltd. 49 Tsaritsa Yoana blvd 1324 Sofia Tel.: +359 2 93 30 892 Fax: +359 2 93 30 814 <a href="http://www.kirov.net">http://www.kirov.net</a> E-mail: <a href="mailto:honda@kirov.net">honda@kirov.net</a></p>	<p><b>CROATIA</b></p> <p>Hongoldonia d.o.o. Vrbaska 1c 31000 Osijek Tel.: +38531320420 Fax: +38531320429 <a href="http://www.hongoldonia.hr">http://www.hongoldonia.hr</a> prodaja@hongoldonia.hr</p>
<p><b>CYPRUS</b></p> <p>Alexander Dimitriou &amp; Sons Ltd. 162, Yiannos Kranidiotis Avenue 2235 Latsia, Nicosia Tel.: +357 22 715 300 Fax: +357 22 715 400</p>	<p><b>CZECH REPUBLIC</b></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 <a href="http://www.honda-stroje.cz">http://www.honda-stroje.cz</a></p>	<p><b>DENMARK</b></p> <p>TIMA A/S Tårnfalkevej 16 2650 Hvidovre Tel.: +45 36 34 25 50 Fax: +45 36 77 16 30 <a href="http://www.hondapower.dk">http://www.hondapower.dk</a></p>	<p><b>FINLAND</b></p> <p>OY Brandt AB. Tuupakantie 7B 01740 Vantaa Tel.: +358 207757200 Fax: +358 9 878 5276 <a href="http://www.brandt.fi">http://www.brandt.fi</a></p>	<p><b>FRANCE</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd Division Produit d'Équipement Parc d'activités de Parnest, Allée du 1er mai Croissy Beaubourg BP46, 77312 Marne La Vallée Cedex 2 Tel.: 01 60 37 30 00 Fax: 01 60 37 30 86 <a href="http://www.honda.fr">http://www.honda.fr</a> <a href="mailto:espace-client@honda-eu.com">espace-client@honda-eu.com</a></p>
<p><b>GERMANY</b></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 <a href="http://www.honda.de">http://www.honda.de</a> <a href="mailto:info@post.honda.de">info@post.honda.de</a></p>	<p><b>GREECE</b></p> <p>Saracakis Brothers S.A. 71 Leoforos Athinon 10173 Athens Tel.: +30 210 3497809 Fax: +30 210 3467329 <a href="http://www.honda.gr">http://www.honda.gr</a> <a href="mailto:info@saracakis.gr">info@saracakis.gr</a></p>	<p><b>HUNGARY</b></p> <p>Motor Pado Co., Ltd. Kamaraerdei ut 3. 2040 Budaors Tel.: +36 23 444 971 Fax: +36 23 444 972 <a href="http://www.hondakisgepek.hu">http://www.hondakisgepek.hu</a> <a href="mailto:info@hondakisgepek.hu">info@hondakisgepek.hu</a></p>	<p><b>ICELAND</b></p> <p>Bernhard ehf. Vatnagarðar 24-26 104 Reykjavík Tel.: +354 520 1100 Fax: +354 520 1101 <a href="http://www.honda.is">http://www.honda.is</a></p>	<p><b>IRELAND</b></p> <p>Two Wheels Ltd M50 Business Park, Ballymount Dublin 12 Tel.: +353 1 4381900 Fax: +353 1 4607851 <a href="http://www.hondaireland.ie">http://www.hondaireland.ie</a> <a href="mailto:Service@hondaireland.ie">Service@hondaireland.ie</a></p>
<p><b>ITALY</b></p> <p>Honda Italia Industriale S.p.A. Via della Cecchinola, 13 00143 Roma Tel.: +848 846 632 Fax: +39 065 4928 400 <a href="http://www.hondaitalia.com">http://www.hondaitalia.com</a> <a href="mailto:info.power@honda-eu.com">info.power@honda-eu.com</a></p>	<p><b>MALTA</b></p> <p>The Associated Motors Company Ltd. New Street in San Gwakklin Road Mriehel Bypass, Mriehel ORM17 Tel.: +356 21 498 561 Fax: +356 21 480 150</p>	<p><b>NETHERLANDS</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd Afd. Power Equipment Capronilaan 1 1119 NN Schiphol-Rijk Tel.: +31 20 7070000 Fax: +31 20 7070001 <a href="http://www.honda.nl">http://www.honda.nl</a></p>	<p><b>NORWAY</b></p> <p>Berema AS P.O. Box 4541401 Ski Tel.: +47 64 86 05 00 Fax: +47 64 86 05 49 <a href="http://www.berema.no">http://www.berema.no</a> <a href="mailto:berema@berema.no">berema@berema.no</a></p>	<p><b>POLAND</b></p> <p>Aries Power Equipment Sp. z o.o. ul. Puławska 467 02-844 Warszawa Tel.: +48 (22) 861 43 01 Fax: +48 (22) 861 43 02 <a href="http://www.ariespower.pl">http://www.ariespower.pl</a> <a href="http://www.mojahonda.pl">http://www.mojahonda.pl</a> <a href="mailto:info@ariespower.pl">info@ariespower.pl</a></p>
<p><b>PORTUGAL</b></p> <p>GROW Produtos de Força Portugal Rua Fontes Pereira de Melo 16 Abrunheira, 2714-506 Sintra Tel.: +351 211 303 000 Fax: +351 211 303 003 <a href="http://www.grow.com.pt">http://www.grow.com.pt</a> mail: <a href="mailto:abel.leiriao@grow.com.pt">abel.leiriao@grow.com.pt</a></p>	<p><b>REPUBLIC OF BELARUS</b></p> <p>Scanlink Ltd. Kozlova Drive, 9 220037 Minsk Tel.: +375 172 999090 Fax: +375 172 999900 <a href="http://www.hondapower.by">http://www.hondapower.by</a></p>	<p><b>ROMANIA</b></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 <a href="http://www.honda.ro">http://www.honda.ro</a> <a href="mailto:hit_power@honda.ro">hit_power@honda.ro</a></p>	<p><b>RUSSIA</b></p> <p>Honda Motor RUS LLC 1, Pridirizhnaya Street, Sharapovo settlement, Naro-Fominsky district, Moscow Region, 143350 Russia Tel.: +7(495) 745 20-80 Fax: +7(495) 745 20 81 <a href="http://www.honda.co.ru">http://www.honda.co.ru</a> <a href="mailto:postoffice@honda.co.ru">postoffice@honda.co.ru</a></p>	<p><b>SERBIA &amp; MONTENEGRO</b></p> <p>BPP Group d.o.o Generala Horvatovica 68 11000 Belgrade Tel.: +381 11 3820 295 Fax: +381 11 3820 296 <a href="http://www.hondasrbija.co.rs">http://www.hondasrbija.co.rs</a> <a href="mailto:honda@basis.co.rs">honda@basis.co.rs</a></p>
<p><b>SLOVAK REPUBLIC</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd Slovensko, organizačná zložka Prievozská 6 821 09 Bratislava Tel.: +421 2 32131112 Fax: +421 2 32131111 <a href="http://www.honda.sk">http://www.honda.sk</a></p>	<p><b>SLOVENIA</b></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 <a href="http://www.honda-as.com">http://www.honda-as.com</a> <a href="mailto:informacije@honda-as.com">informacije@honda-as.com</a></p>	<p><b>SPAIN &amp; Las Palmas province (Canary Islands)</b></p> <p>Greens Power Products, S.L. Poligono Industrial Congost - Av Ramon Ciurans n°2 08530 La Garriga - Barcelona Tel.: +34 93 860 50 25 Fax: +34 93 871 81 80 <a href="http://www.hondaencasa.com">http://www.hondaencasa.com</a></p>	<p><b>Tenerife province (Canary Islands)</b></p> <p>Automocion Canarias S.A. Carretera General del Sur, KM. 8,8 38107 Santa Cruz de Tenerife Tel.: +34 (922) 620 617 Fax: +34 (922) 618 042 <a href="http://www.aucasa.com">http://www.aucasa.com</a> e-mail: <a href="mailto:ventas@aucasa.com">ventas@aucasa.com</a> e-mail: <a href="mailto:taller@aucasa.com">taller@aucasa.com</a></p>	<p><b>SWEDEN</b></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 <a href="http://www.honda.se">http://www.honda.se</a> <a href="mailto:hpesinfo@honda-eu.com">hpesinfo@honda-eu.com</a></p>
<p><b>SWITZERLAND</b></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 <a href="http://www.honda.ch">http://www.honda.ch</a></p>	<p><b>TURKEY</b></p> <p>Anadolu Motor Üretim ve Pazarlama AS Esentepe mah. Anadolu cad. No:5 Kartal 34870 Istanbul Tel.: +90 216 389 59 60 Fax: +90 216 353 31 98 <a href="http://www.anadolumotor.com.tr">http://www.anadolumotor.com.tr</a> <a href="mailto:antor@antor.com.tr">antor@antor.com.tr</a></p>	<p><b>UKRAINE</b></p> <p>Honda Ukraine LLC 101 Volodymyrska Str. - Build. 2 Kyiv 01033 Tel.: +380 44 390 14 14 Fax: +380 44 390 14 10 <a href="http://www.honda.ua">http://www.honda.ua</a> CR@honda.ua</p>	<p><b>UNITED KINGDOM</b></p> <p>Honda Motor Europe Ltd 470 London Road Slough - Berkshire, SL3 8QY Tel.: +44 (0)845 200 8000 <a href="http://www.honda.co.uk">http://www.honda.co.uk</a></p>	

# "Deklaracja Zgodności WE" SCHEMAT ZAWARTOŚCI

## Deklaracja Zgodności WE

- Niżej podpisany, Hiroki Chubachi, reprezentujący producenta, niniejszym deklaruje, że urządzenie opisane poniżej spełnia odpowiednie wymagania:
  - Dyrektywy Maszynowej 2006/42/EC
  - Dyrektywy o kompatybilności elektromagnetycznej 2004/108/EC
  - Dyrektywy 2006/95/EC odnoszącej się do sprzętu elektrycznego przewidzianego do stosowania w określonych granicach napięcia
  - Dyrektywy 2011/65/EU w sprawie ograniczenia stosowania niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym

2. Opis urządzenia

- a) Określenie ogólne: Robot koszący  
 b) Funkcja: Koszenie trawy

c) Nazwa handlowa	d) Typ	e) Numer seryjny
*1	*1	

3. Producent przechowujący dokumentację techniczną:  
 Honda France Manufacturing S.A.S.  
 Pôle 45 - Rue des Chataigniers  
 45140 ORMES - FRANCE

4. Zastosowane normy zharmonizowane	5. Inne standardy i specyfikacje
EN 60335-1:2012+AC:2014	N/D

6. Wykonano w:

ORMES , FRANCE

7. Data:

Hiroki Chubachi  
 President  
 Honda France Manufacturing S.A.S.

\*1: patrz strona z danymi technicznymi.

<p><b>Français (French)</b>                  Déclaration CE de Conformité                  1. Le soussigné, Hiroki Chubachi, représentant du constructeur, déclare que la machine décrit ci-dessous répond à toutes les dispositions applicables de                  * Directive Machine 2006/42/CE                  * Directive 2004/108/CE sur la compatibilité électromagnétique                  * directive 2006/95/CE 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) Denomination générale : Tondeuse à gazon robotisée                  b) Fonction : couper de l'herbe (ondre)                  c) Nom Commercial 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><b>Italiano (Italian)</b>                  Dichiarazione CE di Conformità                  1. Il sottoscritto, Hiroki Chubachi in rappresentanza del costruttore, dichiara qui di seguito che la macchina sotto descritta soddisfa tutte le disposizioni pertinenti delle:                  * Direttiva macchina 2006/42/CE                  * Direttiva sulla compatibilità elettromagnetica 2004/108/CE                  * direttiva 2006/95/CE 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) Denominazione generica : Rasaerba robotizzato                  b) Funzione : Taglio di erba                  c) Denominazione commerciale 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><b>Deutsch (German)</b>                  EG-Konformitätserklärung                  1. Der Unterzeichner, Hiroki Chubachi der den Hersteller vertritt, erklärt hiermit dass das hierunter genannte Maschine allen einschlägigen Bestimmungen der * entspricht                  * Maschinrichtlinie 2006/42/EG                  * Richtlinie der Elektromagnetischen Kompatibilität 2004/108/EG                  * Richtlinie 2006/95/EG betreffend elektrische Betriebsmittel zur Verwendung innerhalb bestimmter Spannungsgrenzen                  * Richtlinie 2011/65/EU zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten                  2. Beschreibung der Maschine                  a) Allgemeine Bezeichnung : Rasenmäher Roboter                  b) Funktion : Gras schneiden                  c) Handelsbezeichnung 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><b>Nederlands (Dutch)</b>                  EG-verklaring van overeenstemming                  1. Ondergetekende, Hiroki Chubachi, vertegenwoordiger van de constructeur, verklaart hiermee dat het hieronder beschreven machine voldoet aan alle toepasselijke bepalingen van:                  * Richtlijn 2006/42/EG betreffende machines                  * Richtlijn 2004/108/EG betreffende elektromagnetische overeenstemming                  * Richtlijn 2006/95/EG inzake elektrisch materiaal bestemd voor gebruik binnen bepaalde spanningsgrenzen                  * Richtlijn 2011/65/EU betreffende beperking van het gebruik van bepaalde gevaarlijke stoffen in elektrische en elektronische apparatuur                  2. Beschrijving van de machine                  a) Algemene benaming : Robotmaaier                  b) Functie : gras maaien                  c) Handelsbenaming 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><b>Dansk (Danish)</b>                  EG OVERENSTEMMELSEERKLÆRING                  1. UNDERTEGNEDE, Hiroki Chubachi, SOM REPRÆSENTANTERER PRODUCENTEN, ERKLÆRER HERMED AT MASKINEN, SOM ER BESKREVET NEDENFOR, OPFYLDER ALLE RELEVANTE BESTEMMELSER I FØLGENDE:                  * MASKINDIREKTIV 2006/42/EF                  * EMC-DIREKTIV 2004/108/EF                  * direktiv 2006/95/EF lovgivning om elektrisk materiel bestemt til anvendelse inden for visse spændingsgrænser                  * direktiv 2011/65/EU om begrænsning af anvendelsen af visse farlige stoffer i elektrisk og elektronisk udstyr                  2. BESKRIVELSE AF PRODUKTET                  a) FÆLLESBETEGNELSE : Robotplæneklipper                  b) ANVENDELSE : Græsklipping                  c) HANDELSBETEGNELSE d) TYPE                  e) SERIENUMMER                  3. PRODUCENT OG I STAND TIL AT UDARBEJDE DEN TEKNISKE DOKUMENTATION                  4. REFERENCE TIL HARMONISEREDE STANDARDER                  5. ANDRE STANDARDER ELLER SPECIFIKATIONER                  6. STED                  7. DATO</p>	<p><b>Ελληνικά (Greek)</b>                  ΕΚ-Δήλωση συμμόρφωσης                  1. Ο κάτωθι υπογεγραμμένος, Hiroki Chubachi, εκπροσωπώντας τον κατασκευαστή, δηλώνει ότι το παρακάτω περιγραφόμενο όχημα πληροί όλες τις σχετικές προδιαγραφές του:                  * Οδηγία 2006/42/ΕΚ για μηχανές                  * Οδηγία 2004/108/ΕΚ για την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα                  * Οδηγία 2006/95/ΕΚ αναφορώντων στο ηλεκτρολογικό υλικό που προορίζεται να χρησιμοποιηθεί εντός ορισμένων ορίων τάσεως                  * Οδηγία 2011/65/ΕΕ για τον περιορισμό της χρήσης ορισμένων επικίνδυνων ουσιών σε ηλεκτρικό και ηλεκτρονικό εξοπλισμό                  2. Περιγραφή μηχανήματος                  a) Ένγκλη ονομασία : Αυτόματο γλοκοκοπτικό                  b) Λειτουργία : για κόψιμο γρασίδιού                  c) Εμπορική ονομασία d) Τύπος                  e) Αριθμός σειράς παραγωγής                  3. Κατασκευαστής και να είναι σε θέση να καταρτίσει τον τεχνικό φάκελο                  4. Αναφορά σε αναρμονισμένα πρότυπα                  5. Άλλα πρότυπα ή προδιαγραφές                  6. Η δοκιμή έγινε                  7. Ημερομηνία</p>
<p><b>Svenska (Swedish)</b>                  EG-försäkran om överensstämmelse                  1. Undertecknad, Hiroki Chubachi, representant för tillverkaren, deklarerar härmed att maskinen beskriven nedan fullföljer alla relevanta bestämmelser enligt:                  * Direktiv 2006/42/EG gällande maskiner                  * Direktiv 2004/108/EG gällande elektromagnetisk kompatibilitet                  * direktiv 2006/95/EG om elektrisk utrustning avsedd för användning inom vissa spänningssgränser                  * direktiv 2011/65/EU om begränsning av användning av vissa farliga ämnen i elektrisk och elektronisk utrustning                  2. Maskinbeskrivning                  a) Allmän benämning : Robotgräsklippare                  b) Funktion : gräsklippning                  c) Och varunamn d) Typ                  e) Serienummer                  3. Tillverkare och ska kunna sammanställa teknisk dokumentation.                  4. referens till överensstämmande standarder                  5. Andra standarder eller specifikationer                  6. Utförd vid                  7. Datum</p>	<p><b>Español (Spanish)</b>                  Declaración de Conformidad CE                  1. El firmante, Hiroki Chubachi, en representación del fabricante, adjunto declara que la máquina abajo descrita, cumple las cláusulas relevantes de:                  * Directiva 2006/42/CE de maquinaria                  * Directiva 2004/108/CE de compatibilidad electromagnética                  * Directiva 2006/95/CE 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) Denominación genérica : Robot cortacésped                  b) Función : Cortar el césped                  c) Denominación comercial d) Tipo                  e) Número de serie                  3. Fabricante que puede compilar el expediente técnico                  4. Referencia de los estándar armonizados                  5. Otros estándar o especificaciones                  6. Realizado en                  7. Fecha</p>	<p><b>Română (Romanian)</b>                  CE -Declaratie de Conformitate                  1. Subsemnatul Hiroki Chubachi, reprezentand producatorul, declar prin prezenta faptul ca echipamentul descris mai jos indeplineste toate conditiile necesare din:                  * Directiva 2006/42/CE privind echipamentul                  * Directiva 2004/108/CE privind compatibilitatea electromagnetica                  * Directivei 2006/95/CE 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) Denumire generica : Masina de tuns robotizata                  b) Domeniul de utilizare : tunderea ierbiti                  c) Denumire comerciala d) Tip                  e) Serie produs                  3. Producator si abilitat să realizeze documentație tehnică                  4. Referința la standardele armonizate                  5. Alte standarde sau norme                  6. Emisa la                  7. Data</p>

<p><b>Português ( Portuguese )</b> Declaração CE de Conformidade</p> <p>1. O abaixo assinado, Hiroki Chubachi, representante do fabricante, Declara que a máquina abaixo descrito cumpre todas as estipulações relevantes da:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Directiva 2006/42/CE de máquina</li> <li>* Directiva 2004/108/CE de compatibilidade electromagnética</li> <li>* Directiva 2006/95/CE no domínio do material eléctrico destinado a ser utilizado dentro de certos limites de tensão</li> <li>* Directiva 2011/65/EU relativa à restrição do uso de determinadas substâncias perigosas em equipamentos eléctricos e electrónicos</li> </ul> <p>2. Descrição da máquina</p> <p>a) Denominação genérica : Robot corta relva b) Função : corte de relva c) Marca d) Tipo</p> <p>e) Número de série</p> <p>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><b>Polski ( Polish )</b> Deklaracja Zdgodności WE</p> <p>1. Nizej podpisany Hiroki Chubachi, reprezentujący producenta, niniejszym deklaruje, że urządzenie opisane poniżej spełnia wszelkie właściwe postanowienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Dyrektywy maszynowej 2006/42/WE</li> <li>* Dyrektywy Kompatybilności Elektromagnetycznej 2004/108/WE</li> <li>* Dyrektywy 2006/95/WE odnoszącej się do sprzętu elektrycznego przewidzianego do stosowania w określonych granicach napięcia</li> <li>* Dyrektywy 2011/65/UE w sprawie ograniczenia stosowania niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym</li> </ul> <p>2. Opis urządzenia:</p> <p>a) Nazwa ogólna: Robot koszący b) Funkcja: ścinanie trawy c) Nazwa handlowa d) Typ</p> <p>e) Numer seryjny</p> <p>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><b>Suomi / Suomen kieli ( Finnish )</b> EY-VAAJITUSTENMUKAISUUSVAKUUTUS</p> <p>1. Allekirjoittanut valmistajan edustaja Hiroki Chubachi vakuuttaa täten, että alla mainittu kone/tuote täyttää kaikki seuraavia määräyksiä:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Konedirektiivi 2006/42/EY</li> <li>* Direktiivi 2004/108/EY sähkömagneettinen yhteensopivuus</li> <li>* direktiivi 2006/95/EY tietyllä jännitealueella toimivia sähkölaitteita koskevan jäsenvaltioiden lainsäädännön lähentämisestä</li> <li>* direktiivi 2011/65/EU tietyjen vaarallisten aineiden käytön rajoittamisesta sähkö- ja elektroniikkalaitteissa</li> </ul> <p>2. TUOTTEEN KUVAUS</p> <p>a) Yleisarvomaara : Robotiruohonleikkuri b) Toiminto : ruohon leikkaus c) KAUPALLINEN NIMI d) TYYPPI</p> <p>e) SARJANUMERO</p> <p>3. Valmistaja ja tekniikan dokumenttien laataja</p> <p>4. VIITTAUS YHTEISIIN STANDARDIIN</p> <p>5. MUU STANDARDI TAI TEKNISEN TIEDOT</p> <p>6. TEHTY</p> <p>7. PÄIVÄMÄÄRÄ</p>
<p><b>Magyar ( Hungarian )</b> EK-megfelelősegi nyilatkozata</p> <p>1. Alulírott Hiroki Chubachi, mint a gyártó képviselője nyilatkozik, hogy az általam gyártott gép megfelel az összes, alább felsorolt direktívának:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* 2006/42/EK Direktívának berendezésekre</li> <li>* 2004/108/EK Direktívának elektromágneses megfelelésre</li> <li>* irányelv 2006/95/EK a meghatározott feszültséghatáron belül használatra elektromos berendezésekre</li> <li>* Tanács 2011/65/EU egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról</li> </ul> <p>2. A gép leírása</p> <p>a) Általános megnevezés : Robotfűnyíró b) Funkció : fű levágása c) Kereskedelmi név d) Típus</p> <p>e) Sorozatszám</p> <p>3. Gyártó és képes összehasonlítani a műszaki 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><b>Cestina ( Czech )</b> ES – Prohlášení o shodě</p> <p>1. Zástupce výrobce, Hiroki Chubachi svým podpisem potvrzuje, že stroj popsany níže splňuje požadavky příslušných opatření:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Směrnice 2006/42/ES pro stroje/zariadení</li> <li>* Směrnice 2004/108/ES stanovující technické požadavky na výrobky z hlediska elektromagnetické kompatibility</li> <li>* Rady 2006/95/ES týkajících se elektrických zařízení určených pro používání v určitých mezích napětí</li> <li>* Rady 2011/65/EU o omezení používání některých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních</li> </ul> <p>2. Popis zařízení</p> <p>a) Všeobecné označení : Robotická sekačka b) Funkce : Sekání trávy c) Obchodní název d) Typ</p> <p>e) Výrobní číslo</p> <p>3. Výrobce a osoba pověřená komplectací technické dokumentace</p> <p>4. Odkazy na harmonizované normy</p> <p>5. Ostatní použité normy a specifikace</p> <p>6. Podpisáno v</p> <p>7. Datum</p>	<p><b>Latviešu ( Latvian )</b> EK atbilstības deklarācija</p> <p>1. Zemāk minētais Hiroki Chubachi, kā ražotāja pārstāvis ar šo apstiprina, ka zemāk aprakstītie mašīna, atbilst visām zemāk norādīto direktīvu prasībām:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Direktīva 2006/42/EK par mašīnām</li> <li>* Direktīva 2004/108/EK attiecībā uz elektromagnētisko savietojamību</li> <li>* Direktīvu 2006/95/EK uz elektroiekārtām, kas paredzētas lietošanai noteiktās sprieguma robežās</li> <li>* Direktīva 2011/65/ES par dažu bīstamu vielu izmantošanas ierobežošanu elektriskās un elektroniskās iekārtās</li> </ul> <p>2. Iekārtas apraksts</p> <p>a) Vispārējais nosaukums : Robotizētais zāles pļāvējs b) Funkcija : zāles pļaušana c) Komerccnosaukums d) Tips</p> <p>e) Sērijas numurs</p> <p>3. Ražotājs, kas spēj sastādīt tehnisko dokumentāciju</p> <p>4. Atsaucē uz saskaņotajiem standartiem</p> <p>5. Citi noteiktie standarti vai specifikācijas</p> <p>6. Vieta</p> <p>7. Datums</p>
<p><b>Slovenčina ( Slovak )</b> ES vyhlásenie o zhode</p> <p>1. Doluopísaný pán Hiroki Chubachi zastupujúci výrobca týmto vyhlasuje, že uvedený stroj/je v zhode s nasledovnými smernicami:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Smernica 2006/42/ES (Strojné zariadenia)</li> <li>* Smernica 2004/108/ES (Elektromagnetická kompatibilita)</li> <li>* Rady 2006/95/ES týkajúcich sa elektrického zariadenia určeného na používanie v rámci určitých limitov napätia</li> <li>* Rady 2011/65/EU o obmedzení používání určitých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zariadeních</li> </ul> <p>2. Popis stroja</p> <p>a) Druhovú označenie : Robotická kosačka b) Funkcia : Kosenie trávy c) Obchodný názov d) Typ</p> <p>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><b>Eesti ( Estonian )</b> EU vastavusdeklaratsioon</p> <p>1. Allkirjutanu, Hiroki Chubachi, kinnitab tootja volitatud esindajana, et allpool kirjeldatud masina vastab kõikidele alljärgnevale direktiivide sätetele:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Masinate direktiiv 2006/42/EÜ</li> <li>* Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv 2004/108/EÜ</li> <li>* direktiiviga 2006/95/EÜ teatavates pingevahemikes kasutatavaid elektriseadmeid</li> <li>* direktiiv 2011/65/EL teatavate ohtlike ainetega kasutamise piiramise kohta elektri- ja elektronikasemetes</li> </ul> <p>2. Seadme kirjeldus</p> <p>a) Üldnimetus : Robotiidiuk b) Funktsioon : muru niitmine c) Kaubanduslik nimetus d) Tüüp</p> <p>e) Seerianumber</p> <p>3. Tootja, kes on pädev täita tehnilist dokumentatsiooni</p> <p>4. Viide ühildustatud standarditele</p> <p>5. Muud standardid ja spetsifikatsioonid</p> <p>6. Koht</p> <p>7. Kuupäev</p>	<p><b>Slovenščina ( Slovenian )</b> ES izjava o skladnosti</p> <p>1. Spodaj podpisani, Hiroki Chubachi, ki predstavljam proizvajalca, izjavljam da spodaj opisana stroj/ustreza vsem navedenim direktivam:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Direktiva 2006/42/ES o strojih</li> <li>* Direktiva 2004/108/ES o elektromagnetni združljivosti</li> <li>* Direktive 2006/95/ES v zvezi z električno opremo, konstruirano za uporabo znotraj določenih napetostnih</li> <li>* Direktiva 2011/65/EU o omejevanju uporabe nekaterih nevarnih snovi v električni in elektronski opremi</li> </ul> <p>2. Opis naprave</p> <p>a) Vrsta stroja : Robotna kosilnica b) Funkcija : košenje trave c) Trgovski naziv d) Tip</p> <p>e) Serijska številka</p> <p>3. Proizvajalec ki lahko predloži tehnično dokumentacijo</p> <p>4. Upoštevanji harmonizirani standardi</p> <p>5. Ostali standardi ali specifikaciji</p> <p>6. Kraj</p> <p>7. Datum</p>
<p><b>Lietuvių kalba ( Lithuanian )</b> EB atitikties deklaracija</p> <p>1. Žemiau pasirašęs, p. Hiroki Chubachi atstovaujantis gamintoja, deklaruoja, kad žemiau aprašyta mašina atitinka visas išvardintų direktyvų nuostatas:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Mechanizmų direktyva 2006/42/EB</li> <li>* Elektromagnetinio suderinamumo direktyva 2004/108/EB</li> <li>* direktyva 2006/95/EB susijusių su elektrotechniniais gaminiais, skirtais naudoti tam tikrose įtampos ribose</li> <li>* direktyva 2011/65/ES dėl tam tikrų pavojingų medžiagų naudojimo elektros ir elektroninėje įrangoje apribojimo</li> </ul> <p>2. Priešais aprašymas</p> <p>a) Bendrasis pavadinimas : Robotai vejąjovės b) Funkcija : žolės pjovimas c) Komerčinis pavadinimas d) Tipas</p> <p>e) Serijos numeris</p> <p>3. Gamintojas ir galintis sudaryti techninę dokumentaciją</p> <p>4. Nuorodos į suderintus standartus</p> <p>5. Kit standartai ir specifikacija</p> <p>6. Vieta</p> <p>7. Data</p>	<p><b>Български ( Bulgarian )</b> ЕО декларация за съответствие</p> <p>1. Подписвам се, Hiroki Chubachi, представляващ производителя, за настоящото декларирам, че машините, описани по-долу, отговарят на всички съответни разпоредби на:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Директивата 2006/42/ЕО относно машините</li> <li>* Директивата 2004/108/ЕО относно електромагнитната съвместимост</li> <li>* Директивата 2006/95/ЕО във връзка с електрическото оборудване, предназначено за използване при някои ограничения на напрежението</li> <li>* Директивата 2011/65/ЕС година относно ограничението за употребата на определени опасни вещества в електрическото и електронното оборудване</li> </ul> <p>2. Описание на машините</p> <p>a) Общо наименование : косачка-робот b) Функция : косене на трева c) Търговско наименование d) Тип</p> <p>e) Сервен номер</p> <p>3. Производител и отворник за съставяне на техническа документация</p> <p>4. Съответствие с хармонизирани стандарти</p> <p>5. Други стандарти или спецификации</p> <p>6. Местно на изготвяне</p> <p>7. Дата на изготвяне</p>	<p><b>Norsk ( Norwegian )</b> EF-Samsvarserklæring</p> <p>1. Undertegnet, Hiroki Chubachi representerer produsenten og herved erklærer at maskineri beskrevet nedenfor innfrir relevant informasjon fra følgende forskrifter:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Maskindirektiv 2006/42/EF</li> <li>* Direktiv EMC: 2004/108/EF</li> <li>* Elektromagnetisk kompatibilitet</li> <li>* Direktiv 2006/95/EF relatert til elektrisk utstyr laget for bruk innenfor visse spenningsgrenser.</li> <li>* Direktiv 2011/65/EU om restriksjoner av bruk av visse farlige materialer i elektrisk og elektronisk utstyr.</li> </ul> <p>2. Beskrivelse av produkt</p> <p>a) Felles benevnelse : Robot gressklipper b) Funksjon : Klippe gress c) Handelsnavn d) Type</p> <p>e) Serienummer</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><b>Türk ( Turkish )</b> AT Uygunluk Beyanı</p> <p>1. Aşağıda imzasi bulunan Hiroki Chubachi, üreticinin adına, bu yazıyla birlikte aşağıdaki makine ile ilgili tüm hükümlülüklerin yerine getirildiğini beyan etmektedir:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Makina Emriyet Yönetmeliği 2006/42/AT</li> <li>* Elektromanyetik Uyumluluk Yönetmeliği 2004/108/AT</li> <li>* 2006/95/AT belirlenen voltaj aralıklarında kullanılan makine ile ilgili edilmis ekipmanlar hakkındaki yönetmelik</li> <li>* 2011/65/AB elektrikli ve elektronik ekipmanlarda bazı tehlikeli maddelerin kullanımının yasaklanması ilişkin yönetmelik</li> </ul> <p>2. Makinanın tanımı</p> <p>a) Kapsamlı adlandırma : Robotik çim biçme makinesi b) İşlevi : Çimlerin kesilmesi c) Ticari adı d) Tipi</p> <p>e) Seri numarası</p> <p>3. Teknik dosyayı hazırlamakla yetkili olan topluluğa yetiştirilmiştir</p> <p>4. Uyumlulaştırılmış standartlara atf</p> <p>5. Diğer standartlar veya spesifikasyonlar</p> <p>6. Beyanın yeri :</p> <p>7. Beyanın tarihi :</p>	<p><b>İslenka(Croatian)</b> EB-Samrernisvayfyrlysing</p> <p>1. Undirritaður, Mr Hiroki Chubachi, fyrir hönd framleiðandans, lýsir hér með yfir því að vélin sem lýst er hér að neðan samrernist öllum gildandi ákvæðum tilskipunar:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Leiðbeiningar fyrir vélbúnað 2006/42/EB</li> <li>* Leiðbeiningar fyrir rafsegulsvið 2004/108/EB</li> <li>* Tilskipun 2006/95/EB varðandi rafknúin taki sem notast innan tiltekins volta ramma og</li> <li>* Tilskipun 2011/65/EU varðandi leiðbeiningar um notkun á hættulegum efnum i raf og rafleinda búnaði</li> </ul> <p>2. Lýsing á vélbúnaði</p> <p>a) Flokkur : Sjálfstýrt státtuvél b) Virkni : Gras sleigi c) Nafn d) Tegund</p> <p>e) Seríu númer</p> <p>3. Framleiðandi og fær um að taka saman tekniskýpli</p> <p>4. Tilvísun um heildar staðal</p> <p>5. Aðrir staðlar eða sérstöður</p> <p>6. Gert hjá</p> <p>7. Dagsetning</p>	<p><b>Hrvatski(Croatian)</b> EK izjava o skladnosti</p> <p>1. Potpisani, Hiroki Chubachi, u ime proizvođača, ovime izjavljuju da strojevi navedeni u nastavku ispunjavaju sve važeće odredbe:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>* Propisa za strojeve 2006/42/EK</li> <li>* Direktiva o elektromagnetnoj kompatibilnosti 2004/108/EK</li> <li>* Direktiva 2006/95/EK se odnosi na električnu opremu predviđenu za korištenje unutar odredjenih naponskih granica.</li> <li>* Direktiva 2011/65/EU o ograničenju odredjenih opasnih supstanci u električnoj i elektronskoj opremi.</li> </ul> <p>2. Opis strojeva</p> <p>a) Opća vrijednost : Robot kosilica za travu b) Funkcionalnost : rezanje trave c) Komerćijalni naziv d) Tip</p> <p>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>

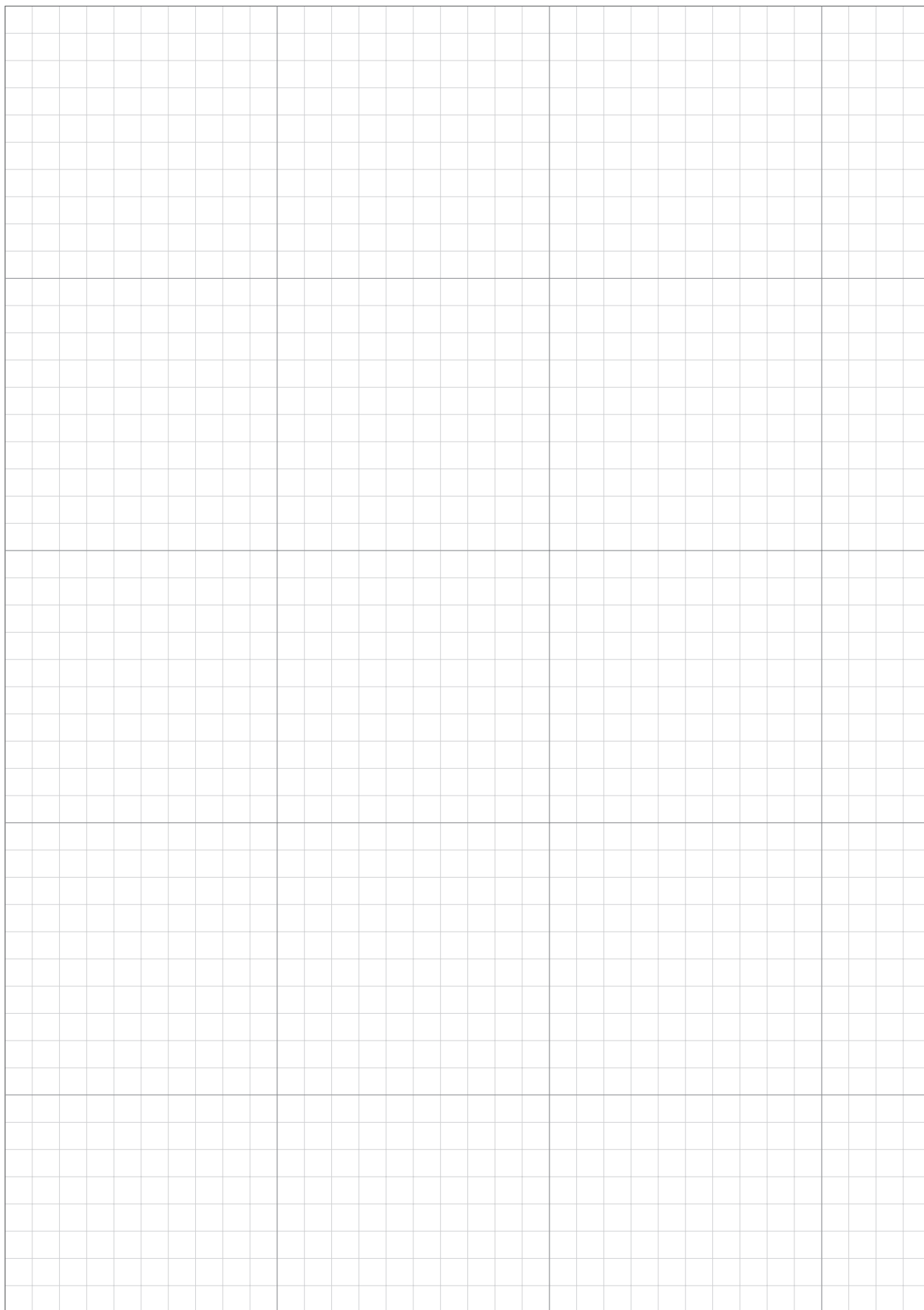


# ALFABETYCZNY WYKAZ MENU LCD

Nazwa menu	Krok	Strona
<b>A</b> Alarm	System settings → Security	Str.50
Auto mode	Garden setup → Auto mode	Str.30
<b>B</b> BG color	System settings → Display/Sound	Str.48
<b>C</b> Check signal	Diagnostics	Str.42
Contrast	System settings → Display/Sound	Str.48
Create a PIN	System settings → Security	Str.50
<b>D</b> Date and time	System settings	Str.49
Docking direction	Garden setup → Garden layout	Str.39
<b>E</b> Edge cutting	Garden setup → Auto mode → Advanced setting	Str.34
<b>F</b> Factory reset	System settings	Str.51
Fault history	History	Str.47
<b>G</b> Garden layout	Garden setup	Str.39
<b>H</b> Help	System settings	Str.51
History	History	Str.45
Home	Garden setup → Homing setup	Str.41
Homing setup	Garden setup → Homing setup	Str.40
<b>K</b> Keypad	System settings → Display/Sound	Str.49
<b>L</b> Language	System settings	Str.48
<b>M</b> Manual mode	Garden setup → Manual mode	Str.37
Mowing pattern	Garden setup → Manual mode	Str.37
Mowing start points	Garden setup → Auto mode → Mowing start point	Str.32
Mowing start Points	Work timer	Str.27
<b>N</b> Narrow passage	Garden setup → Auto mode → Advanced setting	Str.36
<b>O</b> Operating time	History → Operating history	Str.45
Operation history	History	Str.45
<b>P</b> Passage width	Garden setup → Homing setup	Str.40
<b>Q</b> Quiet timer	Work timer	Str.29
<b>S</b> Seasonal timer	Work timer	Str.28
Security	System settings	Str.50
Setup wizard	Setup wizard	Str.14
Sound	System settings	Str.48
Spiral cutting	Garden setup → Auto mode → Advanced setting	Str.35
Spiral cutting	Garden setup → Manual mode	Str.37
<b>T</b> Test start points	Diagnostics → Test start points	Str.43
<b>W</b> Wire length	Garden setup → Garden layout → Wire length...	Str.39
Wire overlap	Garden setup → Auto mode → Advanced setting	Str.33
Work history	History → Operating history	Str.46
Work timer	Work timer	Str.26



# SCHEMAT TRAWNIKA



# LISTA KONTROLNA DILERA

Poniższe informacje wpisuje diler po zakończeniu instalacji robota.

## Podstawowe informacje (↔ strony 15, 50)

PIN (Personal Identification Number):

--	--	--	--

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

## Informacje Kreatora Instalacji (↔ strona 16)

Poniższe informacje związane są z podstawowymi ustawieniami Kreatora Instalacji.

## Układ ogrodu (↔ strona 16)

Kierunek: Zgodnie ze wskazówkami / Przeciwnie do wskazówek      Długość przewodu: \_\_\_\_\_ m

Pow. ogrodu: \_\_\_\_\_ m<sup>2</sup>      Wąskie przejście: \_\_\_\_\_ cm

## Punkt startu koszenia (↔ strona 18)

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 21)

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: Północ Europy/ Północno Środkowy / Południowo Środkowy / Południe Europy

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 32, 36, 39, 40)

#### 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] → [3.Ustawienia zaawansowane] → [4.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

#### Przewód skrótu do bazy:


 **Ekran główny** → [2.Ustawienia ogrodu] → [3.Układ ogrodu] → [2.Dł. przewodu...] Tak / Nie

#### Szerokość przejazdu (Stacja dokująca):


 **Ekran główny** → [2.Ustawienia ogrodu] → [4.Ustawienia bazy] → [1.Szer. przejazdu] Wartość: \_\_\_\_

### **Przydatne informacje** (🔗 strony 29, 34, 35)

 **Ekran główny** → [1.Zegar pracy] → [4.Zegar dyskretny] Zegar dyskretny: ON / OFF

 **Ekran główny** → [2.Ustawienia ogrodu] → [1.Tryb Auto] → [3.Ustawienia zaawansowane] Koszenie krawędzi: ON / OFF  
Koszenie spiralne: ON / OFF

### **Ustawienia systemu (Stacja dokowania)** (🔗 strona 39)

 **Ekran główny** → [2.Ustawienia ogrodu] → [3.Układ ogrodu] → [1.Kierunek dokowania] Kierunek wjeżdżania do stacji: CW (zgodnie ze wskazówkami)/ ACW(przeciwnie do wskazówek)

Dane kontaktowe do dilerów:  
Nazwa / adres Dilerów:

Tel:

Mail:



# PORADNIK

## Podstawy

**Włączanie / wyłączenie**  
(☞ strona 11, 53)

**Zatrzymanie robota**  
(☞ strona 10)

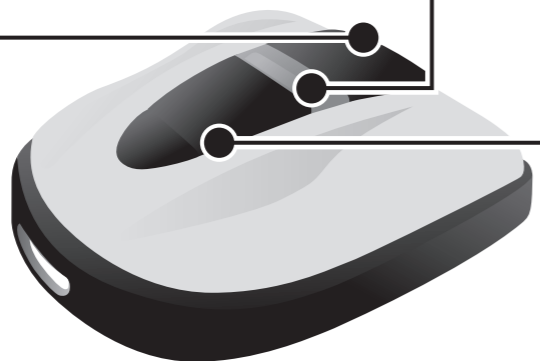
**Regulacja wysokości koszenia**  
(☞ strona 56)

Zmniejszanie      Zwiększanie

Wysokość ostrzy

Pozycja	Przybliżona wys. ostrzy
1	20 mm
2	30 mm
3	40 mm
4	50 mm
5	60 mm

**Odesłanie do stacji**  
(☞ strona 11)



## Wskazówki techniczne

### Tryb koszenia

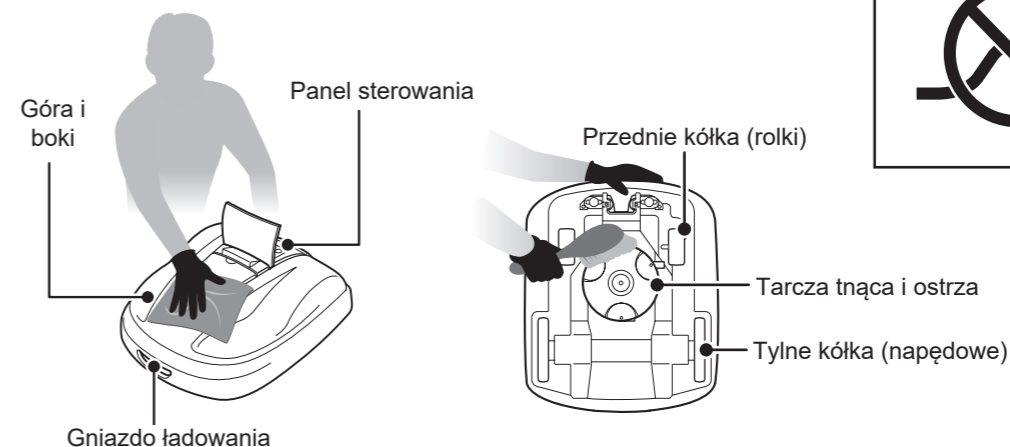
Możesz wybrać spośród 2 trybów pracy ("Ustawienia Menu").

- **Tryb Auto** (☞ strona 30)  
Robot kosi automatycznie zgodnie z wprowadzonym zegarem i ustawieniami ogrodu.
- **Tryb ręczny** (☞ strona 37)  
Koś w dowolnym czasie bez ustawień zegara pracy.

### Czyszczenie robota (☞ strona 63)

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

Usuń brud i ścinki trawy z następujących miejsc:



**UWAGA:**  
- Nie czyść robota rozpuszczalnikami, myjkami wysokociśnieniowymi, węzami ogrodowymi, itp.

## Codzienna obsługa

- 1 Ustawienia menu
- 2 Sprawdź ogród
- 3 Przerwa
- 4 Cotygodniowa kontrola
- 5 Przechowywanie

ABC

Konfigurowanie trybu pracy, zegara oraz innych ustawień.

- Ustawienia pracy dla ogrodu
  - Ustawienie punktu startu koszenia (☞ strona 27)
  - Ustawienie wąskich przejazdów (☞ strona 32)
  - Ustawienia ścieżki koszenia (☞ strona 37)
- Ustawienia zegara (☞ strona 26)
- Użyteczne ustawienia (☞ strona 28, 29, 37)
- Kontrola pracy (☞ strona 42)
- Kreator instalacji (☞ strona 14)

Przygotowanie trawnika do koszenia.

- Sprawdzenie ogrodu (☞ strona 52)
- Usunięcie przedmiotów obcych / przeszkód z obszaru koszenia (☞ strona 52)

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

- Regulacja wysokości ostrzy (☞ strona 56)
- Sprawdzenie stanu "Pauza" (☞ strona 53)
- Sprawdzenie połączeń stacji dokującej (☞ strona 52)

Regularna kontrola robota koszącego.

- Sprawdzenie statusu "standby" (☞ strona 53)
- Sprawdzenie połączeń stacji dokującej (☞ strona 65)
- Stan ostrzy (☞ strona 66)
- Sprawdzenie (☞ strona 62, 64)

Właściwe przechowywanie.

- Czyszczenie i wymiana ostrzy (☞ strona 68)
- Oczyszczanie robota koszącego (☞ strona 63)
- Oczyszczanie stacji dokującej (☞ strona 65)
- Odłączanie transformatora i kabli zasilających (☞ strona 52)







# HONDA

