

STIHL RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC

STIHL



RMI 422.1

RMI 422.1 P

RMI 422.1 PC

A



OST 2

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

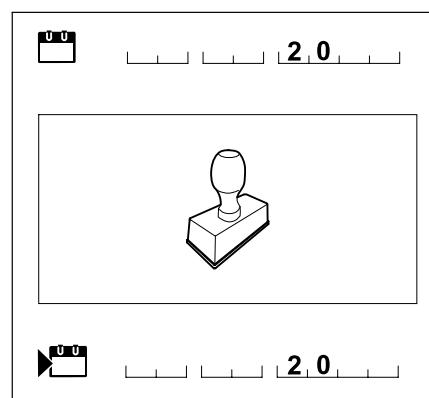
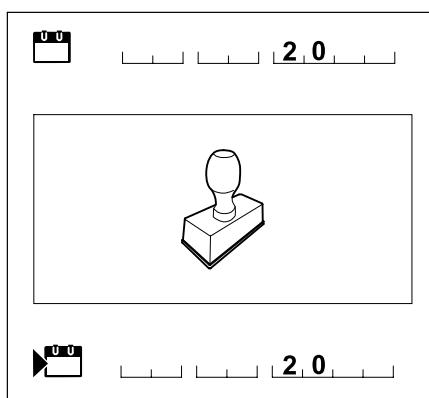
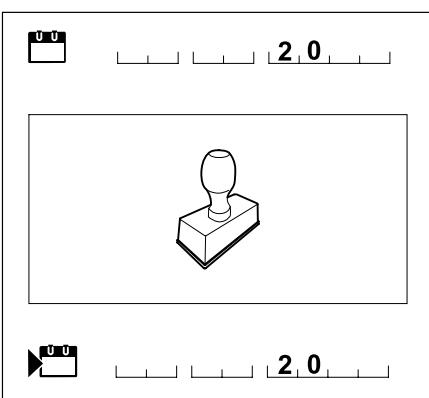
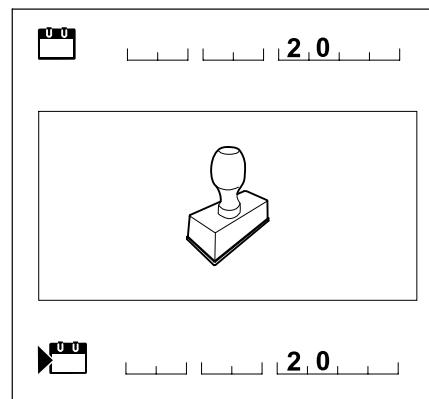
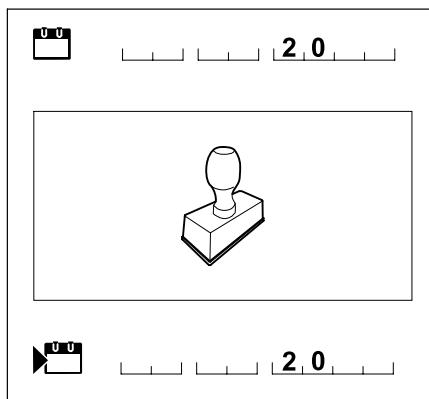
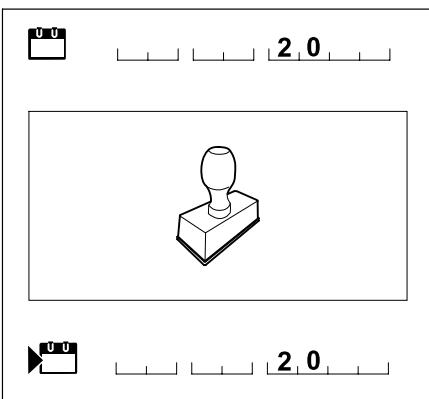
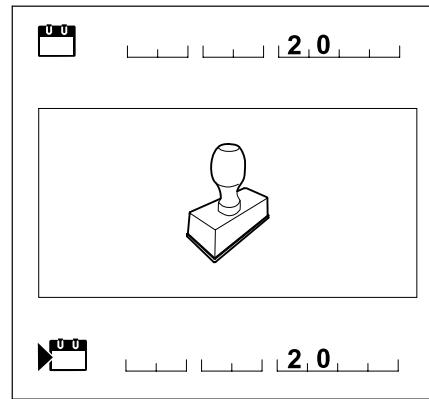
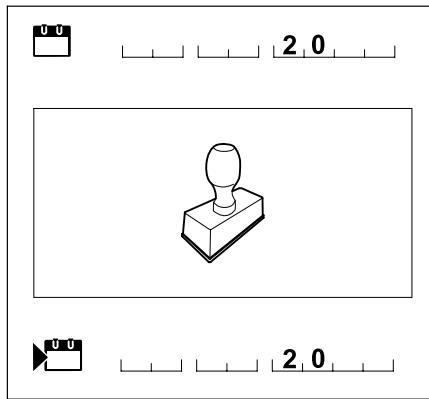
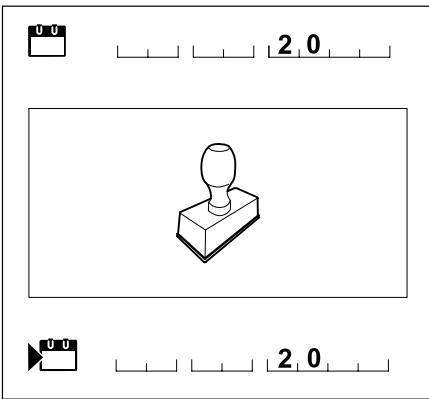




1



2



Tisztelt vevő!

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

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

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

Dr. Nikolas Stihl

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

1. Tartalomjegyzék		
A használati útmutatóhoz	4	
Általános információk	4	
Országok szerinti változatok	4	
Útmutató a használati útmutató olvasásához	5	
A gép leírása	6	
Robotfűnyíró	6	
Dokkoló állomás	7	
Kijelző	8	
A robotfűnyíró működése	9	
Működési elv	9	
Biztonsági berendezések	10	
STOP gomb	10	
Gépzárolás	10	
Védőburkolatok	10	
Ütközésérzékelő	10	
Felemelés elleni védelem	11	
Dőlésérzékelő	11	
A kijelző megvilágítása	11	
PIN kérése	11	
GPS-es védelem	11	
A biztonság érdekében	11	
Általános információk	11	
Ruházat és felszerelés	12	
Figyelem – elektromos sérülések veszélye	13	
Akkumulátor	13	
A gép szállítása	14	
Üzembe helyezés előtt	14	
Programozás	15	
Üzemeltetés közben	15	
Karbantartás és javítások	16	
Tárolás hosszabb üzemszünet esetén	17	
Hulladékkezelés		17
A szimbólumok leírása		18
Szállítási terjedelem		18
Első telepítés	19	
Megjegyzések a dokkoló állomáshoz	23	
A dokkoló állomás csatlakozói	25	
A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz	26	
Szerelési anyagok	27	
A vágási magasság beállítása	27	
Utasítások az első telepítéshez	27	
A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása	28	
A dokkoló állomás telepítése	29	
A határoló huzal lefektetése	30	
A határoló huzal csatlakoztatása	33	
A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása	37	
A telepítés ellenőrzése	38	
A robotfűnyíró programozása	40	
Az első telepítés befejezése	41	
Első nyírás az első telepítés után	41	
iMOW® alkalmazás	41	
Menü	42	
Kezelési információk	42	
Állapotkijelzés	43	
Információs terület	45	
Főmenü	45	
Indítás	45	
Visszatérés	46	
Nyírási terv	46	
Bővebben	47	
Beállítások	47	
iMOW® – Gépbeállítások	47	
Az esőérzékelő beállítása	48	
Az állapotkijelzés beállítása	48	

Telepítés	49	Előkészületek	65	Szervizelési időpontok	90
Indulási pontok beállítása	49	Fedél	65	Az átadás igazolása	90
Biztonság	50	A programozás beállítása	65	A szervizelés igazolása	90
Szerviz	52	Fűnyírás az automatika használatával	66	Telepítési példák	91
Információ	52	Az aktív időktől független nyírás	66		
Hatóroló huzal	53	A robotfűnyíró dokkolása	67		
A határoló huzal lefektetésének megtervezése	54	Az akkumulátor feltöltése	67		
A nyírási terület vázlatának elkészítése	54	Karbantartás	68		
A határoló huzal lefektetése	55	Karbantartási terv	68	2.1 Általános információk	
A határoló huzal csatlakoztatása	55	A gép tisztítása	69	Ez a használati utasítás a 2006/42/EC irányelv értelmében a gyártó által kiadott eredeti használati útmutatónak minősül.	
Huzaltávolságok – az iMOW® Ruler vonalzó használata	55	A fűnyíró kés kopáshatárainak ellenőrzése	69		
Éles sarkok	56	A fűnyíró kés le- és felszerelése	70	A STIHL folyamatosan dolgozik termékpalettájának továbbfejlesztésén, ezért fenntartjuk a termékkialakítás, a technológia és a felszereltség megváltoztatásának jogát.	
Szűk területek	57	A fűnyíró kés élezése	71	A fenti miatt ennek a kiadványnak az adatai és ábrái alapján semmilyen igény nem támasztható.	
Összekötő szakaszok kialakítása	57	A menesztő tárcsa le- és felszerelése	71		
Elzárt területek	57	Huzalszakadás keresése	72	A jelen használati utasításban adott esetekben olyan modellek leírása is szerepelhet, amely nem minden	
Mellékterületek	58	Tárolás és téli leállítás	72	országban kaphatók.	
Folyosók	59	A dokkoló állomás leszerelése	73		
Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez	60	Általános pótalkatrészek	74	Ezt a használati utasítást szerzői jogok védi. minden jog fenntartva, különös tekintettel a sokszorosítás, a fordítás és az elektronikus rendszerek segítségével történő feldolgozás jogára.	
Precíz szegélynyírás	61	Külön tartozékok	74		
Lejtős terep a határoló huzal mentén	61	A kopás minimalizálása és a meghibásodások elkerülése	74		
Huzaltartalék kialakítása	62	Környezetvédelem	75		
A huzalösszekötök használata	62	Az akkumulátor kiszerelése	75		
Kis szegélytávolságok	63	Szállítás	76		
Dokkoló állomás	63	A gép megemelése vagy hordozása	77		
A dokkoló állomás kezelőelemei	63	A gép rögzítése hevederekkel	77		
Fűnyírási tanácsok	64	A gyártó uniós megfelelőségi nyilatkozata	77		
Általános információk	64	Akkumulátorral üzemelő, elektromos robotfűnyíró (RMI) dokkoló állomással (ADO)	77	A STIHL a céloszágtól függően eltérő csatlakozódugókkal és kapcsolókkal szerelt gépeket szállít.	
Mulcszás	64	Műszaki adatok	78		
Aktív idők	64	Üzenetek	78	Az ábrákon Euro csatlakozóval rendelkező gépek láthatók – a más kivitelű csatlakozával szerelt gépeket ugyanilyen	
Nyírási idő	64	Hibakeresés	79	módon kell a hálózathoz csatlakoztatni.	
Dokterület (RMI 422 PC)	65		86		
A gép üzembe helyezése	65				

2.3 Útmutató a használati útmutató olvasásához

Az ábrák és a szövegek adott kezelési lépéseket írnak le.

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

Az ábrák nézőpontja:

A „bal” és a „jobb” értelmezése a használati útmutatóban:
A kezelő a gép mögött áll (munkahelyzet), és a haladási irányban előrefelé tekint.

Hivatkozás fejezete:

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

Szövegrészletek jelölése:

A leírt utasítások az alábbi példákban látható módon lehetnek jelölve.

A felhasználó beavatkozását igénylő kezelési lépések:

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

Általános felsorolások:

- a termék sportrendezvényeken vagy egyéb versenyeken való használata

Kiemelt jelentőségű szövegrészletek:

A kiemelt jelentőségű szövegrészletek hangsúlyozása érdekében ezeket a részeket a használati útmutatóban az alábbi szimbólumok egyikével jelölik.

Veszély!

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

Figyelem!

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

Vigyázat!

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

Megjegyzés

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

Ábrára hivatkozó szövegrészletek:

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

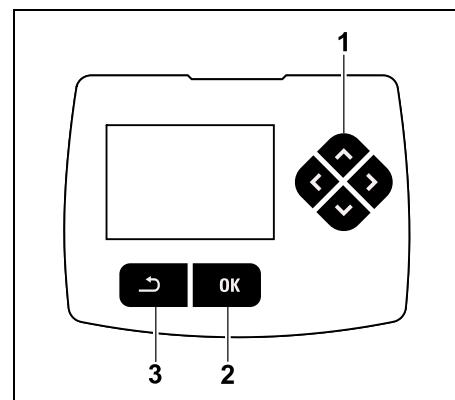
A használati utasítás szövegrészei mellett látható fényképezőgép-szimbólum az ábraoldalakon található megfelelő ábrára hivatkozik.



Ábrák szövegrészletekkel:

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

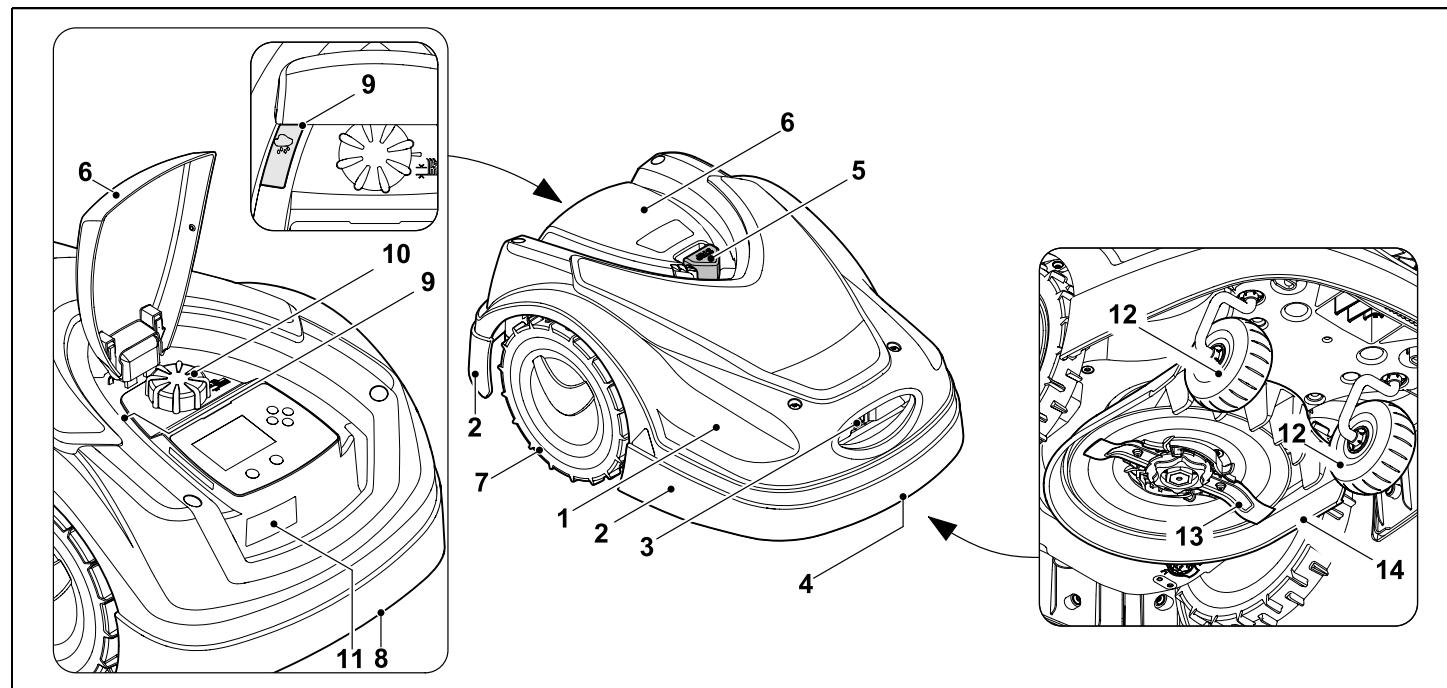
Példa:



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

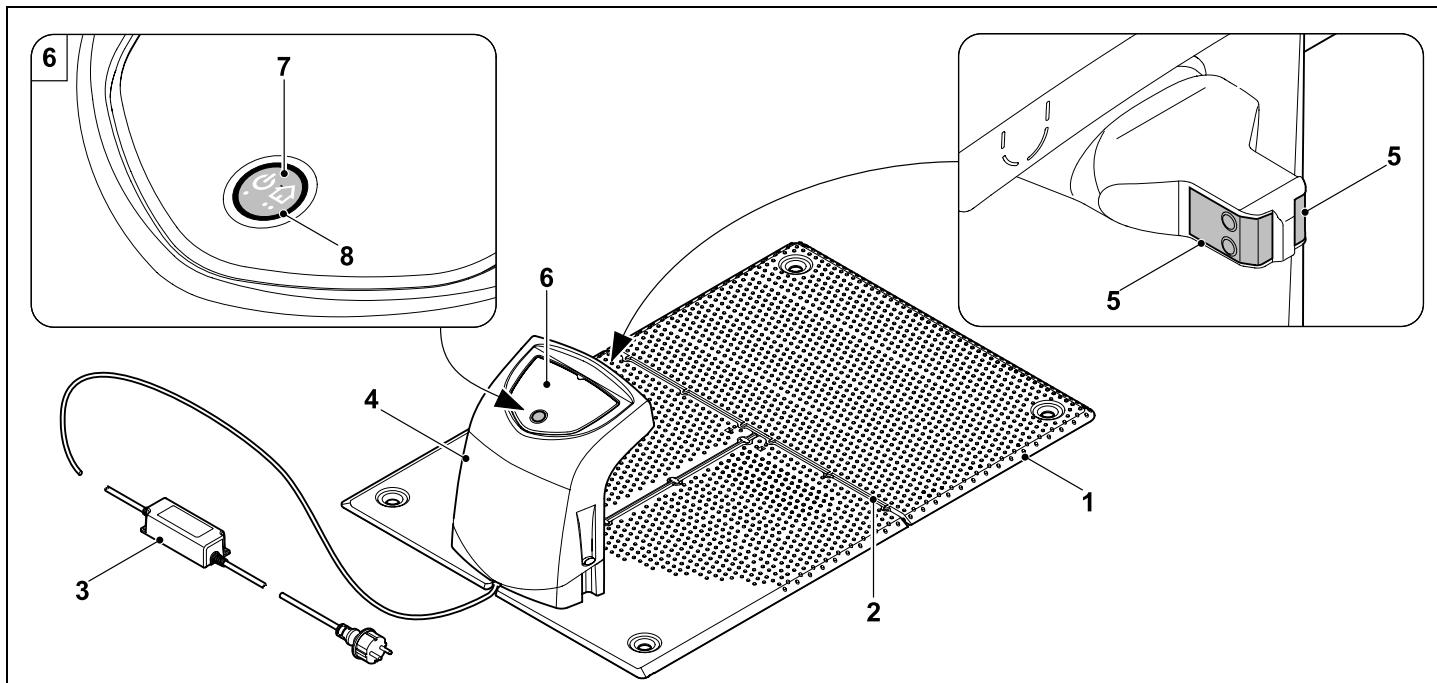
3. A gép leírása

3.1 Robotfűnyíró



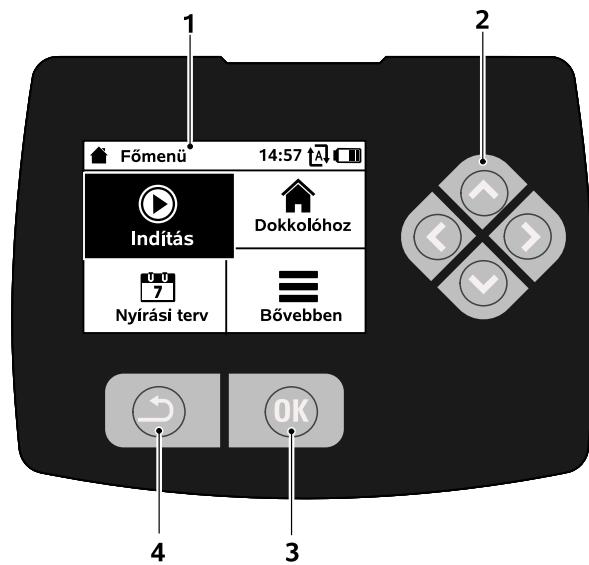
- | | | | |
|----------|--|-----------|---|
| 1 | Mozgó csapágyazású burkolat
(⇒ 5.4), (⇒ 5.5) | 8 | Hátsó hordfogantyú (a mozgó burkolatba építve) (⇒ 21.1) |
| 2 | Védőszegély | 9 | Esőérzékelő (⇒ 11.11) |
| 3 | Töltőcsatlakozók:
csatlakoztatás a dokkoló állomáshoz | 10 | Tekerőgomb a vágásmagasság-állításhoz (⇒ 9.5) |
| 4 | Elülső hordfogantyú (a mozgó burkolatba építve) (⇒ 21.1) | 11 | Adattábla a gépszámmal |
| 5 | STOP gomb (⇒ 5.1) | 12 | Első kerék |
| 6 | Fedél (⇒ 15.2) | 13 | Mindkét oldalán köszörült fűnyíró kés (⇒ 16.3) |
| 7 | Hajtott kerék | 14 | Nyírószerkezet |

3.2 Dokkoló állomás



- 1** Alaplemez
- 2** Kábelvezetők a határoló huzalhoz
(⇒ 9.10)
- 3** Hálózati adapter
- 4** Levehető burkolat (⇒ 9.2)
- 5** Töltőcsatlakozók:
csatlakoztatás a robotfűnyíróhoz
- 6** Kezelőpanel
gombbal és LED-del (⇒ 13.1)
- 7** Gomb
- 8** LED-kijelző

3.3 Kijelző



1 Grafikus kijelző

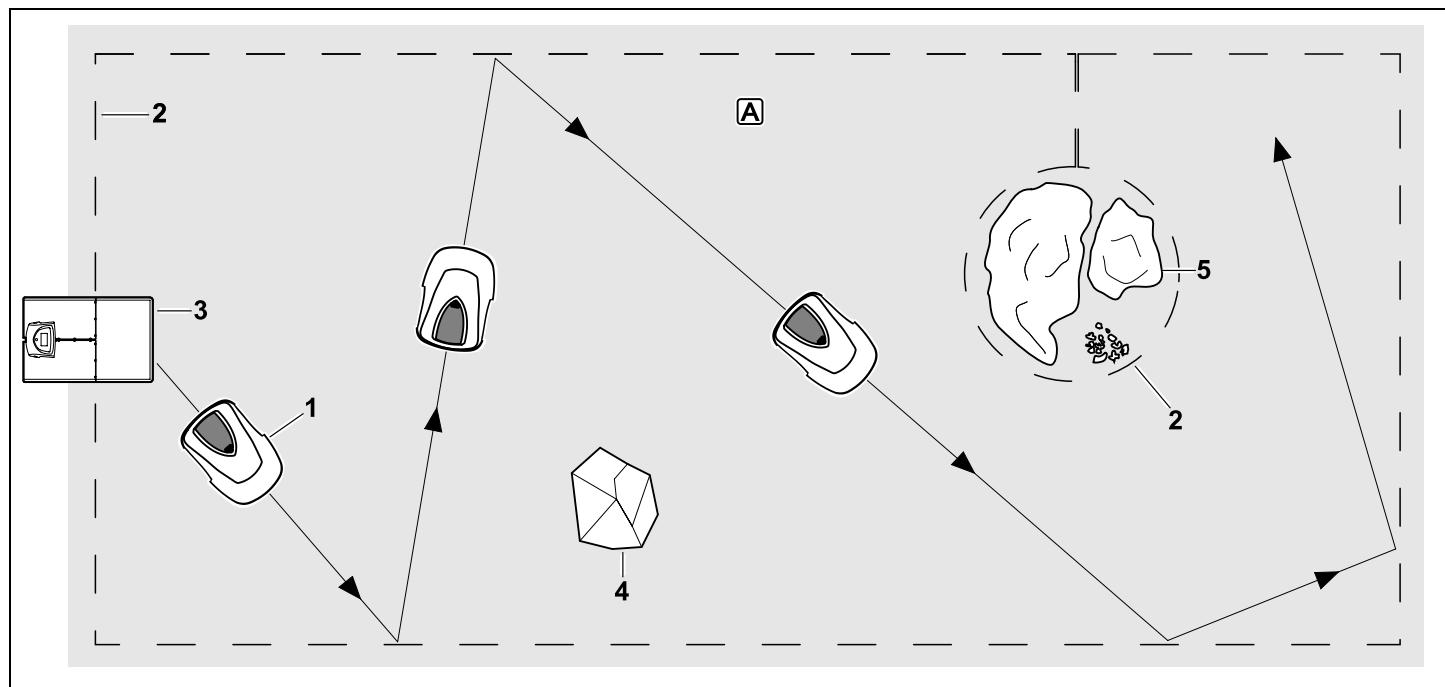
2 Irányítógombok:
navigálás a menükben (⇒ 11.1)

3 „OK” gomb:
navigálás a menükben (⇒ 11.1)

4 „Vissza” gomb:
navigálás a menükben

4. A robotfűnyíró működése

4.1 Működési elv



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

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

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

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

Bekapcsolt automatika esetén a robotfűnyíró az aktív idők alatt (\Rightarrow 14.3) magától elhagyja a dokkoló állomást, és elkezdi a fűnyírást. Az akkumulátor feltöltéséhez a robotfűnyíró önállóan visszatér a dokkoló állomásra. Az

„Alapértelmezett” nyírásiterv-típus kiválasztásakor, a robotfűnyíró a teljes aktív idő alatt nyír, illetve tölti magát. A „Dinamikus” nyírásiterv-típus esetén a nyírási és töltési ciklusok aktív időkön belüli számát, illetve időtartamukat teljesen automatikusan határozza meg a gép.

Az automatikus nyírási funkció kikapcsolásakor, illetve az **aktív időktől független** nyírási ciklusok esetén az „Indítás” menüben indítható el a nyírás. (⇒ 11.5)



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

hullámok kibocsátása szempontjából a huzaljel eleget tesz az EGMF (Európai Kertigépgyártók Egyesülete) szabványának.

5. Biztonsági berendezések

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



Sérülésveszély!

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

5.1 STOP gomb

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

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

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

A **Nem** lehetőség kiválasztásakor a robotfűnyíró álló helyzetben marad a nyírási területen, és az automatika kikapcsol. (⇒ 11.7)

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



5.2 Gépzárolás

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



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

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

A gépzárolás bekapsolása a „Bővebben” menüben:

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

A gépzárolás bekapsolása a „Biztonság” menü segítségével:

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

A gépzárolás feloldása:

- A gép szükség esetén bármelyik gomb megnyomásával készenléti állapotba kerül.
- Oldjuk fel a robotfűnyíró gépzárolását a megjelenített billentyűkombinációval. Ehhez az **OK gombot** és a „**Vissza**” **gombot** a kijelzőn megjelenített sorrendben kell megnyomni.



5.3 Védőburkolatok

A robotfűnyíró olyan biztonsági védőburkolatokkal rendelkezik, amelyek megakadályozzák, hogy véletlenül hozzáink érhessen a fűnyíró kés és a gép által kidobott lenyírt fű.

Ilyen védőfelszerelés a burkolat.

5.4 Ütközésérzékelő

A robotfűnyírót mozgó burkolattal szerelték fel, amely ütközésérzékelőként szolgál. A gép azonnal megáll, ha a gép az automatikus működés során egy adott minimális értéknél (8 cm) magasabb, szilárd, a talajon elmozdulni nem képes akadálynak ütközik. Ezt követően megváltoztatja a menetirányt, és folytatja a nyírási ciklust. Amennyiben az ütközésérzékelő túl gyakran jelez, a fűnyíró kést is leállítja a gép.



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

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

5.5 Felemelés elleni védelem

A robotfúnyíró azonnal megszakítja a nyírási ciklust, ha a burkolatánál felemelik. A fúnyíró kés ilyenkor néhány másodpercen belül leáll.

5.6 Dőlésérzékelő

Ha működés közben a meredekség a megengedettnél nagyobb, a robotfúnyíró azonnal irányt vált. Felborulás esetén a kerékrajtás és a fúnyíró motor kikapcsol.

5.7 A kijelző megvilágítása

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

5.8 PIN kérése

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

A robotfúnyíró kizárolag a mellékelt dokkoló állomással üzemeltethető. Másik dokkoló állomást párosítani kell a robotfúnyíróhoz. (⇒ 9.11)

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

5.9 GPS-es védelem

Az **RMI 422 PC** modellt GPS-vevővel látták el. Aktív GPS-es védelem esetén a gép tulajdonosa értesítést kap, ha a gépet a dokkterületen kívül helyezik üzemebe. Emellett a kijelzőn a PIN-kód megadását kérő üzenet jelenik meg. (⇒ 14.5)



Javaslat:

Mindig kapcsoljuk be a GPS-es védelmet. (⇒ 11.15)

6. A biztonság érdekében

6.1 Általános információk



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



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

Az alábbi óvintézkedések elengedhetetlenek a személyi biztonság érdekében, azonban a felsorolás nem teljes körű. A gépet minden előrelátón, felelősségteljesen kell üzemeltetni, és szem előtt kell tartani, hogy a felhasználó felelős a más személyeket ért balesetekért vagy azok tulajdonának károsodásáért.

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

„Felhasználónak” minősülnek a következők:

- a robotfúnyírót újraprogramozó, illetve a meglévő programot megváltoztató személyek,
- a robotfúnyírón munkálatokat végző személyek,
- a gépet üzemebe helyező vagy bekapsoló személyek,
- a határoló huzalt lefektető vagy felszedő, illetve a dokkoló állomást telepítő vagy leszerelő személyek.

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

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

Ismerkedjünk meg a gép kezelőszerveivel és használatával.

A gépet csak olyan személyek használhatják, akik elolvasták a használati utasítást, és értenek a gép kezeléséhez.

Az első üzembe helyezés előtt a felhasználónak törekednie kell arra, hogy szakszerű és gyakorlati eligazításban részesüljön. Az eladónak vagy más szakembernek el kell elmagyaráznia a felhasználónak, hogyan használható a gép biztonságosan.

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

A kockázatok a gép előírásszerű használata esetén sem küszöbölnétek ki teljesen.



Fulladás miatti életveszély!

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

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

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

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



Figyelem - balesetveszély!



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



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

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

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

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

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

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

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

Soha ne engedjük, hogy mások – különösen gyerekek – a robotfűnyíróval húzassák magukat vagy arra felülfjenek.

Figyelem – balesetveszély!

A robotfűnyírót automatikus fűápoláshoz terveztek. Ettől eltérő alkalmazás nem megengedett, mert veszélyes lehet, vagy a gép károsodásához vezethet.

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

- bokrok, sövények és cserjék nyírására,
- futónövények nyírására,
- fűápolásra tetőkerteken és virágládákban,
- fa- és sövénnyesedék aprítására,
- gyalogutak tisztítására (felszívás, lefújás),
- talajjegyenetranszferre, pl. vakondtúrások elegyenyelgetésére.

6.2 Ruházat és felszerelés



Viseljünk vastag, csúszásmentes talpú lábbelit, és soha ne dolgozzunk mezítláb vagy például szandálban,

- amikor a működő robotfűnyírót közelítjük meg.



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

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

Különösen akkor viseljünk hosszú nadrágot,

- amikor megközelítjük a működő robotfűnyírót.



Karbantartási és tisztítási munkálatok során, a huzal lefektetésekor és felszedésekor, valamint a dokkoló állomás rögzítésekor mindenig

viseljünk vastag kesztyűt.

A fűnyíró késen végzett munkálatok során, valamint a rögzítő kövek és a dokkoló állomás rögzítőinek beütésekor különösen óvjuk a kezünket.

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



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

6.3 Figyelem – elektromos sérülések veszélye



Figyelem! Áramütésveszély!



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

Ellenőrizzük rendszeresen a csatlakozóvezetéket, különös tekintettel a sérülésekre és az öregedés jeleire (tördezés).

Kizárolag eredeti hálózati csatlakozót használunk.

A hálózati csatlakozó nem használható a következő esetekben:

- ha sérült vagy elhasználódott,

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

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

Áramütés veszélye!

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

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

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

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

Áramütés veszélye!

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

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

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

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

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

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

6.4 Akkumulátor

Csak eredeti akkumulátort használunk.

Az akkumulátor kizárolag STIHL robotfűnyíróba történő rögzített beépítésre alkalmas. Itt optimális a védelme, és akkor töltődik, amikor a robotfűnyíró a dokkoló állomáson van. Egyéb töltőkészülék nem használható. A nem megfelelő töltőkészülék használata áramütésveszéllyel, túlmelegedéssel vagy maró akkumulátorfolyadék kiömlésével járhat.

Soha ne bontsuk meg az akkumulátort.

Ügyeljünk arra, hogy az akkumulátor ne essen le.

Ne használunk hibás vagy deformálódott akkumulátort.

Az akkumulátort tartsuk gyermek számára elérhetetlen helyen.



Robbanásveszély!

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



Az akkumulátor kizárolag a -10 °C és +50 °C közötti

hőmérséklet-tartományban használható és tárolható.



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



Ne tegyük ki az akkumulátort mikrohullámú sugárzásnak vagy magas nyomásnak.

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

A nem használt akkumulátort fémtárgyaktól (pl. szögek, érmék, ékszerök) távol tároljuk. Ne használunk fém szállítóedényeket – **Robbanás- és tűzveszély!**

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

Ne helyezzünk tárgyakat az akkumulátor szellőzőnyílásaiba.

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

6.5 A gép szállítása

A robotfűnyíró megemelése és szállítása előtt minden zároljuk a gépet. (⇒ 5.2)

Szállítás előtt hagyjuk lehűlni a gépet.

A gép megemelése és hordozása során ne érjünk a fűnyíró késhez. A robotfűnyíró kizárolag a két hordfogantyúnál emelhető fel, soha ne nyúljunk a gép alá.

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

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

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

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

A lítiumion akkumulátorokat szállításkor különösen gondosan kell kezelni, elsősorban a rövidzárlat megakadályozására ügyeljünk. Az akkumulátort csak a robotfűnyíróban szállítsuk.

6.6 Üzembe helyezés előtt

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

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

A határoló huzalt és a hálózati kábelt megfelelően a talajhoz kell rögzíteni, nehogy botlásveszélyt jelentsen. A huzalokat és a kábeleket ne vezessük át szegélyeken (pl. járdaszegélyen, térkő peremén). Ha a huzalokat és a kábeleket olyan talajon fektetjük le, amelybe a

mellékelt rögzítő cövek nem üthetők be (pl. térkő, járda), használjunk kábelcsatornát.

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

A botlásveszély elkerülése érdekében minden teljesen üssük be a rögzítő cöveket.

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

A dokkoló állomás telepítési helyét lehetőleg úgy válasszuk meg, hogy csúszómászók (pl. hangyák vagy csigák) ne férhessenek hozzá. Különösen a hangyabolyokat és a komposztáló berendezéseket kerüljük.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Üzembe helyezés előtt győződjünk meg az alábbiakról:

- Üzembiztos állapotban van a gép. Ez azt jelenti, hogy a burkolatoknak, a védelmi eszközöknek és a fedének felszerelve, kifogástalan állapotban kell lenniük.
- Üzembiztos állapotban van a dokkoló állomás. Az összes burkolatnak megfelelően felszerelve, kifogástalan állapotban kell lennie.
- A gép előírásszerűen felszerelt hálózati dugaszolálpálcához csatlakozik.
- Kifogástalan állapotban van a csatlakozóvezeték és a hálózati csatlakozó dugó szigetelése.

- Nincs elhasználódva vagy megsérülve a teljes gép (a ház, a burkolat, a fedél, a rögzítőelemek, a fűnyíró kés, a késtengely stb.).
- Az előírásoknak megfelelő állapotban van a fűnyíró kés és a késrögzítés (megfelelő a rögzítés, nem sérült vagy kopott a kés). (⇒ 16.3)
- Nem hiányzik csavar, anyacsavar vagy más rögzítőelem, valamint ezek mindegyike meg van húzva. A laza csavarokat és anyacsavarokat üzembe helyezés előtt meg kell húzni (tartsuk be a meghúzási nyomatékokat).

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

6.7 Programozás

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

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

Az RMI 422 PC modellnél a programozás iMOW® alkalmazás segítségével történő módosítása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt minden érintett személyt előzetesen értesíteni kell a nyírási terv megvaltoztatásáról.

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

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

6.8 Üzemeltetés közben



Különösen a gyermekeket és az állatokat tartsuk távol.

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

Az RMI 422 PC modellnél a nyírási ciklus iMOW® alkalmazás segítségével történő elindítása mások számára váratlan lehet. Emiatt minden érintett személyt előzetesen értesíteni kell a robotfűnyíró lehetséges működéséről.

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

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



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

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

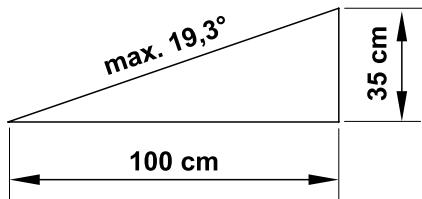
Nem szabad megbillenteni vagy felemelni a robotfűnyírót, ha a villanymotor működik.

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

RMI 422:

A gépet (RMI 422) biztonsági okokból nem szabad 19,3°-nál (35%) meredekebb területeken használni.

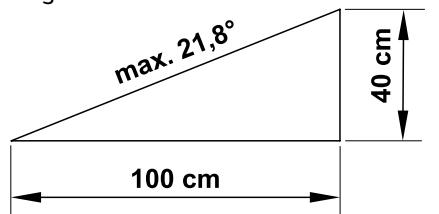
Sérülésveszély! 19,3° meredekség
100 cm-es vízszintes távolságra vetítve
35 cm-es függőleges emelkedésnek felel meg.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

A gépet (RMI 422 P, RMI 422 PC) biztonsági okokból nem szabad 21,8°-nál (40%) meredekebb területeken használni.

Sérülésveszély! 21,8° meredekség
100 cm-es vízszintes távolságra vetítve
40 cm-es függőleges emelkedésnek felel meg.



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

Működés közben nyomjuk meg a **STOP gombot** (\Rightarrow 5.1),

- mielőtt felnyitnánk a fedeleit.

Kapcsoljuk be a **gépzárolást** a következő esetekben: (\Rightarrow 5.2)

- A gép felemelése és hordozása előtt.
- A gép szállítása előtt.
- Mielőtt a beszorult testek eltávolításába vagy az eltömödések megszüntetésébe kezdünk.
- A fűnyíró késen végezendő munkák előtt.
- A gép ellenőrzése vagy tisztítása előtt.
- Ha a gép idegen tárgyba ütközött, vagy a robotfűnyíron szokatlanul erős rezgések lépnek fel. Ilyen esetben ellenőrizni kell a gépet, különös tekintettel a vágóegység (kés, késtengely, késrögzítés) épsegére, és el kell végezni a szükséges javításokat a gép újraindítása és a géppel végezett további munka előtt.

Sérülésveszély!

Az erős rezgések általában hibára utalnak.

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

Ha nem rendelkezünk megfelelő ismeretekkel, a szükséges javításokat szakemberrel végezzük – lehetőség szerint STIHL szakservizhez fordulunk.

A gép elhagyása előtt végezzük el a robotfűnyíró biztonsági beállításait, hogy jogosulatlan személyek ne tudják azt üzembe helyezni. (\Rightarrow 5.)

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

Tilos a gépet nyílt láng közelében üzemeltetni.

6.9 KARBANTARTÁS ÉS JAVÍTÁSOK

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



A dokkoló állomáson és a határoló huzalon végezzük a munkálatokat előtt mindenkorral húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót.



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

A hálózati csatlakozóvezetéket kizárolag hivatalos villanyszerelő javíthatja, ill. cserélheti ki.

A gépen végezett munkálatok után, az újbóli üzembe helyezést megelőzően ellenőrizzük és szükség esetén korrigáljuk a robotfűnyíró programozását.

Különösképpen a dátum és a pontos idő beállítására kell figyelni.

TISZTÍTÁS:

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

Soha ne irányítsunk vízsugarat (különösen nagynyomású mosót) a motor részeire, a tömítésekre, az elektromos alkatrészekre és a csapágyakra. Ennek

figyelmen kívül hagyása meghibásodásokhoz, illetve drága javításokhoz vezethet. Ne tisztítsuk a gépet folyó víz alatt (pl. kerti locsolótömlő segítségével). Ne használjunk agresszív tisztítószereket. Ezek megsérthetik a műanyag és fém alkatrészeket, ami hátrányosan befolyásolhatja a STIHL gép biztonságos működését.

Karbantartási munkák:

Csak a jelen használati utasításban leírt karbantartási munkákat végezheti el a felhasználó, minden más munkát szakszervizben kell elvégeztetni.

Ha Ön nincs a szükséges ismeretek vagy segédesszöközök birtokában, **mindig** forduljon szakszervizhez.

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

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

A STIHL eredeti szerszámai, tartozékaival és a pótalkatrészek optimálisan az adott berendezéshez, és a kezelő igényeihhez vannak hangolva. Az eredeti STIHL pótalkatrészek a STIHL alkatrészszámáról, a STIHL feliratról és adott esetben a STIHL alkatrészszimbólumról ismerhetők fel. Kisméretű alkatrészekben szerepelhet a szimbólum magában is.

Mindig tartsa tisztán és olvashatóan a figyelmeztető és tájékoztató címeket. A sérült vagy elveszett címeket a STIHL szakkereskedőknél beszerezhető eredeti címkekkel kell kicsérálni. Ha valamelyik alkatrészt újra cserél ki, ügyeljen arra, hogy az új alkatrész ugyanolyan címkkével legyen ellátva.

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

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

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

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

6.10 Tárolás hosszabb üzemszünet esetén

Tárolás előtt

- töltök fel az akkumulátort (\Rightarrow 15.7),
- állítsuk be a legmagasabb biztonsági fokozatot (\Rightarrow 11.15),
- állítsuk be a téli leállást a robotfűnyírónál. (\Rightarrow 11.16)

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

A gépet csak üzembiztos állapotban szabad tárolni.

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

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

A tárolóhelynek száraznak, fagybiztosnak és zárhozónak kell lennie.

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

6.11 Hulladékkezelés

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

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

A már nem használt gép ártalmatlanítását szakszerű módon kell végezni.

Ártalmatlanítás előtt a gépet működésképtelenné kell tenni. A balesetek megelőzése érdekében a robotfűnyíró hálózati csatlakozójának kábelét és akkumulátorát el kell távolítani.

Sérülésveszély a fűnyíró kés miatt!

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

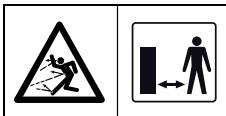
Az akkumulátort a géptől elkülönítve ártalmatlanítsuk. Ügyeljünk az akkumulátor biztonságos és környezetbarát ártalmatlanítására.

7. A szimbólumok leírása



Figyelem!

Üzembe helyezés előtt olvassuk el a használati utasítást.



Figyelem!

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



Figyelem!

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



Figyelem!

Tilos ráülni vagy rámászni a gépre.



Figyelem!

Soha ne érjünk a forgó késhez.



Figyelem!

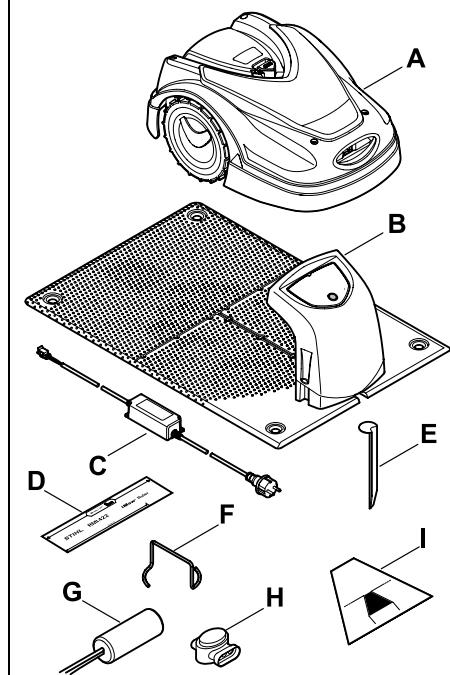
Nyírás közben ne engedjük a gyermekeket a nyírási területre és a gép közelébe.



Figyelem!

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

8. Szállítási terjedelem



Jel	Megnevezés	db
A	Robotfűnyíró	1
B	Dokkoló állomás	1
C	Hálózati adapter	1
D	iMOW® Ruler vonalzó	2
E	Rögzítő a dokkoló állomáshoz	4
F	Lehúzó a menesztő tárcsához	1
G	AKM 100	1
H	Huzalösszekötő	2
I	Sablon folyosó készítéséhez	1

Jel	Megnevezés	db
-	Használati utasítás	1

9. Első telepítés

Az egyszerű, gyors és stabil telepítéshez figyelembe kell venni és be kell tartani az előírásokat és az utasításokat. Különös figyelmet kell fordítani a 28 cm-es huzaltávolság betartására a lefektetéskor. (⇒ 12.)

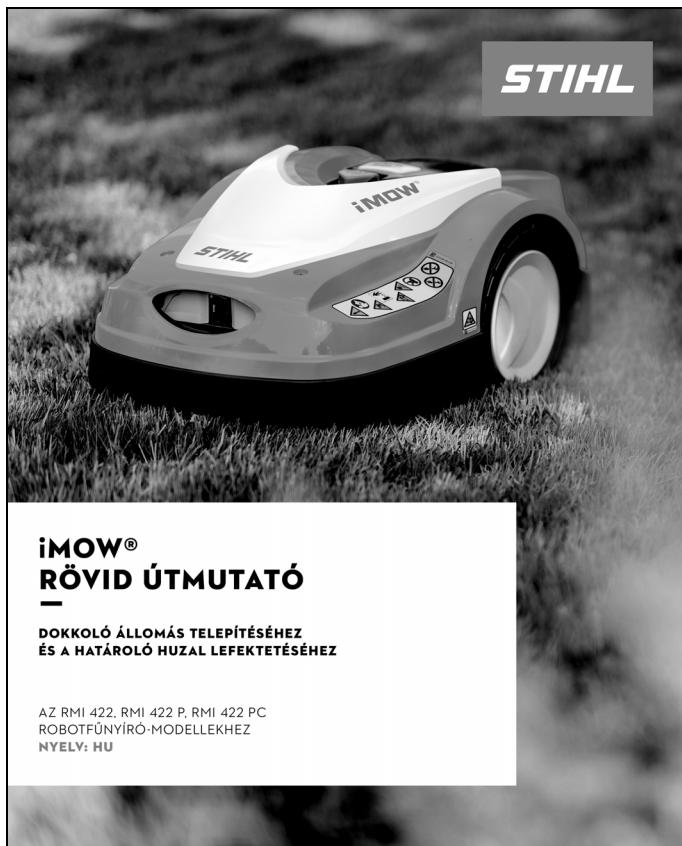
A lenyírt terület növelhető azáltal, hogy a szegélyhez közelebb fektetjük le a határoló huzalt. (⇒ 12.17) A biztonságos működéshez a lefektetéskor a helyi viszonyokhoz kell igazítani a huzaltávolságot.

iMOW® rövid útmutató

Segítségképp külön rövid útmutatót mellékelünk a robotfúnyíróhoz, amely leírja a dokkoló állomás telepítését és a határoló huzal lefektetését. Részletes információk a jelen használati utasítás megfelelő fejezeteiben találhatók. A rövid útmutatót mindenkor a robotfúnyíró használati utasításával együtt használjuk.

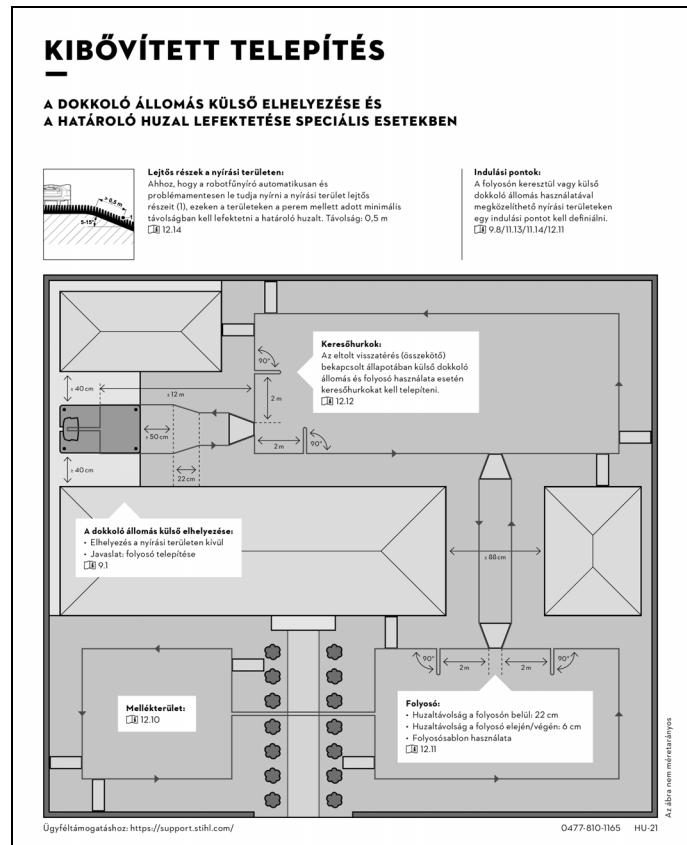
iMOW® rövid útmutató

Az 1. oldal kicsinyített képe:



iMOW® rövid útmutató

A 4. oldal kicsinyített képe:



9.1 Megjegyzések a dokkoló állomáshoz

A dokkoló állomáshoz szükséges helyre érvényes követelmények:

- védett, árnyékos hely:**

A közvetlen napfény felmelegítheti a gépet, és hosszabb akkumulátor-töltési időket okozhat.

A dokkoló állomásra napfénytető szerelhető, amely tartozékként kapható. Ez védi a robotfűnyírót az időjárás hatásaival szemben.

- jól látható hely:**

A dokkoló állomásnak a kívánt telepítési helyen jól láthatónak kell lennie, hogy ne okozhasson botlásveszéllyt.

- megfelelő dugaszolóaljzat közvetlen közelében történő elhelyezés:**

A hálózati csatlakozás csak olyan távolságban lehet a dokkoló állomástól, hogy a tápkábel egyaránt elérjen a dokkoló állomásig és a hálózati csatlakozóig – a hálózati adapter tápkábelét nem szabad átalakítani. Túlfeszültség elleni védelemmel ellátott dugaszolóaljzat használata javasolt.

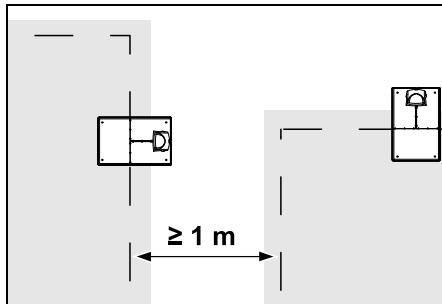
- zavarforrásoktól mentes hely:**

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

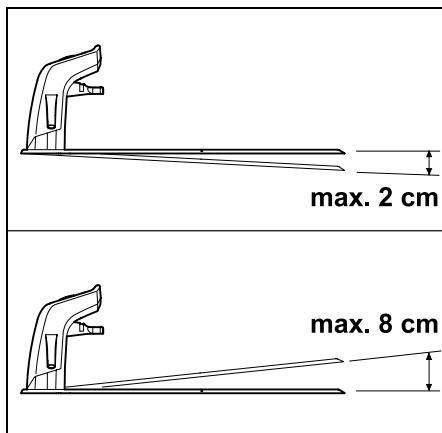
- vízszintes és sík terep.**

Előkészítő műveletek:

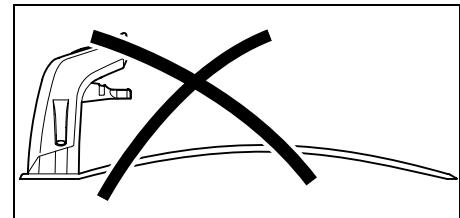
- Az első telepítés előtt nyírjuk le a gyepet hagyományos fűnyíró géppel (az optimális fűmagasság legfeljebb 6 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsoljuk fel a nyírási területet, így könnyebb lesz beütni a rögzítőcöveket.



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



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

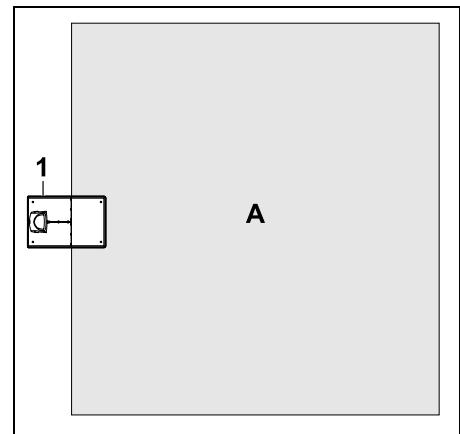


Soha ne hajlítsuk meg az alaplemezet. Az alaplemez alatti egyenetlenségeket meg kell szüntetni, hogy a lemez teljes felületével felfeküdjön a talajra.

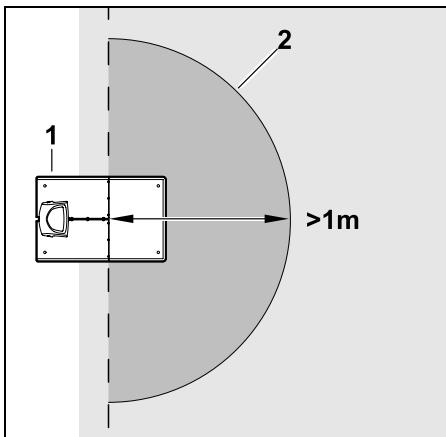
Telepítési változatok:

A dokkoló állomás belső és külső telepítésű lehet.

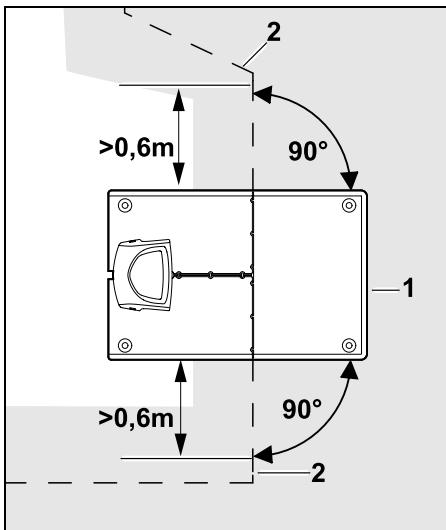
A dokkoló állomás belső elhelyezése:



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

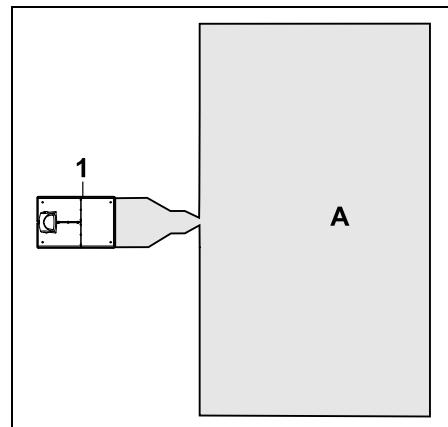


A dokkoló állomás (1) előtt legalább 1 m sugarú sík, szabad területet (2) kell hagyni. Egyenlítsük ki a buckákat és a gödröket.



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

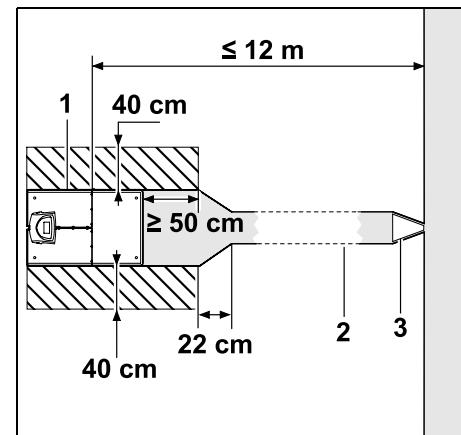
A dokkoló állomás külső elhelyezése:



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

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

A külső dokkoló állomás helyigénye:



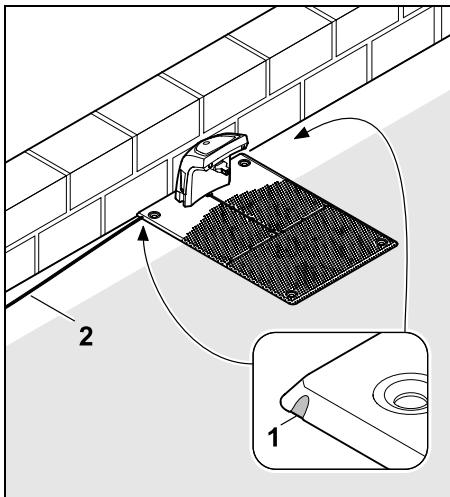
A zavartalan dokkolás, illetve a dokkoló állomás megfelelő elhagyása érdekében a dokkoló állomás (1) az ábra szerint, egy folyosóval (2) telepíthető. A dokkoló állomás körüli, valamint a határoló huzalon kívüli területeknek síknak kell lenniük, és nem korlátozhatják az áthaladást. Egyenlítsük ki a buckákat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

A folyosót (2) a folyosásablon (3) segítségével alakítsuk ki. (\Rightarrow 12.11)

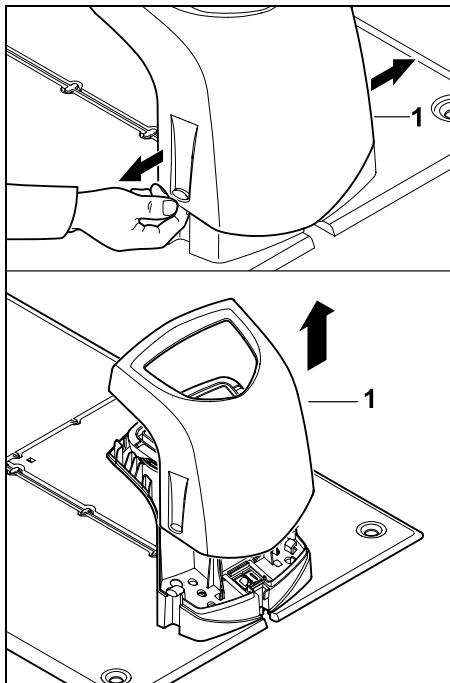
Az alaplemez és a folyosó bejárata közötti minimális távolság: ≥ 50 cm

Az oldalsó szabad terület szélessége: 40 cm

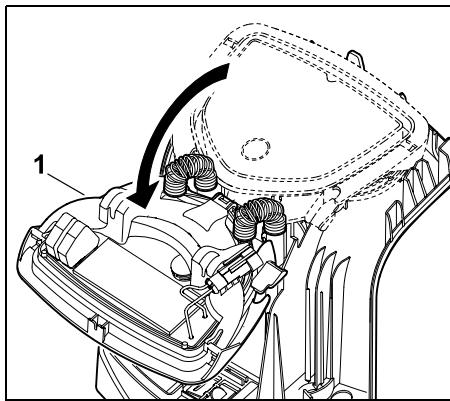
Maximális távolság a nyírási területtől: ≤ 12 m

A dokkoló állomás telepítése falra:

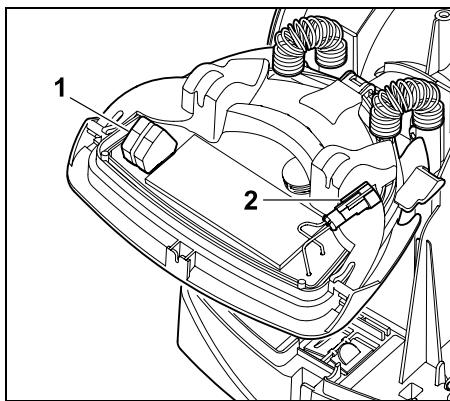
Ha a dokkoló állomást falra telepítik, úgy az alaplemezről kombinált fogóval ki kell törni a bal vagy a jobb oldali fület (1), így teremtve helyet a hálózati kábel (2) számára.

9.2 A dokkoló állomás csatlakozói**A burkolat levétele:**

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

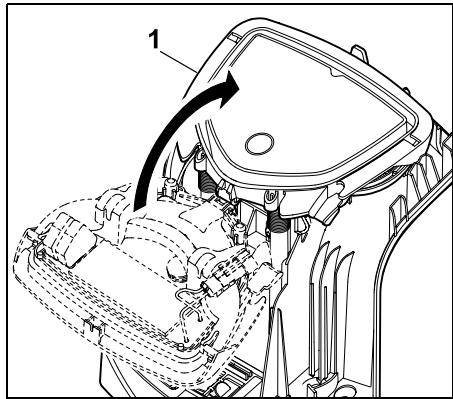
A panel felhajtása:

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



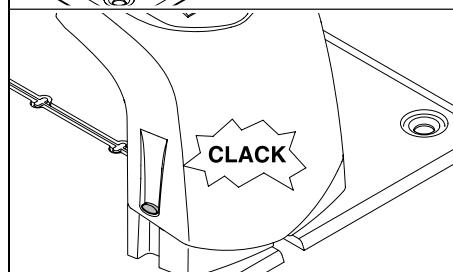
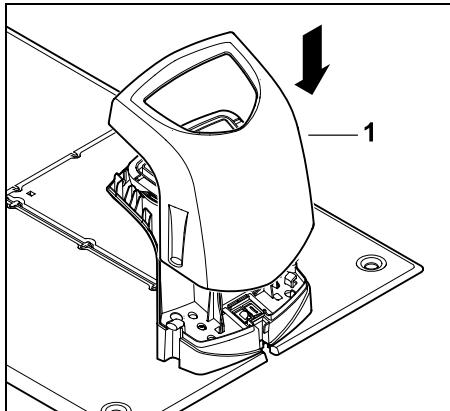
A határoló huzal (1) és a tápkábel (2) csatlakozói zárt panel esetén védettek az időjárás hatásával szemben.

A panel visszahajtása:



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

A burkolat felhelyezése:



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

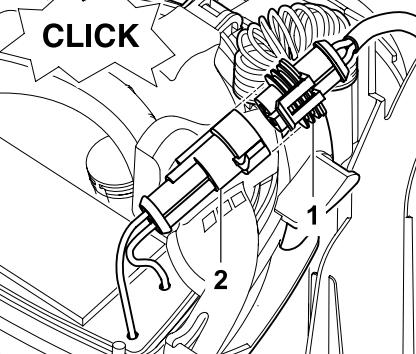
9.3 A hálózati kábel csatlakoztatása a dokkoló állomáshoz



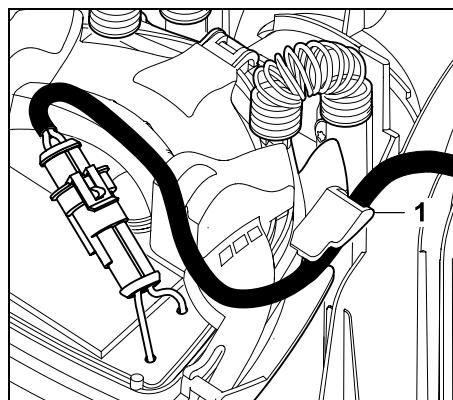
Figyelem!

A csatlakozóknak és a csatlakozóhüvelyeknek tisztáknak kell lenniük.

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

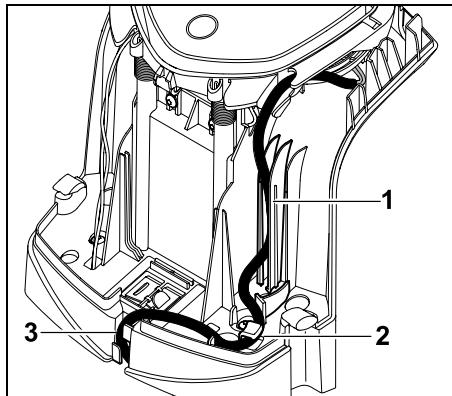


Csatlakoztassuk a hálózati adapter dugaszát (1) a dokkoló állomás csatlakozójához (2).



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

- Hajtsuk vissza a panelt. (⇒ 9.2)

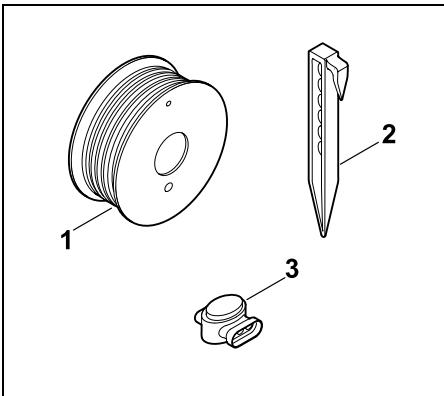


Nyomjuk be a tápkábelt a kábelvezetőbe (1) az ábra szerint, majd vezessük tovább a kábeltehermentesítőn (2) és a kábelcsatornán (3) keresztül a hálózati adapterhez.

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

9.4 Szerelési anyagok

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



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

9.5 A vágási magasság beállítása

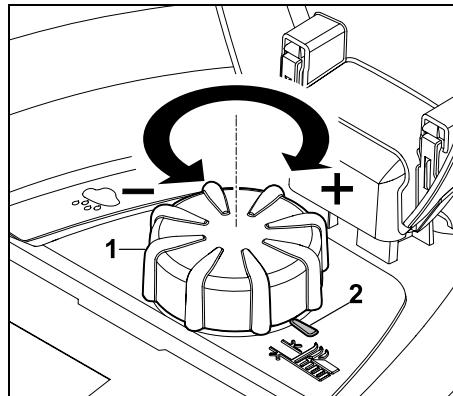
i Az első hetekben, amíg a határoló huzal be nem nő a fűbe, legalább **4. vágási magasságot** állítsunk be, ez gondoskodik a biztonságos működésről.

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

Legkisebb vágási magasság:
S1 fokozat (20 mm)

Legnagyobb vágási magasság:
8. fokozat (60 mm)

- Nyissuk fel a fedeleket. (⇒ 15.2)



Forgassuk el a forgatógombot (1). A jelölés (2) mutatja a beállított vágási magasságot.

i A forgatógomb felfelé lehúzható az állítóelemről. Ez a kialakítás egyrészt a biztonságot szolgálja (ezáltal a gép a forgatógombnál fogva nem emelhető meg és nem szállítható), másrészt a segítségével megakadályozható, hogy illetéktelen személyek megváltoztathassák a vágási magasságot.

9.6 Utasítások az első telepítéshez

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



- A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása
- A dokkoló állomás telepítése
- A határoló huzal lefektetése
- A határoló huzal csatlakoztatása

- A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása
- A telepítés ellenőrzése
- A robotfűnyíró programozása
- Az első telepítés befejezése

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

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

Előkészítő műveletek:

- Az első telepítés előtt nyírja le a gyepeket hagyományos fűnyíró géppel (az optimális fűmagasság legfeljebb 6 cm).
- Kemény és száraz talaj esetén enyhén locsolja fel a nyírási területet, így könnyebb lesz beütni a rögzítőcöveket.
- **RMI 422 PC:**
Valamelyik STIHL szakkereskedésben aktiváltatni kell a robotfűnyírót, és hozzá kell rendelni a géphez a tulajdonos e-mail-címét. (⇒ 10.)

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

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

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

OK

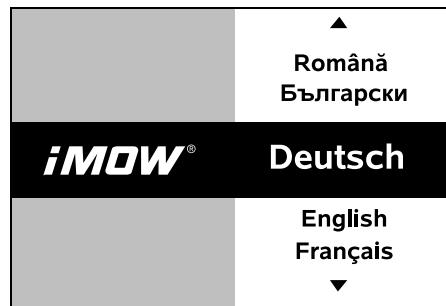
A „**Vissza**” gomb segítségével hagyható el az aktív menü, illetve a telepítési varázslóban ezzel a gombbal lehet visszalépni.



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

9.7 A nyelv, a dátum és a pontos idő beállítása

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



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

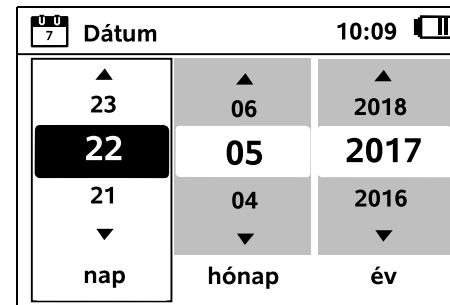
OK



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

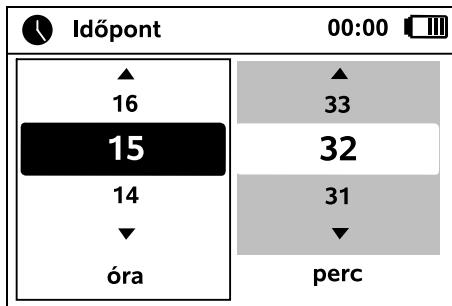
OK

- Szükség esetén adjuk meg a robotfűnyíró 9 számjegyből álló sorozatszámát. Ez a szám a robotfűnyíró adattábláján található (lásd a gép leírását). (⇒ 3.1)



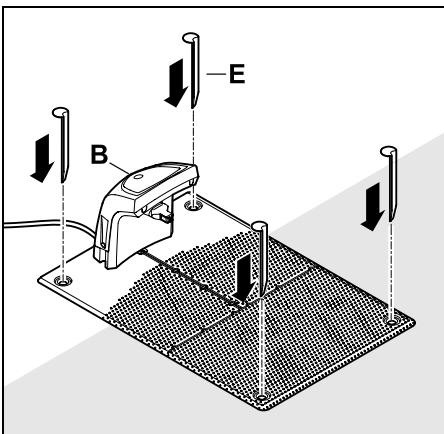
Állítsuk be az aktuális dátumot az irányítógombok segítségével, majd erősítsük meg az OK gombbal.

OK



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

OK

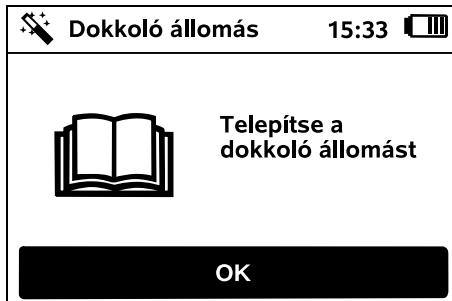


Rögzítsük a dokkoló állomást (B) a kívánt telepítési helyen négy rögzítővel (E).

- A hálózati adaptort a nyírási területen kívül, közvetlen napfénytől, nedvességtől és nyirkosságtól védett részen kell elhelyezni, szükség esetén falra rögzítve.

9.8 A dokkoló állomás telepítése

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



- Csatlakoztassuk a dokkoló állomás tápkábelét. (\Rightarrow 9.3)
- Ha a dokkoló állomást falra telepítik, a tápkábelt az alaplemez alatt kell elvezetni. (\Rightarrow 9.1)

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

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

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

- A műveletek elvégzését követően nyomjuk meg az OK gombot.



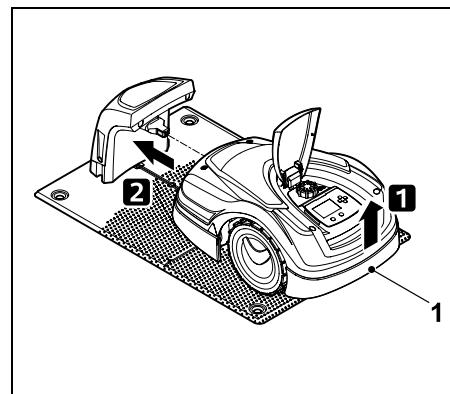
Külső dokkoló állomás esetén:

Az első telepítés befejezését követően határozzunk meg legalább egy indulási pontot a dokkoló állomáshoz vezető folyosón kívül. Az indulási gyakoriságot úgy kell meghatározni, hogy minden 10 menetből 0 menet (0/10) induljon a dokkoló állomástól (0. indulási pont). (\Rightarrow 11.14)



Töltés

16:20

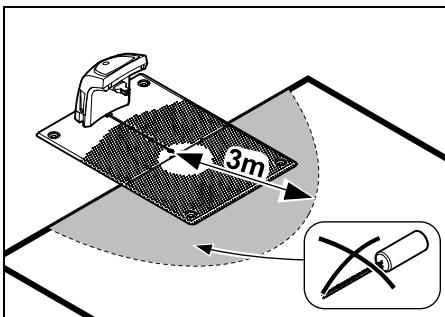


Emeljük meg kicsit a robotfűnyírót a hordfogantyúnál (1) a hajtott kerekek tehermentesítéséhez. Támasszuk a gépet az első kerekeire, és csúsztassuk a dokkoló állomásba.

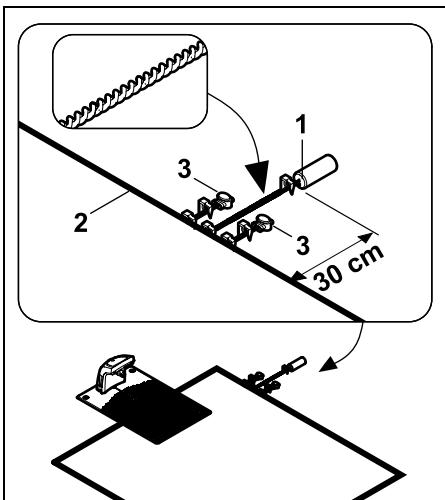
Ezt követően nyomjuk meg a kijelzőn lévő OK gombot.



i Ha az akkumulátor lemerült, a dokkolást követően a kijelző jobb felső sarkában az akkumulátor szimbóluma helyett egy hálózati csatlakozódugó szimbóluma jelenik meg, és a határoló huzal lefektetése közben az akkumulátor töltődik. (⇒ 15.7)



Az AKM 100 tartozékot a dokkoló állomástól legalább 3 méteres távolságban kell telepíteni.



Rögzítőcövekkel rögzítsük az AKM 100 tartozékot (1) 30 cm-es távolságban a nyírási területen kívül. Sodorjuk össze a huzalvégeket a nyírási területig, és rögzítsük egy rögzítőcövekkel.

Vágjuk át a határoló huzalt (2), és huzalösszekötők (3) segítségével csatlakoztassuk a végeket az AKM 100

tartozék határolóhuzal-végeivel (⇒ 12.16). A bal és jobb oldali összekötőelemeket az ábra szerint rögzítsük rögzítőcövekkel.



Csak eredeti rögzítőcövekeket és határoló huzalt használunk.

Szerelőkészletek a szükséges szerelési anyagokkal együtt a STIHL szakkereskedelekben szerezhetők be tartozékként. (⇒ 18.)

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

- a **nyírási terület peremvonala** a fontosabb akadályokkal, határokkal, valamint az esetleges elzárt területekkel, amelyeken a robotfűnyíró nem dolgozhat, (⇒ 27.)
- a **dokkoló állomás** helye, (⇒ 9.1)
- a **határoló huzal** helye (a határoló huzal rövid idő alatt belesüllyed a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni),
- a **huzalösszekötők** helye (az alkalmazott huzalösszekötők rövid idő elteltével nem lesznek láthatók, így az esetleges cseréhez fel kell jegyezni a helyüket). (⇒ 12.16)

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



A robotfűnyíró sehol nem lehet 17 m-nél távolabb a határoló huzaltól, ellenkező esetben nem tudja érzékelni a huzaljelet.

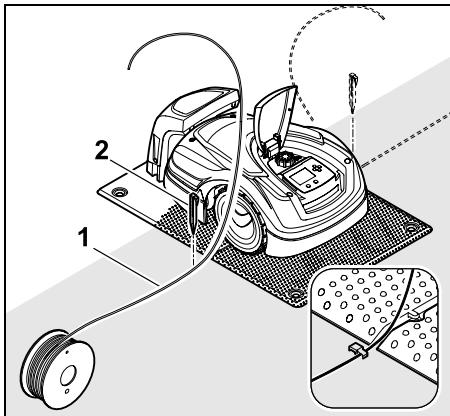


Helyezze el a
határoló huzalt

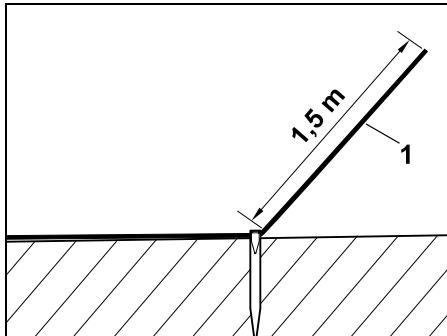
OK

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

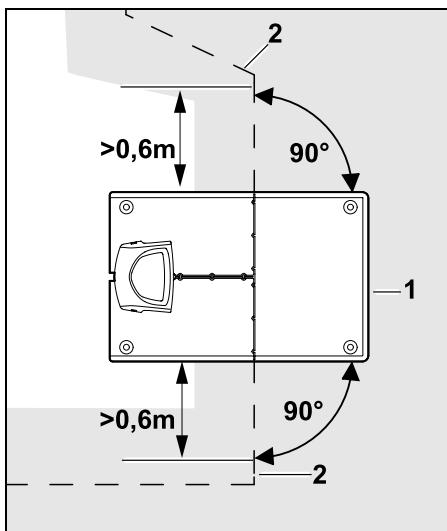
Indulás belső dokkoló állomás esetén:



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



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

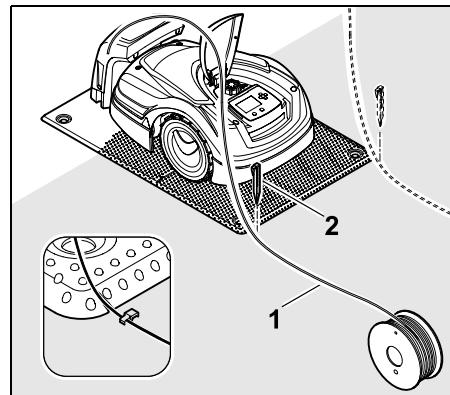


A dokkoló állomás (1) előtt és után **0,6 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögen fektessük le a határoló huzalt (2). Ezután kövessük a határoló huzallal a nyírási terület szélét.

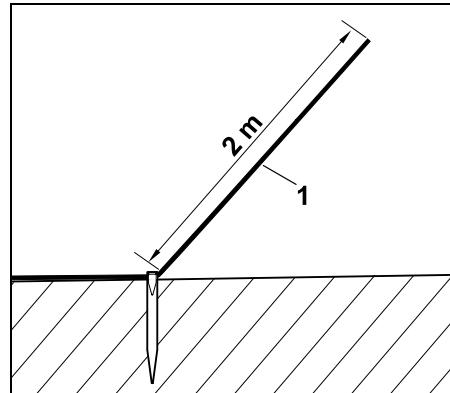


Eltolt dokkolás (összekötő) alkalmazásakor a dokkoló állomás előtt és után legalább **1,5 m** hosszan egyenesen, az alaplemezhez képest derékszögen kell lefektetni a határoló huzalt. (⇒ 11.13)

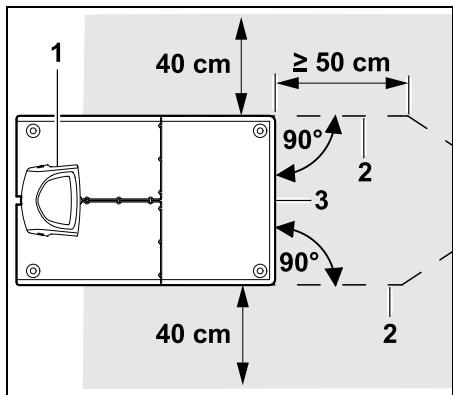
Indulás külső dokkoló állomás esetén:



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



Hagyunk kb. 2 m hosszúságú szabad huzalvéget (1).

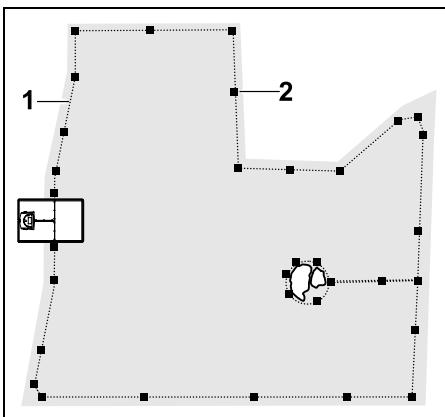


A dokkoló állomás (1) előtt és után 50 cm hosszan, az alaplemezhez képest derékszögben fektessük le a határoló huzalt (2). Ezt követően kialakítható egy folyosó (\Rightarrow 12.11), vagy a határoló huzallal követhető a nyírási terület széle.

Az alaplemez (3) mellett legalább 40 cm szélességű szakaszon szabad átjárást kell biztosítani a robotfűnyíró számára.

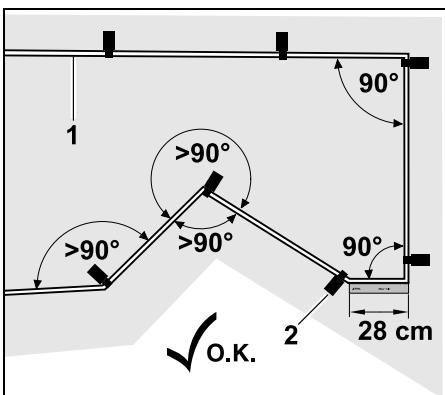
i A külső dokkoló állomás telepítésével kapcsolatban a telepítési példákat tartalmazó fejezetben olvasható további információ. (\Rightarrow 27.)

A huzal lefektetése a nyírási területen:



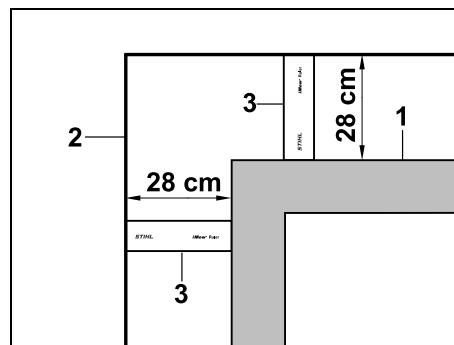
Fektessük le a határoló huzalt (1) a nyírási terület, illetve az esetleges akadályok (\Rightarrow 12.9) körül, és rögzítőcövekkel (2) rögzítsük a talajhoz. Ellenőrizzük a távolságokat az iMOW® Ruler vonalzó segítségével. (\Rightarrow 12.5)

i A robotfűnyíró sehol nem lehet 17 m-nél távolabb a határoló huzaltól, ellenkező esetben nem tudja érzékelni a huzaljelet.



Kerüljük a huzal éles (90°-nál kisebb) szögben történő lefektetését. Az éles szögben futó gyepszéleken az ábra szerint rögzítsük a határoló huzalt (1) rögzítőcövekkel (2) a talajhoz. (\Rightarrow 12.6)

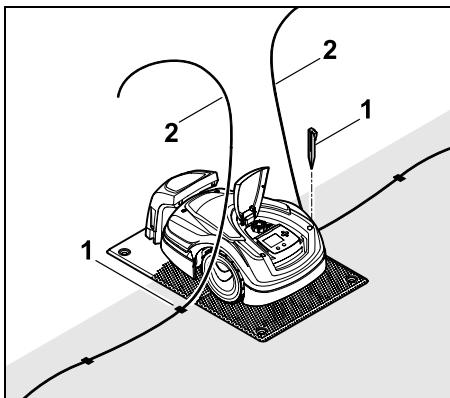
Minden egyes 90°-os sarok után legalább az iMOW® Ruler vonalzó hosszának megfelelő szakaszon keresztül egyenesen kell haladnia a határoló huzalnak a következő sarok előtt.



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

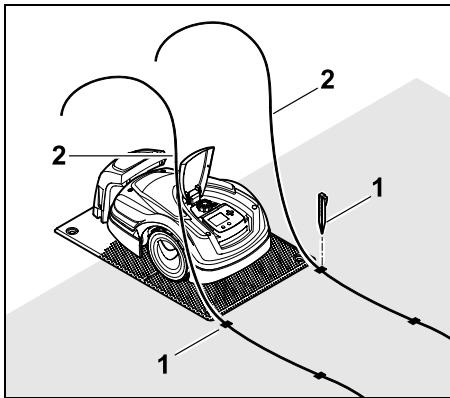
- Szükség esetén hosszabbítuk meg a határoló huzalt a mellékelt huzalösszekötőkkel. (\Rightarrow 12.16)
- Több összefüggő nyírási terület esetén alakítsunk ki mellékterületeket (\Rightarrow 12.10), illetve kössük össze folyosókkal a nyírási területeket. (\Rightarrow 12.11)

Az utolsó rögzítőcövek belső dokkoló állomás esetén:



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

Az utolsó rögzítőcövek külső dokkoló állomás esetén:



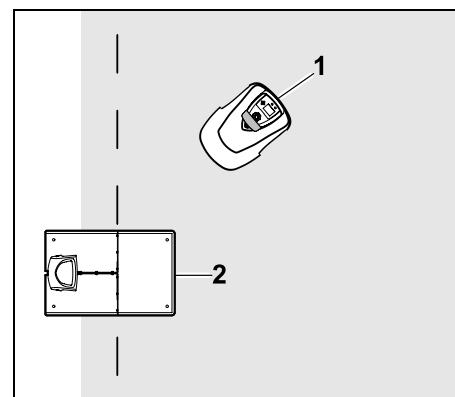
Az utolsó rögzítőcöveget (1) az alaplemez mögött a bal, illetve jobb oldalon, közvetlenül a huzal kilépése mellett üssük be. Vágjuk le a határoló huzalt (2), kb. 2 m hosszúságú szabad huzalvéget hagyunk.

A huzallefektetés befejezése:

- Ellenőrizzük a határoló huzal talajhoz rögzítését, irányadó értékkel méterenként egy rögzítőcövet kell leszúrni. A határoló huzalnak minden fel kell feküdnie a füves területre. Teljesen szűrjuk be a rögzítőcöveket.
- A műveletek elvégzését követően nyomjuk meg az OK gombot.

! Amennyiben az akkumulátor töltöttsége nem elegendő a telepítési varázsló utolsó lépéseihez végrehajtásához, erre vonatkozó üzenet jelenik meg a kijelzőn. Ebben az esetben hagyjuk a robotfűnyírót a dokkoló állomáson, és töltsük tovább az akkumulátort.

Az OK gomb segítségével csak akkor lehet a telepítési varázsló következő lépéseré ugrani, ha az akkumulátor elérte a szükséges feszültséget.



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

Dokkoló állomás 16:11

Húzza ki a csatlakozódugót

OK

9.10 A határoló huzal csatlakoztatása

Dokkoló állomás 16:10

Helyezze az iMOW® robotot a nyír. területre

OK

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



Dokkoló állomás

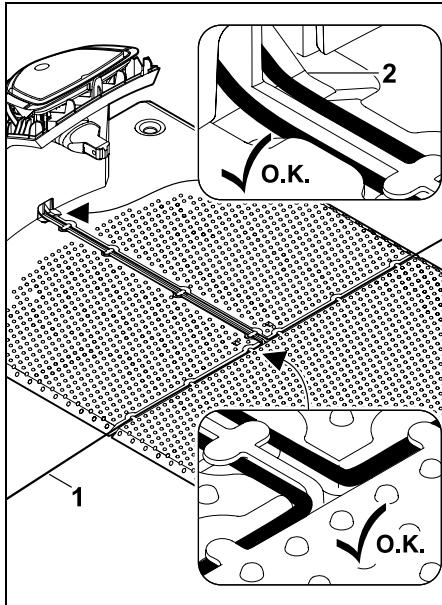
16:12



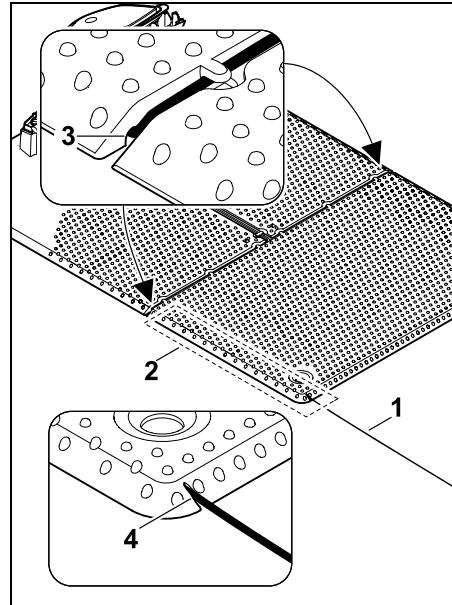
Vegye le
a dokkoló állomás
burkolatát

OK

A határoló huzal belső dokkoló állomás
esetén:



A határoló huzal külső dokkoló állomás
esetén:



Vegyük le a burkolatot. (⇒ 9.2)

Nyomjuk meg az OK gombot.

OK



Dokkoló állomás

16:12

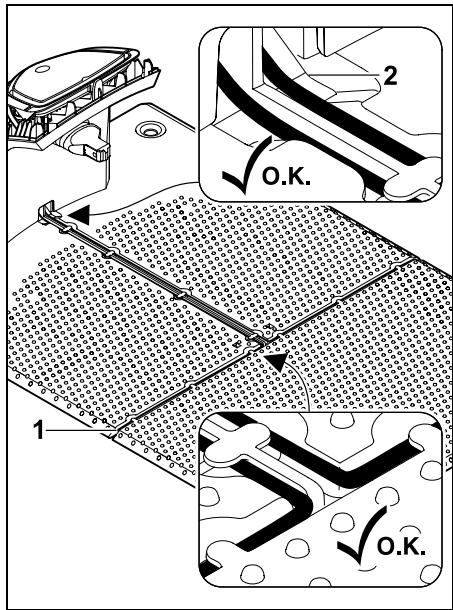


Csatlakoztassa a
határoló huzalt

OK

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

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



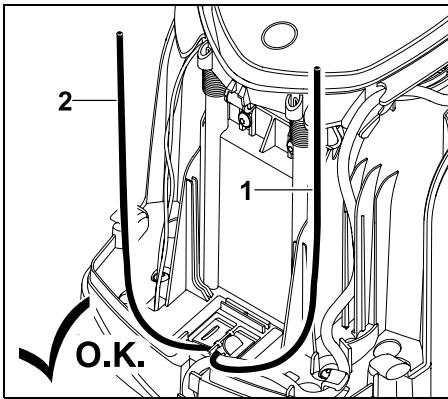
Írassuk a határoló huzalt (1) az alaplemezen lévő kábelvezetőkbe, és bújtassuk át a talapzaton (2).

A határoló huzal csatlakoztatása:

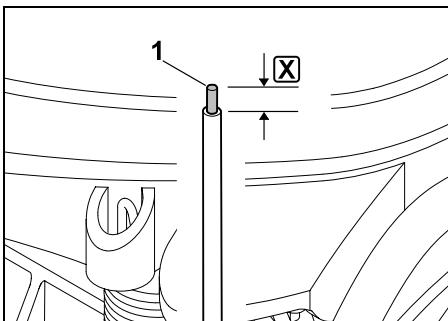


Figyelem!

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

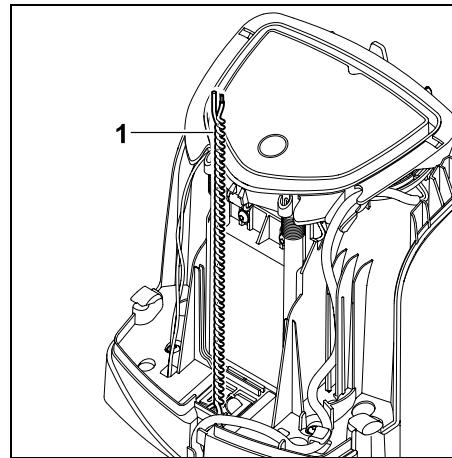


Vágjuk le ugyanakkora hosszúságúra a bal oldali huzalvéget (1) és a jobb oldali huzalvéget (2). A huzalkivezetés és a huzal vége közötti hosszúság: **40 cm**



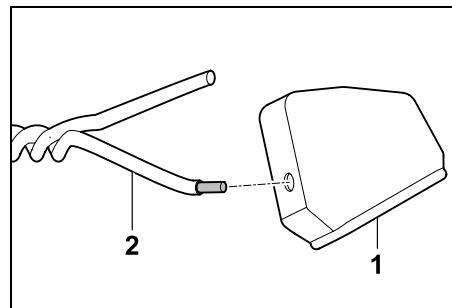
Megfelelő szerszámmal csupaszoljuk le a bal oldali huzalvéget (1) a megadott hosszúságon (X), és sodorjuk össze a huzalereket.

X = 10-12 mm

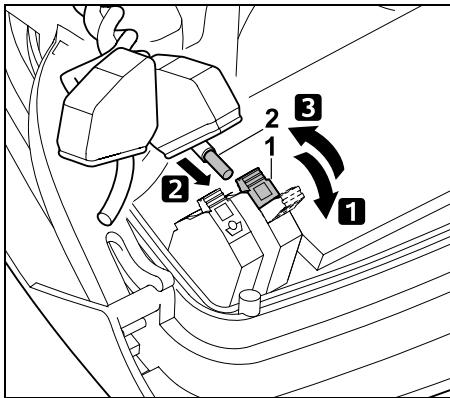


Sodorjuk össze a huzalvégeket (1) az ábra szerint.

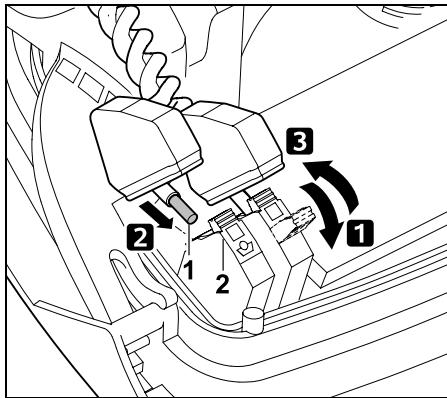
- Hajtsuk fel és tartsuk ebben a helyzetben a panelt. (⇒ 9.2)



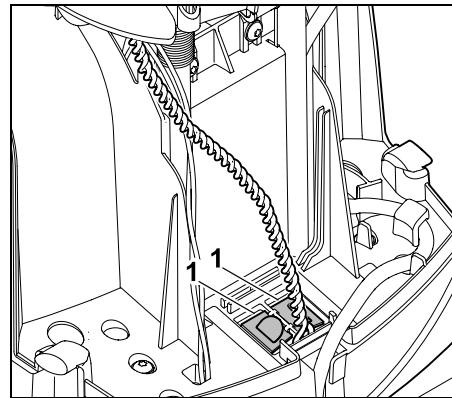
Bújtassunk fel egy-egy burkolatot (1) a huzalvégekre (2).



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



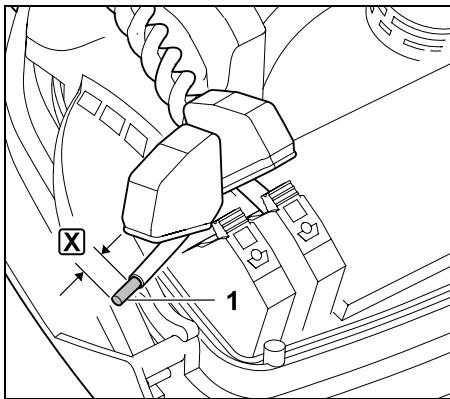
- 1** Hajtsuk fel a jobb oldali szórítókart (1).
2 Csúsztassuk a lecsupaszított huzalvéget (2) ütközésig a szórítóba.
3 Hajtsuk vissza a szórítókart (1).



Zárjuk le a kábelcsatorna (1) burkolatait.

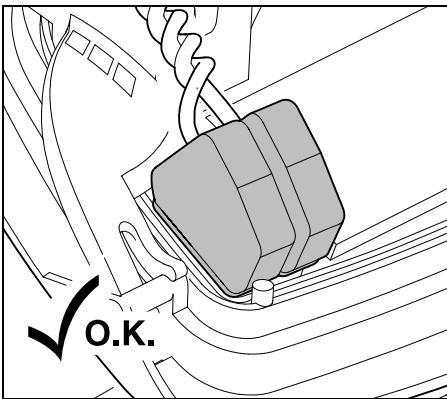
- A műveletek elvégzését követően nyomjuk meg az OK gombot.

OK



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

X = 10-12 mm



Csúsztassuk rá a burkolatokat a szórítóra.

Ellenőrizzük a huzalvégek megfelelő rögzítettségét a szórítóban: minden huzalvégnek szilárdan rögzítve kell lennie.

- Hajtsuk vissza a panelt. (⇒ 9.2)

Dokkoló állomás 16:15

Helyezze vissza a dokkoló állomás burkolatát

OK

Szereljük fel a burkolatot. (⇒ 9.2)

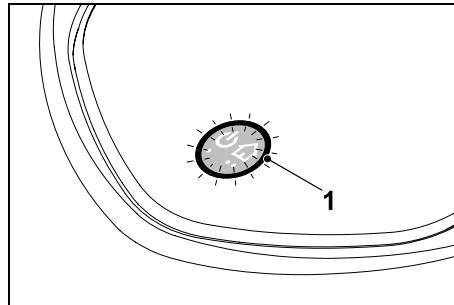
Nyomjuk meg az OK gombot.

OK



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

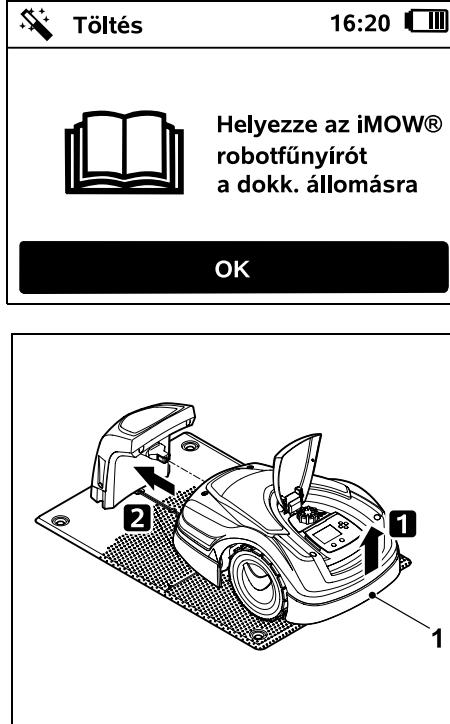
OK



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



Vegyük figyelembe „A dokkoló állomás kezelőelemei” című fejezetben leírtakat, különösen akkor, ha a LED nem a fentiek szerint világít. (⇒ 9.2)



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

Ezt követően nyomjuk meg a kijelzőn lévő OK gombot.

OK

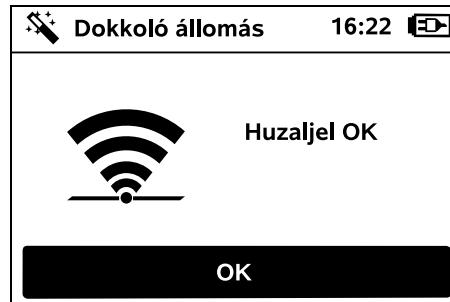
9.11 A robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosítása

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



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

Zavartalan vételek



A huzaljelek rendben van:

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



Folytassuk az első telepítést az OK gomb megnyomásával.

OK

 **RMI 422 PC:** A sikeres párosítást követően a „Standard” energiamód válik aktívává. (⇒ 11.9)

Zavart vétel

A robotfűnyíró nem érzékel a huzaljelet:

a kijelzőn a „Nincs huzaljel” szöveg jelenik meg.



A robotfűnyíró zavart huzaljelet érzékel:

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



A robotfűnyíró fordított polaritású huzaljelet érzékel:

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



Lehetséges ok:

- átmeneti hiba,
- a robotfűnyíró nincs dokkolva,
- fordított polaritással (az oldalakat felcserélve) csatlakoztatták a határoló huzalt,
- a dokkoló állomást kikapcsolták, vagy nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
- meghibásodtak a dugaszcsatlakozók,
- a határoló huzal rövidebb a minimális hosszságánál,
- feltekerték a hálózati kábelt a dokkoló állomás környezetében,
- a határoló huzal végei túl hosszúak, vagy nincsenek megfelelően összesodorva egymással,
- megtört a határoló huzal,
- idegen jel, például mobiltelefon vagy egy másik dokkoló állomás jele zavarja a vételt,

- földkábelben haladó áram, illetve a dokkoló állomás alatt a talajban lévő vasbeton vagy fémtárgyak zavarják a vételt,
- a határoló huzal hosszabb a maximális értéknél (\Rightarrow 12.1).

Megoldás:

- további műveletek nélkül ismételjük meg a párosítást,
- dokkoljuk a robotfűnyírót (\Rightarrow 15.6),
- csatlakoztassuk megfelelően a határoló huzal végeit (\Rightarrow 9.10),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás hálózati csatlakoztatását, feltekerés helyett egyenesítük ki a hálózati kábelt a dokkoló állomás környezetében,
- ellenőrizzük a huzalvégek megfelelő rögzítettségét a szorítóban, a túl hosszú huzalvégeket vágjuk le, illetve a huzalvégeket sodorjuk össze egymással (\Rightarrow 9.10),
- kisebb nyírási területeknél, 80 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell a mellékelt AKM 100 tartozékot a határoló huzallal (\Rightarrow 9.9),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás LED-kijelzőjét (\Rightarrow 13.1),
- szüntessük meg a huzalszakadást,
- kapcsoljuk ki a mobiltelefonokat, illetve a közelben lévő dokkoló állomásokat,
- módosítsuk a dokkoló állomás helyét, illetve távolítsuk el a dokkoló állomás alatt lévő zavarforrásokat,
- használunk nagyobb keresztmetszetű határoló huzalt (külön kapható tartozék).

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



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

9.12 A telepítés ellenőrzése



16:23



Szegély
bejárása

Indítás

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



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

Hajtsa vissza a fedeleit



Mégse

Csukjuk le a robotfűnyíró fedelét. (⇒ 15.2) A robotfűnyíró csak a fedél lecsukását követően indul el automatikusan, és a határoló huzal mentén bezárja a terület szélét.



RMI 422 PC:

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

Ha a szegélybejárás elindítása előtt a robotfűnyíró nem észlel GPS-jelet, a kijelzőn a „Váratlan GPS-jelre” szöveg olvasható. Néhány perc elteltével a robotfűnyíró GPS-jel hiányában is elindítja a szegélybejárást. A GPS-es védelem használatához ilyenkor később el kell indítani a „Szegély tesztelése” (⇒ 11.13) funkciót, máskülönben nem definiálódik dokkterület.

Az iMOW® végighalad a szegélyen

23 m



Megállítás a STOP gombbal

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

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

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

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

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

- Ha a szegélybejárás automatikusan megszakad, korrigáljuk a határoló huzal helyzetét, illetve távolítsuk el az akadályokat.

- A szegélybejárás folytatása előtt ellenőrizzük a robotfűnyíró helyzetét. A gépnek a határoló huzalon vagy a nyírási területen belül kell elhelyezkednie úgy, hogy a gép előlő oldala a határoló huzal irányába nézzen.

Folytatás a szegélybejárás megszakítása után:

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



A STIHL azt javasolja, hogy lehetőség szerint ne szakítsuk meg a szegélybejárást. Ellenkező esetben előfordulhat, hogy nem derül fény a nyírási terület szélénél bekötésével vagy a dokkolással kapcsolatos esetleges problémákra.

A szegélybejárás az első telepítést követően szükség esetén megismételhető. (⇒ 11.13)

A nyírási terület egyszeri teljes körbejárását követően a robotfűnyíró dokkol. Ezt követően a gép rákérdez, hogy indítsa-e el a második tesztkört az ellentétes irányban.

A szegélybejárás automatikus befejeződése:

A második teljes kör bejárása, illetve az ellentétes irányú szegélybejárás elutasítása után a gép dokkol, a telepítési varázsló pedig a következő lépéstre ugrik.

9.13 A robotfűnyíró programozása



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

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



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



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



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

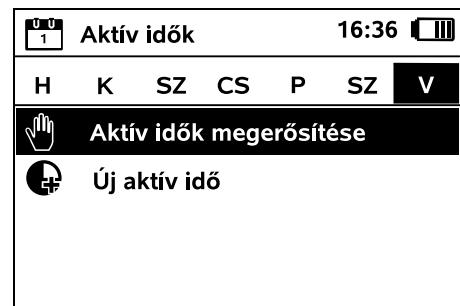
Az OK gomb megnyomásával erősíthető meg az összes aktív idő, és megjelenik a következő nap.

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

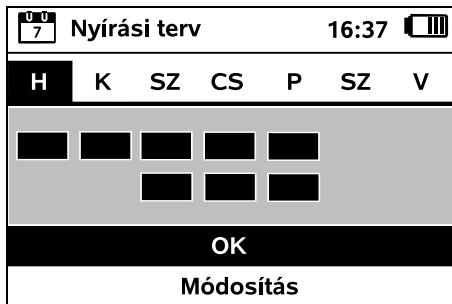
A megjelenített **aktív idő** módosíthatók. Ehhez válasszuk ki az irányítógombokkal a kívánt időintervallumot, és nyissuk meg az OK gombbal. (⇒ 11.7)

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

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



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



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

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

Ügyeljünk arra, hogy az aktív időkben mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. Az aktív időket ennek megfelelően kell kialakítani. Emellett tartsuk be a robotfűnyírók használatára vonatkozó helyi rendeleteket és „A biztonság érdekében” (⇒ 6.) című fejezet utasításait. Szükség esetén azonnal vagy az első telepítés befejeződése után változtassuk meg az aktív időket a „Nyírási terv” menüben. (⇒ 11.7)

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

9.14 Az első telepítés befejezése

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



Fejezzük be az első telepítést az OK gomb megnyomásával.

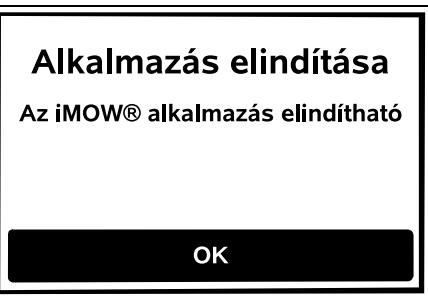
! Az első telepítés után a beállított biztonsági fokozat a legalacsonyabb („Nincs”).

Javaslat:

Az „Alacsony”, „Közepes” vagy „Magas” biztonsági fokozatot állítsuk be. Ez gondoskodik arról, hogy illetéktelenek ne tudják megváltoztatni a beállításokat, valamint ne lehessen másik dokkoló állomással üzemeltetni a robotfűnyírót. (⇒ 11.15)

RMI 422 PC:
kapcsoljuk be a GPS-es védelmet is. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:



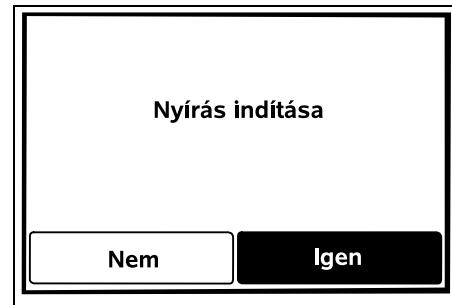
A robotfűnyíró összes funkciójának használatához internetkapcsolattal rendelkező okostelefonra vagy táblagépre kell telepíteni az **iMOW® alkalmazást**, valamint telepíteni kell és el kell indítani a GPS-vevőt. (⇒ 10.)

Zárjuk be a párbeszédablakot az OK gombbal.

OK

9.15 Első nyírás az első telepítés után

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



Ha az első telepítés aktív időn kívül fejeződik be, az OK gomb megnyomásával indítható el egy nyírási ciklus. Amennyiben nem kívánunk füvet nyíratni a robotfűnyíróval, válasszuk ki a „Nem” lehetőséget.

OK

10. iMOW® alkalmazás

Az RMI 422 PC modell az **iMOW® alkalmazás** segítségével kezelhető. Az alkalmazás a legelterjedtebb operációs rendszerekhez elérhető a megfelelő alkalmazásokat árusító boltban.



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

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

Aktiváltatás:

Ahhoz, hogy adatforgalom történhessen az alkalmazás és a robotfűnyíró között, valamelyik szakkereskedésben aktiváltatni kell a gépet a tulajdonos e-mail-címével együtt. A megadott e-mail-címre egy aktiválási hivatkozást küldünk. Az **iMOW® alkalmazást** internetkapcsolatra és GPS-vételre képes okostelefonra vagy táblagépre kell telepíteni. Az e-mail címzettje lesz az alkalmazás adminisztrátora és fő felhasználója, aki teljes mértékben hozzáfér az összes funkcióhoz.



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

Adatforgalom:

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

Az adatforgalom nem folyamatos, adott esetben csak néhány percig tart. Az alkalmazás internetes adatforgalmából adódóan – a mobiltelefonos, ill. internetes szolgáltatójával kötött szerződéstől függően – olyan költségek keletkezhetnek, amelyeket Önnek kell viselnie.



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

Az alkalmazás fő funkciói:

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

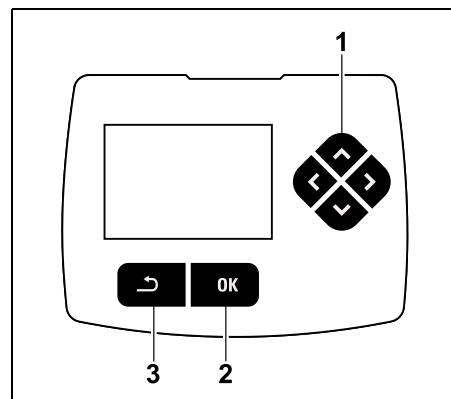


A nyírási terv módosítása, a nyírási ciklusok elindítása, az automatika be- és kikapcsolása, a robotfűnyíró dokkoló állomáshoz küldése, valamint a dátum és a pontos idő megváltoztatása olyan működést okozhat, amelyre mások nem feltétlenül számítanak. Emiatt minden esetben előzetesen értesíteni kell az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

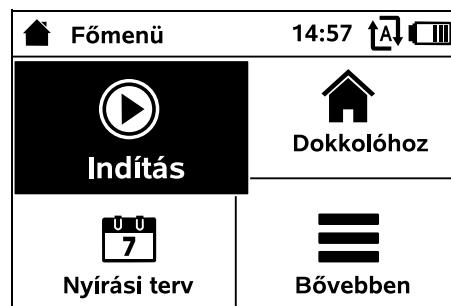
- a gépinformációk és a robotfűnyíró helyének lekérdezése.

11. Menü

11.1 Kezelési információk



Az irányítógombok (1) négy különböző irányba mutató gombból állnak. Ezek a menükön belüli navigációra szolgálnak, a beállítások megerősítése és az egyes menüpontok megnyitása pedig az OK gombbal (2) történik. A „Vissza” gomb (3) segítségével lehet kilépni a menüköből.



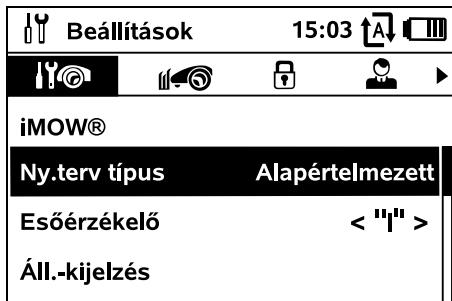
A főmenü 4 almenüből áll, amelyeknek egy-egy parancsgomb felel meg. A kiválasztott almenü hátttere fekete, és az OK gomb segítségével nyitható meg.



A második menüsztint listaként jelenik meg. Az almenük a lefelé, illetve felfelé mutató irányítógombbal választhatók ki. Az aktív menüelemek hátttere fekete.

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

Az almenük az OK gomb megnyomásával nyithatók meg.



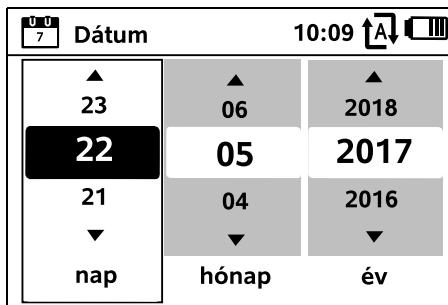
A „Beállítások” és „Információ” almenüket fülekbe rendezték.

A fülek a bal, illetve a jobb oldali irányítógomb megnyomásával választhatók ki, az almenük kiválasztása pedig a lefelé, illetve felfelé mutató irányítógombbal történik. Az aktív fülek, illetve menüpontok hátttere fekete.



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

Kiválasztási ablakok:



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

Párbeszédablakok:



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

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

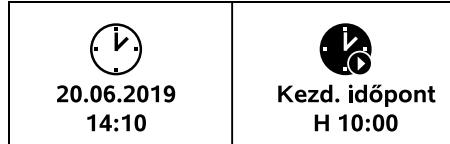
Az OK gomb megnyomása megerősíti a kiválasztott lehetőséget, és megnyitja a megfelelő menüt.

11.2 Állapotkijelzés



Az állapotkijelzés a következő esetekben jelenik meg:

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



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

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység nélkül – RMI 422, RMI 422 P:



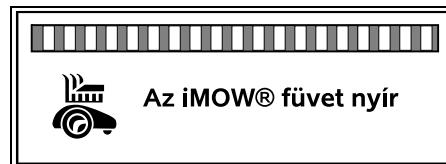
A kijelző alsó részén az „iMOW® üzemkész” szöveg olvasható az ábrán látható szimbólummal, valamint az automatika állapotával együtt. (⇒ 11.7)

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység nélkül – RMI 422 PC:

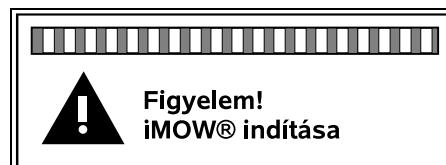


A kijelző alsó részén a robotfűnyíró neve (⇒ 10.) és az „iMOW® üzemkész” szöveg jelenik meg az ábrán látható szimbólummal, az automatika állapotával (⇒ 11.7), valamint a GPS-es védelemre (⇒ 5.9) vonatkozó információval együtt.

Állapotinformáció folyamatban lévő tevékenység esetén – összes modell:



Folyamatban lévő **nyírási ciklus** esetén a kijelzőn „Az iMOW® füvet nyír” szöveg, és egy ennek megfelelő szimbólum látható. A megjelenő szöveg és a szimbólum mindenkor az aktuális tevékenységhez igazodik.



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

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

Szegélynyírás:

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

Menet a dokkoló állomáshoz:

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

Az akkumulátor töltése:

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

Indulási pontok megközelítése:

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

RMI 422 PC: Kívánt zóna

megközelítése:

Ha a robotfűnyíró egy nyírási menet indításakor megközelíti valamelyik kívánt zónát, az „Áthaladás a kívánt zónán” szöveg jelenik meg.

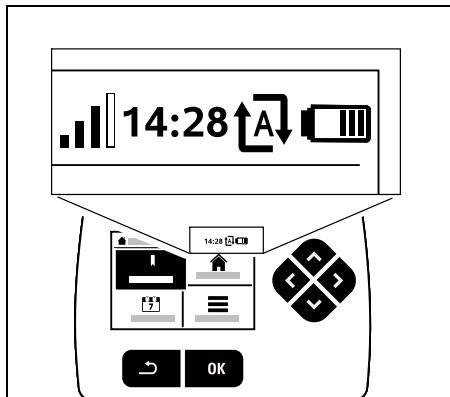
Üzenetkijelzések – összes modell:



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

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

11.3 Információs terület



A kijelző jobb felső sarkában a következő információk jelennek meg:

1. az akkumulátor töltöttségi állapota, ill. a töltési ciklus,
2. az automatika állapota,
3. a pontos idő,
4. a mobiltelefonos jel erőssége (RMI 422 PC).

1. Tölt. állapot:

Az akkumulátorszimbólum a töltöttségi állapot megjelenítésére szolgál.



nincsenek sávok – az akkumulátor lemerült
1–5 sáv – az akkumulátor részben lemerült
6 sáv – az akkumulátor teljesen töltött

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



2. Automatika állapota:

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



3. Időpont:

A pontos idő 24 órás formátumban jelenik meg.

4. Mobiltelefons jel:

A mobilhálózati adatkapsolat **jelerősséget** 4 sáv szemlélteti. Minél több sáv látható, annál jobb a vétel.

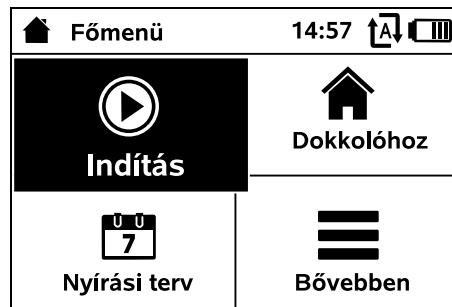


A vételi jel mellett kis × jel mutatja, ha a gép nem tudott internetes kapcsolatot létesíteni.



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

11.4 Főmenü



A főmenü a következő esetekben jelenik meg:



- az állapotkijelzés (⇒ 11.2) OK gombbal történő elhagyásakor,
- a második menüsínten a „Vissza” gomb megnyomásakor.

1. Indítás (⇒ 11.5)

Nyírási idő
Indulási pont
Nyírás itt:

2. Visszatérés (⇒ 11.6)

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



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



11.5 Indítás

	Nyírás indítása	15:02	
Nyírási idő	1.5 h		
Indulási pont		Indulási pont 1	
Nyírás itt:		Fő terület	

1. Nyírási idő:

Itt adható meg a nyírási idő.

2. Indulási pont:

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

3. Nyírás itt:

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

11.6 Visszatérés

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



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

RMI 422 PC:

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

11.7 Nyírási terv

Nyírási terv		11:02	▲	■
Automatika	be			
Nyírási idő	18 h			
Aktív idők	...			
Új nyírási terv				

Automatika

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

Ki - Az összes aktív idő letiltott állapotban van.

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

Nyírási idő

A heti nyírási idő beállítására szolgál. Ez a beállítás csak a „Dinamikus” nyírásiterv-típus esetén használható. Az előre beállított értéket a nyírási terület méretéhez igazítja a gép. (⇒ 14.4)

Kövessük „A programozás beállítása” című fejezet utasításait. (⇒ 15.3)

RMI 422 PC:

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

Aktív idők

Nyírási terv		17:30	▲	■		
H	K	SZ	CS	P	SZ	V
██████████	██████████	██████████	██████████	██████████	██████████	██████████

A **mentett nyírási terv** a „Nyírási terv” menü „Aktív idők” almenüpójében nyitható meg. Az egyes napok alatt lévő négyzetes területek jelképezik a mentett aktív időket. A fekete színnel jelölt aktív időben nyírás történhet, a szürke területek a nyírási ciklusok nélküli aktív időket jelölnek (pl. kikapcsolt aktív idő esetén).



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

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

U	U	1	Aktív idők	15:32	▲	■
H	K	SZ	CS	P	SZ	V
<input checked="" type="checkbox"/>						

08:00 - 12:00
 13:00 - 17:00
 Új aktív idő
 Összes aktív idő törlése

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



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



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



RMI 422 PC:

Az aktív idők az alkalmazás segítségével is beállíthatók. (⇒ 10.)

A mentett aktív idők egyenként kiválaszthatók és módosíthatók.

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



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

Aktív idők megváltoztatása:

<input checked="" type="radio"/> Aktív idő H 08:00-12:00	<input checked="" type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/> Aktív idő ki	
<input checked="" type="checkbox"/> Aktív idő módosítása	
<input checked="" type="checkbox"/> Aktív idő törlése	

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



Az **Aktív idő módosítása** lehetőséggel módosítható az aktív idő.



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



i Amennyiben a rendelkezésre álló időtartam nem elegendő a szükséges nyíráshoz és töltéshez, hosszabbításuk meg vagy egészítsük ki az aktív időket, illetve csökkentsük le a nyírási időt. Erre vonatkozóan kijelzőzenet jelenik meg.

Új nyírási terv

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



i Amennyiben az újraprogramozás befejezése aktív időbe esik, az egyes napi tervez megerősítését követően a robotfűnyíró elkezdi az automatikus nyírást.

11.8 Bővebben

<input checked="" type="checkbox"/> Bővebben	10:27
iMOW® zárolása	
Szegélynyírás	...
Beállítások	...
Információ	...

1. iMOW® zárolása:

Kapcsoljuk be a gépzárolást.

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

2. Szegélynyírás:

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

3. Beállítások(⇒ 11.9)

4. Információ(⇒ 11.17)

11.9 Beállítások

	Beállítások	15:03
	Ny.terv típus	Alapértelmezett
Esőérzékelő	< "I" >	
Áll.-kijelzés		

1. iMOW®:

A gép beállításai (⇒ 11.10).



2. Telepítés:

A telepítés beállítása és tesztelése (⇒ 11.13).



3. Biztonság:

Biztonsági beállítások (⇒ 11.15).



4. Szervizelés:

Karbantartás és szerviz (⇒ 11.16).



5. Szervizterület:

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



11.10 iMOW® – Gépbeállítások

1. Ny.terv típus:

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

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

2. Esőérzékelő:

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

- Az esőérzékelő beállítása (⇒ 11.11)



3. Áll.-kijelzés:

Az állapotkijelzésként megjelenítendő információk kiválasztása. (⇒ 11.12)



- Az állapotkijelzés beállítása (⇒ 11.12)

4. Időpont:

Az aktuális idő beállítása.



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

RMI 422 PC:

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

5. Dátum:

Az aktuális dátum beállítása.



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

RMI 422 PC:

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



6. Dátumformátum:

A kívánt dátumformátum beállítása.

7. Nyelv:

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



8. Kontraszt:

Szükség esetén beállítható a kijelző kontrasztja.



9. Energiamód (RMI 422 PC):

Az **Alapértelmezett** beállításnál a robotfűnyíró minden kapcsolódik az internethez, és elérhető az alkalmazással. (⇒ 10.)



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

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



11.12 Az állapotkijelzés beállítása

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



Tölt. állapot:

Az akkumulátor szimbólumának megjelenítése a százalékos töltöttségi szinttel együtt.



Hátr. idő:

Az adott héten hátralévő nyírási időtartam óráiban és percekben. Ez a kijelzés csak a „Dinamikus” nyírásiterütipusnál választható.



Időpont és Dátum:

Az aktuális dátum és a pontos idő.



Kezd. időpont:

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



Nyír. menetek:

Az adott időpontig elvégzett nyírási ciklusok száma.



Nyír.időtart.:

Az adott időpontig elvégzett nyírási ciklusok időtartama.



Megtett út:

A teljes megtett út.



Hálózat**(RMI 422 PC):**

A mobiltelefonos kapcsolat jelerőssége hálózati azonosítóval. Egy kis x jel, illetve kérdőjel mutatja, ha a robotfűnyíró nem tudott internetes kapcsolatot létesíteni. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)

**GPS-vétel****(RMI 422 PC):**

A robotfűnyíró GPS-koordinátái. (⇒ 11.17)

**11.13 Telepítés****1. Összekötő:**

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

Három lehetőség közül lehet választani:

Ki – alapbeállítás

A robotfűnyíró a határoló huzal mentén halad.

Keskeny – 40 cm

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

Széles – 40 - 80 cm

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

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

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

**2. Indulási pontok:**

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

Indulási pontokat kell definiálni a következő esetekben:

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

RMI 422 PC:

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

- Indulási pontok beállítása (⇒ 11.14)

3. Mellékterületek:

A mellékterületek engedélyezése.

Inaktív – alapbeállítás.

Aktív – a mellékterületek nyírásakor kiválasztandó beállítás. A nyírási területet az „Indítás” menüben kell kiválasztani (fő terület/mellékterület). (⇒ 12.10)

4. Szegélynyírás:

A szegélynyírás gyakoriságának megadása.

Soha – a robotfűnyíró nem nyír szegélyt.

Egyszer – alapbeállítás, a szegély nyírása hetente egyszer.

Kétszer/Háromszor/Négyszer/Ötször – a szegély nyírása hetente kétszer/háromszor/négyszer/ötször.

**5. Szegély tesztelése:**

Indítsuk el a huzalelhelyezés helyességének ellenőrzésére szolgáló szegélybejárást.

Elindul a telepítési varázsló „Telepítés ellenőrzése” lépése. (⇒ 9.)



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

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

6. Újratelepítés:

Ismét elindul a telepítési varázsló, a meglévő nyírási terv pedig törlődik. (⇒ 9.)

**11.14 Indulási pontok beállítása**

A beállításhoz

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

Indulási pontok betanítása:

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





RMI 422 PC:

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

Menet közben az OK gomb megnyomásával, a fedél felnyitása után legfeljebb 4 indulási pont határozható meg.



Nem szabad megnyomni a STOP gombot a fedél felnyitása előtt, mert ekkor megszakad a betanulási menet.

A betanulási menet megszakítására általában csak akkor van szükség, ha módosítani kell a huzal elvezetését, vagy akadályokat kell eltávolítani.

A betanítási folyamat megszakítása:

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

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

A betanítási folyamat befejeződése:

kézzel – megszakítást követően, automatikusan – a dokkolás után. A dokkolás, illetve a menet megszakítása után, az OK gombbal történő megerősítéssel (a fedél felnyitása után) a gép tárolja az új indulási pontokat.

Indulási gyakoriság:

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

- A betanítást követően szükség esetén módosítsuk az indulási gyakoriságokat.
- A betanítási folyamat idő előtti befejeződése esetén parancs segítségével küldjük a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz. (⇒ 11.6)
- **RMI 422 PC:**
A betanítást követően mindenkor indulási pont körül 3 m és 30 m közötti **sugarú** kör definiálható. A mentett indulási pontokhoz alapértelmezés szerint nincs sugár hozzárendelve.



Indulási pontok sugárral:

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

Az 1–4. indulási pont kézi beállítása:

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

A **Távolság** az indulási pont dokkoló állomástól mért távolsága méterben, az óramutató járásával megegyező irányban.

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

RMI 422 PC:

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



A dokkoló állomás a 0. indulási pontnak felel meg, és alapértelmezés szerint onnan indulnak a nyírási ciklusok. Az itteni indulási gyakoriság egészít ki a többi gyakoriságot 10/10 (10 menet minden 10 nyírási menetből) értékre.



11.15 Biztonság

1. Zárolt gép
2. Fokozat
3. GPS-védelem (RMI 422 PC)
4. PIN-kód módosítása
5. Indulásjelzés
6. Menühangjelzések
7. Billentyűzár
8. iMOW®+dokk. párosítás



1. Zárolt gép:

Az OK gombbal aktiválható a gépzárolás. A robotfűnyíró ezt követően nem helyezhető üzembbe. A karbantartási és tisztítási munkálatok, szállítás, valamint átvizsgálás előtt zárolni kell a robotfűnyírót. (⇒ 5.2)

- A gépzárolás feloldásához a megjelenített billentyűkombinációt kell megnyomni.



2. Fokozat:

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

– Nincs:

A robotfűnyíron nincs védelem.

- Alacsony:**
A PIN-kód kérése aktív; a PIN-kód megadása szükséges a robotfűnyíró és a dokkoló állomás párosításához, valamint a gép gyári beállításainak visszaállításához.
- Közepes:**
Az „Alacsony” szintnél felsoroltak, emellett bekapcsolt állapotban van az időzített zárolás.
- Magas:**
Mindig meg kell adni a PIN-kódot.

i A STIHL az „Alacsony”, a „Közepes” vagy a „Magas” biztonsági fokozat beállítását javasolja.

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

PIN-lekérdezés:

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

Párosításvéd..:

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

Alaph.áll.véd.:

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

Időz. zárolás:

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

Beáll.-védelem:

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

3. GPS-védelem (RMI 422 PC):
a nyomkövetés be-, illetve kikapcsolása. (⇒ 5.9)



i Javaslat:
A GPS-es védelem legyen minden bekapcsolva.

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

4. PIN-kód módosítása:
Szükség esetén módosítható a 4 számjegyből álló PIN-kód.



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

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

i A STIHL azt javasolja, hogy jegyezzük fel az új PIN-kódot. Amennyiben ötször hibás PIN-kódot adnak meg, egy négyszámjegyű **mesterjelszó** megadására lesz szükség, továbbá az automatika kikapcsol. A mesterjelszó beállításához a STIHL szakkereskedő rendelkezésére kell bocsátani a kilencszámjegyű sorozatszámot és a négyszámjegyű dátumot, amely a kijelölőablakban jelenik meg.

5. Indulásjelzés:

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



HU

6. Menühangjelzések:

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



LV

7. Billentyűzár

Ha a billentyűzár be van kapcsolva, csak azt követően használhatók a kijelző gombjai, hogy először lenyomva tartjuk a **Vissza** gombot, majd megnyomjuk az **előrefelé** mutató irányítógombot. A billentyűzár az utolsó billentyűlenyomást követően 2 perc elteltével bekapcsol.



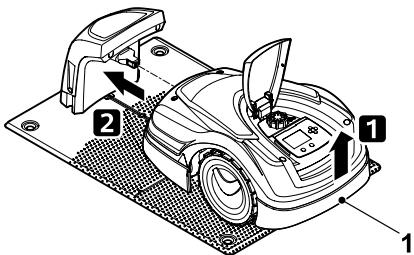
ET RU

8. iMOW®+dokk. párosítás:

A robotfűnyíró az első üzembe helyezést követően csak a telepített dokkoló állomással működtethető. A dokkoló állomás vagy a dokkoló állomás elektronikus alkatrészeinek cseréjét követően, illetve a robotfűnyíró másik nyírási területen, másik dokkoló állomással történő üzembe helyezésekor párosítani kell a robotfűnyírót és a dokkoló állomást.



- Telepítük a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a határoló huzalt. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



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

- Az OK gomb megnyomását követően adjuk meg a PIN-kódot, ezt követően a robotfűnyíró keresni kezdi a huzaljelet, és automatikusan menti azt. A művelet több percig tart. (⇒ 9.11)

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

11.16 Szerviz

1. Késcsere:

Az OK gomb megnyomásával erősíthető meg az új fűnyíró kész felszerelése. A számláló alaphelyzetbe kerül.

2. Huzalkeresés:

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

- Huzalszakadás keresése (⇒ 16.7)

3. Téli leállás:

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

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

4. Beáll. alaph. áll.:

Az OK gomb megnyomásakor visszaállnak a robotfűnyíró gyári beállításai, és újból elindul a telepítési varázsló. (⇒ 9.6)

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

üzenetek” szöveg olvasható.

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

2. Események:

A robotfűnyíró legutóbbi tevékenységeinek listája.

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



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

3. iMOW® állapota:

A robotfűnyírára vonatkozó információk



- Tölt. állapot: Az akkumulátor százalékos töltöttsége
- Hátr. idő: Az adott héten hátralévő nyírási időtartam órákban és percekben
- Dátum és pontos idő
- Kezd. időpont: A terv szerint következő nyírási ciklus kezdete.
- A befejezett nyírási ciklusok száma
- Nyír.időtart.: A befejezett nyírási ciklusok időtartama órában.
- Megtett út: A teljes megtett út méterben.
- Ser.-No.: A robotfűnyíró sorozatszáma, amely az adattáblán is megtalálható (lásd a gép leírását). (⇒ 3.1)

11.17 Információ

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

1. Üzenetek:

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



Zavartalan működés esetén a „Nincsenek

- Akkumulátor:
Az akkumulátor sorozatszáma.
- Szoftver:
A gépre telepített szoftver.

4. Gyep állapota:

A füves területre vonatkozó információk.



- Nyír. terület (négyzetméter):
Ez az érték az első telepítésnél, illetve az újratelepítés során adható meg.
(⇒ 9.6)
- Köridő:
A nyírási terület körüli egy teljes kör megtételének időtartama percben és másodpercben.
- Indulási pontok 1–4:
Az egyes indulási pontok távolsága a dokkoló állomástól méterben, az óramutató járásával megegyező irányban.
(⇒ 11.14)
- Terjedelem:
A nyírási terület kerülete méterben.
- Szegélynyírás:
A szegélynyírás hetenkénti gyakorisága.
(⇒ 11.13)

5. A rádiómodul állapota (RMI 422 PC):

A rádiómodulra vonatkozó információk.



- Műholdak:
Az elérhető műholdak száma.
- Pozíció:
A robotfűnyíró aktuális helyzete, ez csak megfelelő műholdas kapcsolat esetén kérhető le.
- Jelerősség:
A mobilhálózati adatkapcsolat jelerőssége. Minél több pluszjel jelenik meg, annál jobb a kapcsolat (maximum: „++++”)

- Hálózat:
Hálózati azonosító, amely az országkódból (MCC) és a szolgáltatókódból (MNC) áll.
- Mobiltelefonszám:
A tulajdonos mobiltelefonszáma, az alkalmazásban kell megadni.
(⇒ 10.)
- IMEI:
A rádiómodul hardverszáma.
- IMSI:
Nemzetközi mobil-előfizetői azonosító.
- SW:
A rádiómodul szoftververziója.
- Ser.-No.:
A rádiómodul sorozatszáma.
- Modem sorszám:
A rádiómodul sorozatszáma.

12. Határoló huzal



A határoló huzal lefektetése előtt, különösen az első telepítést megelőzően olvassuk el a teljes fejezetet, és pontosan tervezük meg a huzal lefektetését.



Az első telepítést a telepítési varázsló segítségével hajtsuk végre.
(⇒ 9.)

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

A határolóhuzal végleges rögzítése előtt ellenőrizzük a telepítést.
(⇒ 9.) A huzalt általában megfelelően el kell igazítani folyosók, szűk helyek vagy elzárt területek előtt.

Eltérések adódhatnak a következő esetekben:

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



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

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

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

12.1 A határoló huzal lefektetésének megtervezése

i Tekintsük át a használati utasítás végén lévő **telepítési példákat**. (⇒ 27.)

Az elzárt területeket, folyosókat, mellékterületeket, keresőhurkokat és huzaltartalékokat a határoló huzal lefektetésekor alakítsuk ki, így elkerülhetjük a későbbi korrekciókat.

- Határozzuk meg a **dokkoló állomás helyét**. (⇒ 9.1)
- Távolítsuk el a nyírási területen lévő **akkadályokat**, vagy alakítsunk ki körülöttük elzárt területet. (⇒ 12.9)
- **Hatóroló huzal:**
A határoló huzalt folytonos hurokként, az egész nyírási terület köré kell lefektetni.
Maximális hossz:
500 m

i Kis nyírási területeknél, 80 m-nél rövidebb huzalhossznál a határoló huzal lefektetésekor telepíteni kell a mellékelt **AKM 100** tartozékot. (⇒ 9.9)

- **Folyosók és mellékterületek:**
Az automatika segítségével történő nyírásához kössük össze a nyírási terület összes részét **folyosókkal**. (⇒ 12.11)
Amennyiben ehhez nincs elegendő hely, alakítsunk ki **mellékterületeket**. (⇒ 12.10)
- A határoló huzal lefektetésekor ügyeljünk a megfelelő **távolságokra** (⇒ 12.5):
a szomszédos, áthaladást nem korlátozó, ± 1 cm-nél kisebb

szintkülönbségű területeknél (pl. gyalogutak): **0 cm**
folyosóknál: **22 cm**
magas akadályoknál (pl. falak, fák):
28 cm
szűk helyeken a minimális távolság:
44 cm
vizek mellett, illetve ahonnan a robotfúnyíró leeshet (szegélyek, peremek): **100 cm**

• Sarkok:

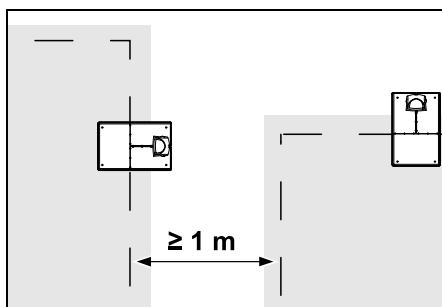
Kerüljük a huzal éles (90°-nál kisebb) szögben történő lefektetését.

• Keresőhurkok:

Eltolt dokkolás (összekötő) használatakor a folyosóknál, illetve a külső telepítésű dokkoló állomásnál keresőhurkokat kell kialakítani. (⇒ 12.12)

• Huzaltartalékok:

A határoló huzal utálagos áthelyezésének megkönnyítése érdekében érdemes több helyen huzaltartaléket kialakítani. (⇒ 12.15)



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

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

12.2 A nyírási terület vázlatának elkészítése

1

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

A vázlatok tartalma:

- a **nyírási terület peremvonala** a fontosabb akadályokkal, határokkal, és az esetleges elzárt területekkel, amelyeken a robotfúnyíró nem dolgozhat, (⇒ 27.)
- a **dokkoló állomás** helye, (⇒ 9.8)
- a **határoló huzal** elhelyezkedése (a határoló huzal rövid idő alatt belesüllyed a talajba, és nem látható – különösen az akadályok körül lévő huzalelhelyezést kell feljegyezni), (⇒ 9.9)
- a **huzalösszekötő** helye (az alkalmazott huzalösszekötő rövid idő elteltével nem lesz látható, így az esetleges cseréhez fel kell jegyezni a helyt). (⇒ 12.16)

12.3 A határoló huzal lefektetése

i Csak eredeti rögzítőcöveket és határoló huzalt használunk. Szerelőkészletek a szükséges szerelési anyagokkal együtt a STIHL szakkereskedelekben szerezhetők be tartozékként. (⇒ 18.)

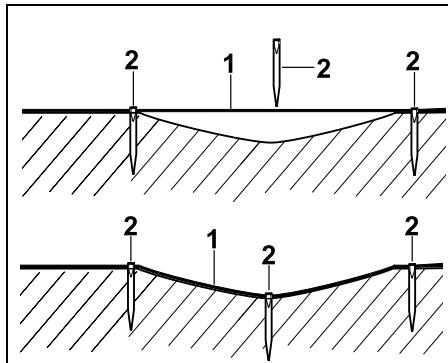
A huzal lefektetésének irányába tetszés szerinti lehet (az óramutató járásával megegyező vagy azzal ellenkező).

A rögzítőcöveket soha ne a határoló huzal segítségével húzzuk ki, minden használunk megfelelő szerszámot (pl. kombinált fogót).

Készítsünk vázlatot a határoló huzal elhelyezkedéséről. (⇒ 12.2)

- Telepítük a dokkoló állomást. (⇒ 9.8)
- A dokkoló állomástól indulva fektessük le a határoló huzalt a nyírási terület, illetve az esetleges akadályok körül (⇒ 12.9), és rögzítőcövekkel rögzítsük a talajhoz. Ellenőrizzük a távolságokat az iMOW® Ruler vonalzó segítségével. (⇒ 12.5) Kövessük az „Első telepítés” című fejezet utasításait. (⇒ 9.9)
- Csatlakoztassuk a határoló huzalt. (⇒ 9.10)

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



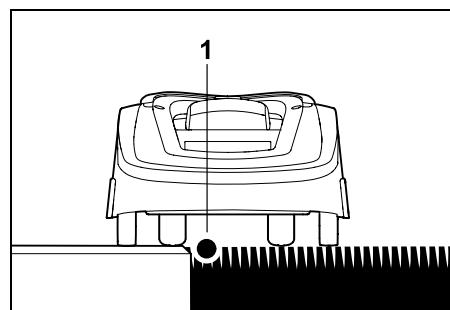
A határoló huzalt (1) a talaj fölött kell lefektetni, és egyenetlenségek esetén kiegészítő rögzítőcövekkel (2) kell rögzíteni. Ez megakadályozza, hogy a fűnyíró kés átvágja a huzalt.

12.4 A határoló huzal csatlakoztatása

- Húzzuk ki a hálózati csatlakozódugót, majd vegyük le a dokkoló állomás burkolatát.
- Illessük a határoló huzalt az alaplemez kábelvezetőibe, bútassuk át a lábazaton, szigeteljük a végeit, majd csatlakoztassuk a dokkoló állomáshoz. Kövessük az „Első telepítés” című fejezet utasításait. (⇒ 9.10)
- Helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát és dugjuk be a hálózati csatlakozódugót.
- Ellenőrizzük a huzaljelet. (⇒ 9.11)
- Ellenőrizzük a dokkolást. (⇒ 15.6) Szükség esetén igazitsuk ki a határoló huzal elhelyezését a dokkoló állomás környékén.



12.5 Huzaltávolságok – az iMOW® Ruler vonalzó használata



Az áthaladást nem korlátozó akadályok (pl. burkolt területek, járható utak) és a határoló huzal (1) között nem kell távolságot tartani. A robotfűnyíró ilyenkor az egyik hátsó kerekével a nyírási területen kívül halad.

Maximális szintkülönbség a füves talajhoz képest: **±1 cm**



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

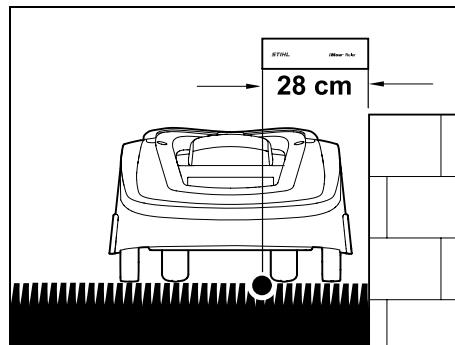
A huzaltávolságok mérése az iMOW® Ruler vonalzó segítségével:

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



Magas akadály:

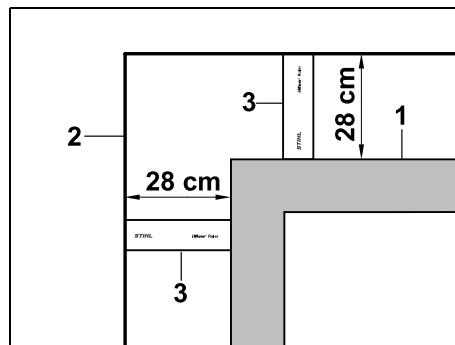
A magas akadályok és a határoló huzal közötti távolság.



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

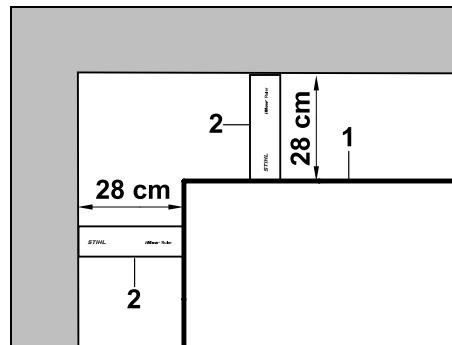
A 28 cm-es távolságnak köszönhetően a robotfűnyíró úgy tud végighaladni a határoló huzal mentén, hogy a sarokban nem ütközik neki a magas akadálynak.

Huzallefektetés magas akadályok körül:



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

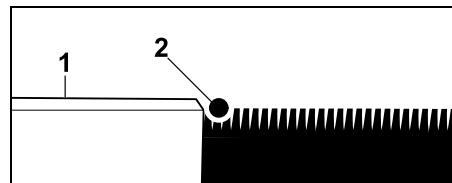
fektessük le a határoló huzalt (2) az iMOW® Ruler vonalzó (3) segítségével.
Huzaltávolság: 28 cm



Amikor magas akadályoknál lévő belső sarkok körül fektetjük le a határoló huzalt (1), mérjük ki a huzaltávolságot az iMOW® Ruler vonalzó (2) segítségével.
Huzaltávolság: 28 cm

Az akadályok magasságának mérése:

Ha a leküzdendő szintkülönbség $\pm 1 \text{ cm}$ -nél kisebb, a robotfűnyíró képes úgy haladni a környező területeken, mintha azok utak lennének.

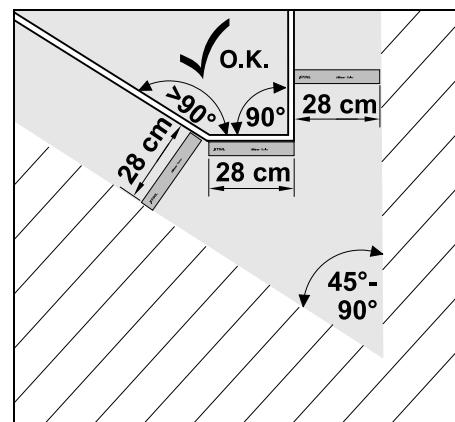


Ha a szintkülönbség kisebb, mint $\pm 1 \text{ cm}$ az áthaladást nem korlátozó akadálynál (1): a határoló huzal (2) lefektetésekor nem kell távolságot tartani az akadálytól.



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

12.6 Éles sarkok



A hegyesszögben ($45^\circ - 90^\circ$) futó gyepszéleken az ábra szerint rögzítük a határoló huzalt. Mindkét saroknál legalább **28 cm** távolságot kell tartani, hogy a robotfűnyíró végig tudjon haladni a szegélyen.

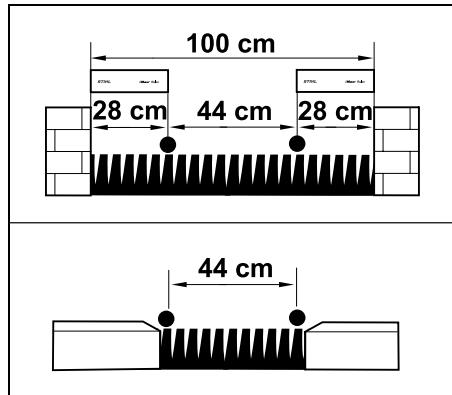
A 45° -nál élesebb sarkokat ki kell hagyni a határoló huzal lefektetésekor.

12.7 Szűk területek

i Amennyiben a nyírási területen szűk területet alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltolt visszatérést (összekötő) (⇒ 11.13), vagy keresőhurkokat kell kialakítani. (⇒ 12.12)

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

Ha két nyírási területet olyan keskeny rész köti össze, amelyen a gép képes végighaladni, akkor folyosó alakítható ki. (⇒ 12.11)



A minimális huzaltávolság **44 cm**.

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

- ± 1 cm feletti, magas akadályok (pl. falak) között **100 cm**,
- ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, az áthaladást nem korlátozó területek (pl. gyalogutak) között **44 cm**.

12.8 Összekötő szakaszok kialakítása

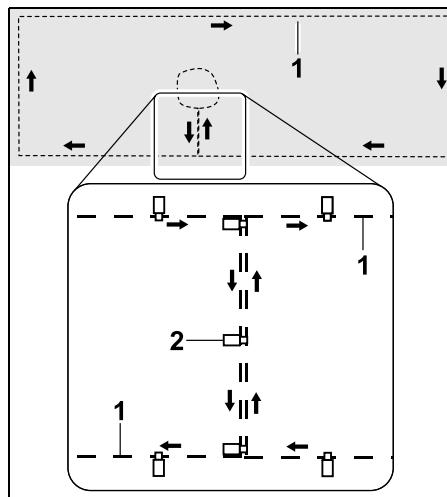
A robotfűnyíró figyelmen kívül hagyja a határoló huzal jelét, ha a huzalok szorosan egymás mellett, párhuzamosan haladnak. Összekötő szakaszokat kell alkalmazni a következő esetekben:

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



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

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



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

12.9 Elzárt területek

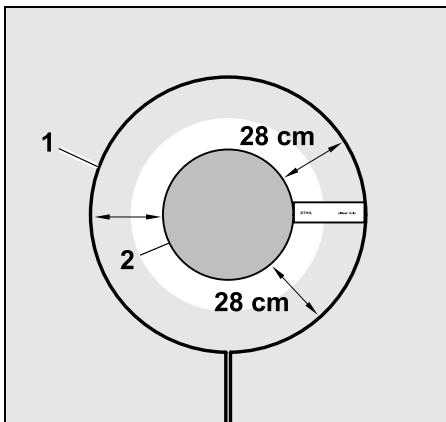
Elzárt területeket kell kialakítani a következő esetekben:

- az olyan akadályok körül, amelyekhez a robotfűnyíró nem érhet hozzá,
 - a nem elég stabil akadályok körül,
 - a túl alacsony akadályok körül.
- Minimális magasság: 8 cm

A STIHL a következőket javasolja:

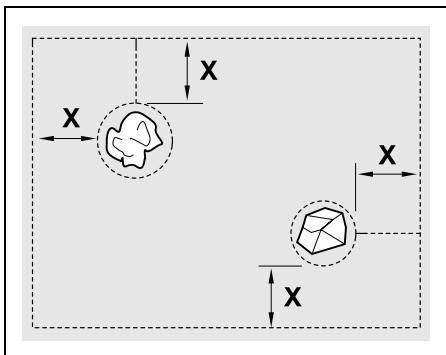
- távolítsuk el az akadályokat, vagy határoljuk körül azokat elzárt területekkel.
- Az első telepítést, illetve a huzal nyomvonalának megváltoztatását követően a „Szegély tesztelése” parancssal ellenőrizzük az elzárt területeket. (⇒ 11.13)

Távolság a határoló huzal és az elzárandó terület szegélye között: **28 cm**



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

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



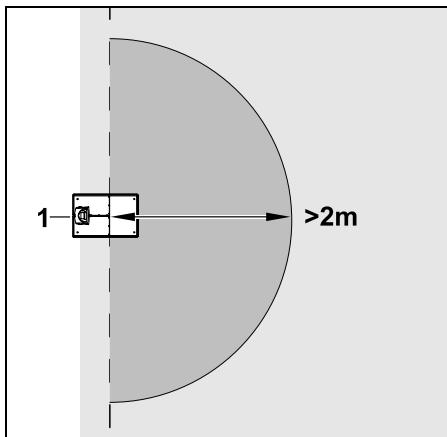
Az elzárt területek **minimális átmérője** 56 cm.

A **szegélytől mért távolságnak (X)** nagyobbnak kell lennie, mint 44 cm.

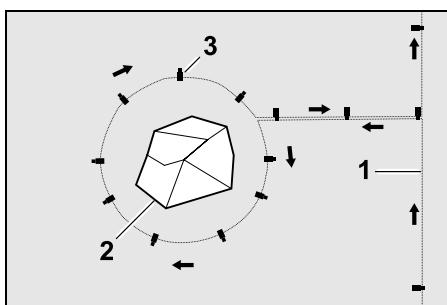


Javaslat:

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



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

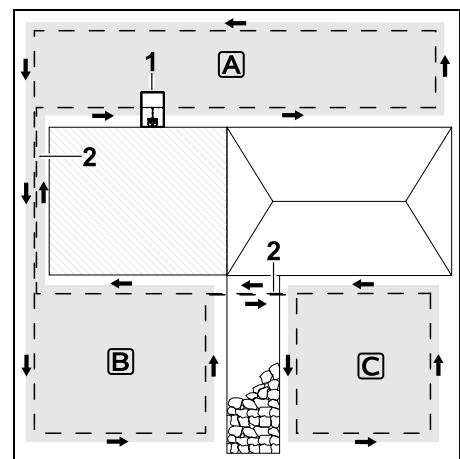


Vezessük a határoló huzalt (1) a szegélytől az akadály felé, az akadály (2) körül megfelelő távolságot tartva fektessük le a huzalt, majd kellő számú rögzítő cövekkel (3) rögzítsük a talajhoz. Ezt követően vezessük vissza a határoló huzalt a szegélyhez.

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

12.10 Mellékterületek

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



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

- A mellékterületek a „Bővebben – Beállítások – Telepítés” menüben aktiválhatók. (⇒ 11.13)

12.11 Folyosók

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

i A folyosókon csak a határoló huzal mentén történő elhaladás során történik fúnyírás. Szükség esetén kapcsoljuk be az automatikus szegelynyírást, vagy kézzel nyírjuk le rendszeresen a folyosóhoz tartozó területet.
(⇒ 11.13), (⇒ 11.13)

Amennyiben folyosókat alakítunk ki, ki kell kapcsolni az eltolt visszatérést (összekötő) (⇒ 11.13), vagy keresőhurkokat kell kialakítani. (⇒ 12.12)

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

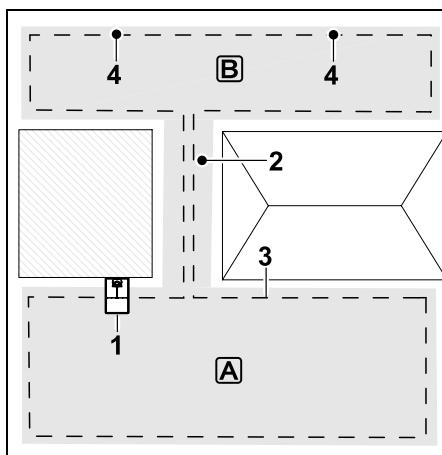
Feltételek:

- A folyosóhoz tartozó területen lévő rögzített akadályok közötti **minimális szélesség** 88 cm, az áthaladást nem korlátozó utak között pedig 22 cm.

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

- A folyosókon a gép szabadon haladhat.

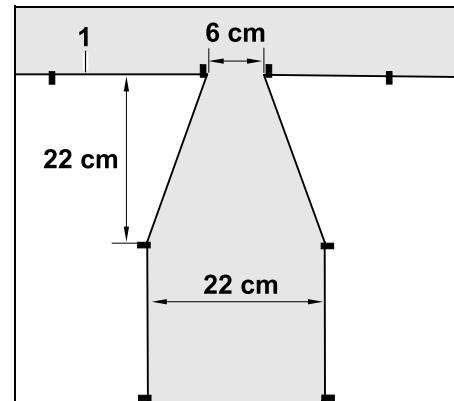
- A második nyírási területen legalább 1 **indulási pontot** kell definiálni.
(⇒ 11.14)



A dokkoló állomás (1) az **A** nyírási területen található. A **B** nyírási területet egy folyosó (2) köti össze az **A** nyírási terüettel. A határoló huzal (3) mentén. A **B** terület lenyírásához indulási pontokat (4) kell definiálni. (⇒ 11.14)

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

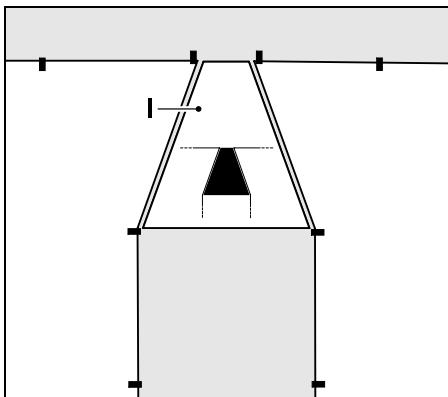
A folyosó elejének és végének kialakítása:



A folyosók elején és végén a határoló huzalt (1) az ábra szerint tölcsérszerűen kell lefektetni. Ezáltal elkerülhető, hogy a robotfúnyíró nyírás közben véletlenül a folyosóra hajson.

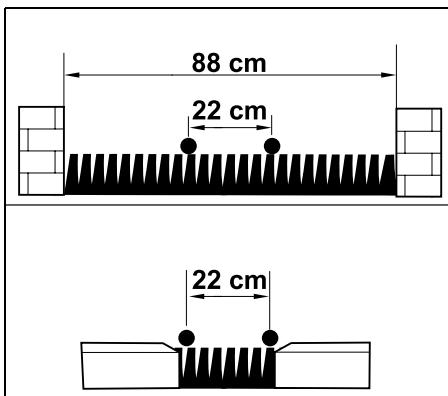
i A megadott méretek a környezettől és a tereptől függnek. A tölcsérszerű be-, illetve kijáratról ellátott folyosóknál minden ellenőrizzük, hogy a robotfúnyíró beférjen ezekbe.

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



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

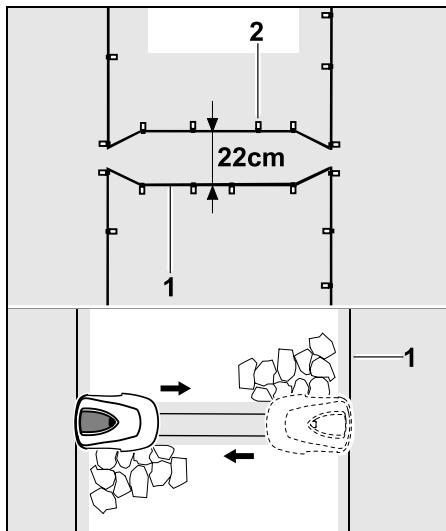
Folyosó kialakítása:



Huzaltávolság a folyosón: **22 cm**

Ebből adódik a következő helyigény:

- 1 cm-nél magasabb akadályok (pl. falak) között: **88 cm**,
- gyalogutak, illetve az áthaladást nem korlátozó (1 cm-nél alacsonyabb) akadályok (pl. utak) között: **22 cm**.



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

12.12 Keresőhurkok az eltolt visszatéréshez

Az eltolt visszatérés bekapcsolásakor keresőhurkokat kell kialakítani a következő esetekben:

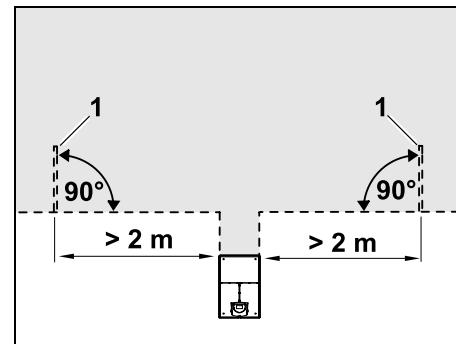
- külső telepítésű dokkoló állomás használatakor
- vagy
- ha a nyírási területen folyosók vagy szűk területek vannak.

Működés:

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

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

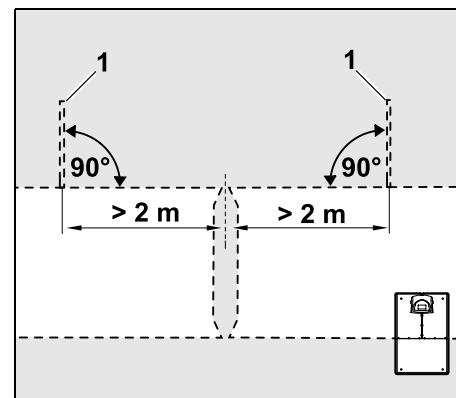
Keresőhurkok külső elhelyezésű dokkoló állomásnál:



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

Minimális távolság az átjárótól: **2 m**

Keresőhurkok folyosónál:



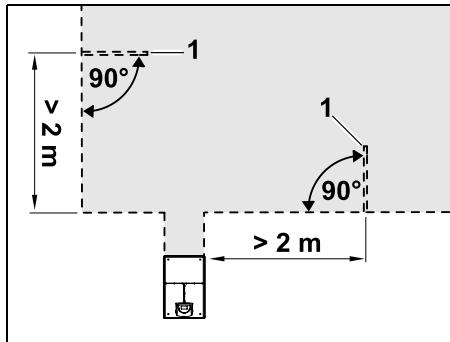
A folyosó bejárata mellett bal és jobb oldalon két keresőhurkot (1) kell kialakítani a határoló huzalra

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

Minimális távolság a folyosó bejáratától: **2 m**

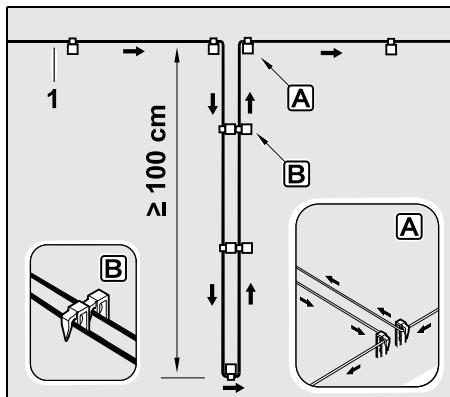
i Ha több folyosó található egymás mögött, mindenkor érintett nyírási területen keresőhurkokat kell kialakítani.

Keresőhurok kialakítása:



Sarkok közelében nem alakíthatók ki keresőhurkok.

Minimális távolság a sarkuktól: **2 m**



Az ábra szerint fektessük le a keresőhurkot a fűves területre. A szegély **A**részénél két rögzítőcövekkel, kereszteződés nélkül kell a talajhoz rögzíteni a határoló huzalt (1).

Minimális hosszúság: **100 cm**

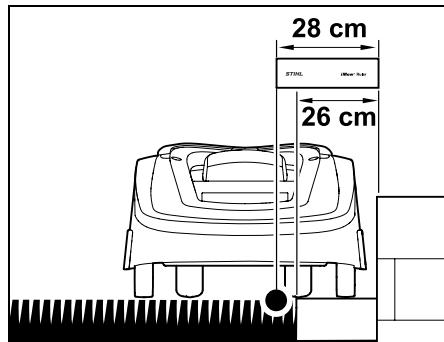
A huzal lefektetésekor a szögek kerüljenek egymás mellé (**B**).

- A keresőhurkot kellő számú rögzítőcövekkel kell a talajhoz rögzíteni.

12.13 Precíz szegélynyírás

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

A szegélykövek minimális szélessége:



A határoló huzalt az akadálytól mérve 28 cm távolságban kell lefektetni. Ahhoz, hogy a robotfűnyíró teljesen lenyírja a fűszegélyt, a szegélyköveknek legalább 26 cm szélesnek kell lenniük. Szélesebb szegélykövek használatakor a fűszegély nyírása még precízebb.

12.14 Lejtős terep a határoló huzal mentén

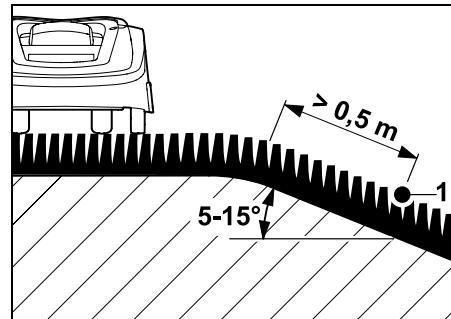
i **Figyelem!**

A stabil működéshez a határoló huzalt legfeljebb 10° (17%) lejtésű területen fektessük le. A huzallefektetésnél a maximális lejtés 15° (27%), ebben a tartományban azonban már nagyobb odafigyelést igényel a huzal elhelyezése és beigazítása. A kertet ábrázoló vázlaton mindenkor fel kell tüntetni a lejtőket is.

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

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

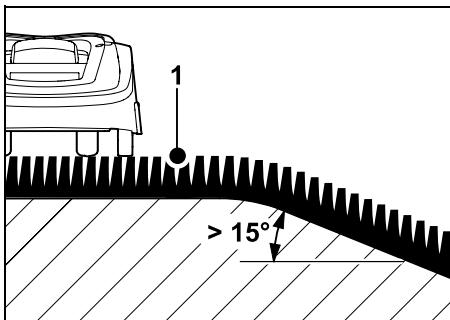
5° - 15°-os lejtésű területek:



Ha a nyírási terület 5° - 15°-os lejtésű részen található, a határoló huzal az ábra szerint a perem alá, a lejtős területre fektethető le. A robotfűnyíró zavartalan

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

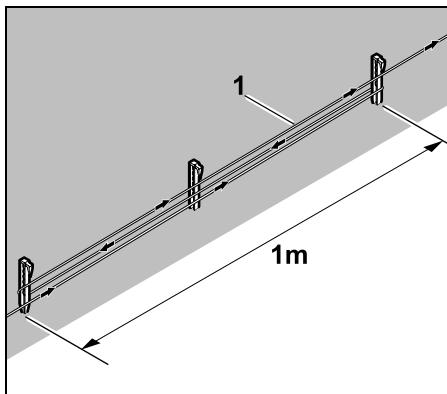
> 15°-os lejtésű területek:



Amennyiben a nyírási területen > 15°-os lejtésű rész található olyan helyen, ahol határoló huzalt kell lefektetni, az ábra szerint, a perem felettí sík részen javasolt elhelyezni a határoló huzalt (1). Ebben az esetben a robotfűnyíró nem nyírja le a peremet, valamint a lejtős területet.

12.15 Huzaltartalék kialakítása

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

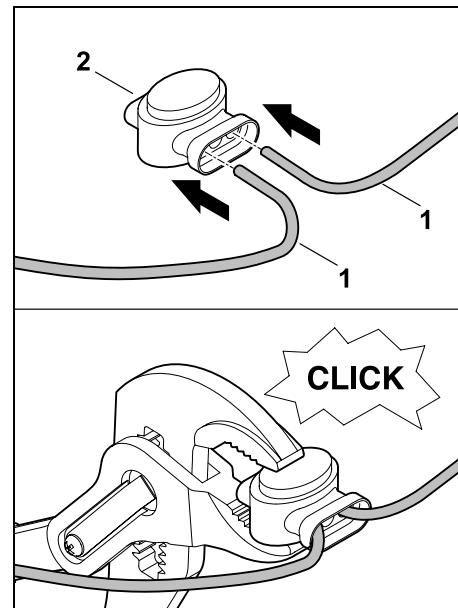


Az ábra szerint fektessünk le két rögzítő cővek között kb. 1 m hosszúságú határoló huzalt (1). Középen egy újabb rögzítő cővekkel rögzítsük a huzaltartalékot a talajhoz.

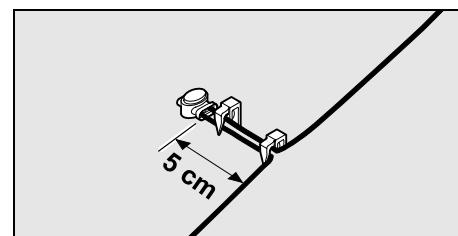
12.16 A huzalösszekötők használata

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

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



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



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

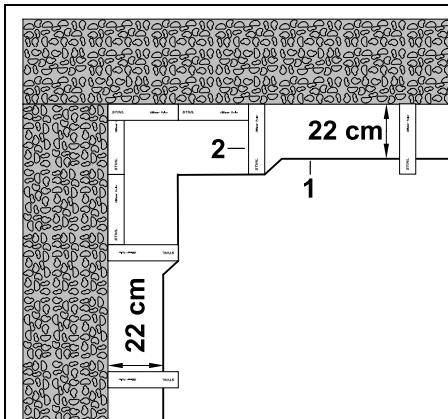
12.17 Kis szegélytávolságok

Egyenes szakaszoknál, ahol nincsenek sarkok, lehetőség van a magas akadályuktól mért huzaltávolság **22 cm**-re történő lecsökkentésére. Ezzel növelhető a lenyírt terület.

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

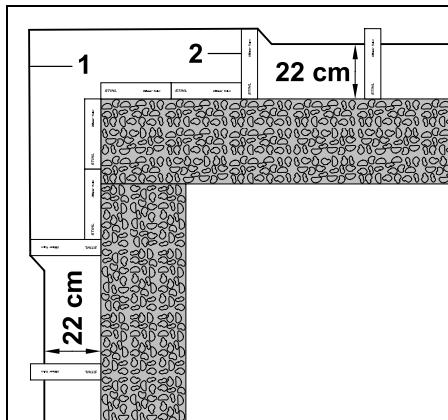
i A kertet ábrázoló vázlaton feltétlenül be kell jelölni a kis szegélytávolságokat. (\Rightarrow 12.2)

Kis szegélytávolságok belső sarkoknál:



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

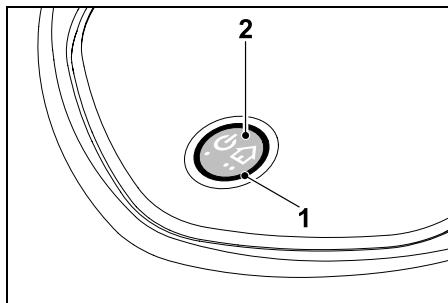
Kis szegélytávolságok külső sarkoknál:



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

13. Dokkoló állomás

13.1 A dokkoló állomás kezelőelemei



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

A gomb (2) funkciói:

- a dokkoló állomás be- és kikapcsolása,

- a visszahívás,

- a huzalszakadás keresésének bekapcsolása.

A LED nem világít:

- Ki van kapcsolva a dokkoló állomás és a huzaljel.

A LED folyamatosan világít:

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

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

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

A LED gyorsan villog:

- A határoló huzal megszakadt – huzalszakadás, vagy a huzal nincs megfelelően csatlakoztatva a dokkoló állomáshoz. (\Rightarrow 16.6)

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

- Kiadták a visszahívási parancsot.

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

- Meghibásodott a dokkoló állomás.

A dokkoló állomás be- és kikapcsolása:

Automatikus üzemmódban a dokkoló állomás automatikusan kapcsol be és ki.



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

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

Visszahívás:

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



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

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

14. Fűnyírási tanácsok

14.1 Általános információk

A robotfűnyírót a füves területek automatikus nyírására terveztek. Segítségével a gyep a folyamatos nyírásnak köszönhetően röviden tartható. Ennek eredményeként szép, dús pázsit alakítható ki.

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

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

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

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

14.2 Mulcsozás

Ez a robotfűnyíró mulcsozós fűnyíró.

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

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

14.3 Aktív idők

Az „Alapértelmezett” nyírásiterv-típusnál a robotfűnyíró a teljes aktív időben nyír, ezt csak a töltési ciklusok szakítják meg.

A „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál az aktív idők alatt bármikor elhagyhatja a robotfűnyíró a dokkoló állomást, és füvet nyírhat. Ezen időszakok alatt tehát **nyírási ciklusok, töltési ciklusok** és **működési szünetek** váltakoznak. A robotfűnyíró automatikusan osztja szét a rendelkezésre álló időtartamot a szükséges nyírási és töltési ciklusokra.

A telepítéskor az aktív időket automatikusan szétesztja a gép az egész hétre. A gép tartalékidőket is figyelembe

vesz, így gondoskodik az optimális fűápolásról abban az esetben is, ha egyes nyírási ciklusok (pl. eső miatt) kimaradnak.



Ügyeljünk arra, hogy az aktív időkben mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. Az aktív időket ennek megfelelően kell kialakítani. Emellett tartsuk be a robotfűnyírók használatára vonatkozó helyi rendeleteket és „A biztonság érdekében” (⇒ 6.1) című fejezet utasításait. Szükség esetén változtassuk meg az aktív időket a „Nyírási terv” menüből. (⇒ 11.7) Az illetékes hatóságoknál különösen arra vonatkozóan kell tájékozódni, hogy melyik nappali és éjszakai időszakokban megengedett a gép működtetése.

14.4 Nyírási idő

A nyírási idő megadja, hogy a gépnek hetente hány órát kell a gyepet nyírnia. Ez növelhető vagy csökkenhető. (⇒ 11.7)

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

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

Lenyírható terület:

100 m² esetén a robotfűnyíró nyírási időtartamai átlagosan a következők:

RMI 422:	120 perc
RMI 422 P,	
RMI 422 PC:	100 perc

14.5 Dokterület (RMI 422 PC)

A robotfűnyíró a beépített GPS-vevő segítségével határozza meg a pozíóját. A megfelelő huzalelhelyezést ellenőrző minden egyes szegélybejárás (\Rightarrow 9.12) során, valamint az indulási pontok betanítása (\Rightarrow 11.14) alkalmával a robotfűnyíró menti a legnugatibb, legelehetibb, legdélibb és legészakibb pont koordinátáját.

Ez definiálja a dokterületet, amelyen belül a robotfűnyíró használható. minden újabb szegélybejárás során a gép frissít a koordinátákat.

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

15. A gép üzembe helyezése

15.1 Előkészületek

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

i A robotfűnyírót $+5^{\circ}\text{C}$ és $+40^{\circ}\text{C}$ közötti környezeti hőmérsékleten kell tölteni és üzemeltetni.

- Telepítük a dokkoló állomást (\Rightarrow 9.8).
- Fekessük le (\Rightarrow 9.9) és csatlakoztassuk (\Rightarrow 9.10) a határoló huzalt.
- Távolítsuk el az idegen tárgyakat (pl. játékok, szerszámok) a nyírási területről,
- Töltsük fel az akkumuláltort (\Rightarrow 15.7).

- Állítsuk be a pontos időt és a dátumot (\Rightarrow 11.10).
- Ellenőrizzük és szükség esetén korrigáljuk a nyírási tervet, forditsunk különös figyelmet arra, hogy az aktív idők alatt mások ne tartózkodjanak a veszélyes területen. (\Rightarrow 11.7)

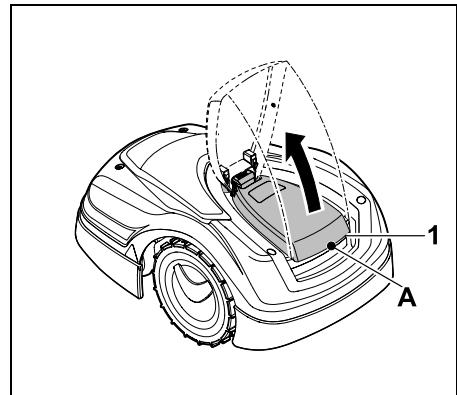
i Nagyon nagy fű esetén (pl. hosszabb kímaradást követően) a robotfűnyíró használata előtt vágjuk rövidre a gyepet hagyományos fűnyíró géppel.

15.2 Fedél

A robotfűnyírára egy fedelel szereltek, amely az időjárási hatásoktól védi a kijelzőt, valamint megakadályozza a kezelőszervek véletlen működtetését. Ha működés közben felnyitják a robotfűnyíró fedelét, a művelet megszakad, és a fűnyíró kés, valamint a robotfűnyíró megáll.

A fedél felnyitása:

i Biztonsági okokból a robotfűnyíró működése közben a fedél felnyitása előtt meg kell nyomni a STOP gombot.



A rögzítési pontnál (A) megfogva, felfelé irányuló óvatos rántással oldjuk ki a fedél (1) rögzítését. Nyissuk fel ütközésig a fedelel.

i A felnyitott fedél felfelé lehúzható a gépről. Ez a kialakítás biztonsági célokért szolgál: így biztosítható, hogy a gép a fedélnél fogva nem emelhető meg és nem szállítható.

A fedél visszahajtása:

Óvatosan hajtsuk le és pattintsuk helyére a fedelel.

i A robotfűnyíró csak teljesen a helyére rögzített fedéllel helyezhető üzembe.

15.3 A programozás beállítása

Az aktuális programozás a **Nyírási terv** menüpontban, illetve az RMI 422 PC modellnél az **iMOW® alkalmazáson** keresztül tekinthető meg. (\Rightarrow 11.7) A nyírási tervet a telepítéskor, illetve új nyírási terv létrehozásakor számítja ki a gép a nyírási terület méretéből.

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

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

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

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

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

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

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

- ha nem megfelelően lenyírt területek maradnak, mert például a nyírási terület nagyon zegzugos,
- ha a növekedési időszakban intenzív a fűnövekedés,
- ha különösen dús a gyep.

A **nyírási időtartam** lecsökkenhető: (⇒ 11.7)

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

Új nyírási terv alakítható ki: (⇒ 11.7)

- ha megváltozott a nyírási terület mérete.

Újratelepítést kell végrehajtani: (⇒ 9.6)

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

15.4 Fűnyírás az automatika használatával

- Az automatika bekapcsolása:
Bekapcsolt automatika esetén a kijelzőn az akkumulátor szimbóluma mellett az automatika szimbóluma is látható. (⇒ 11.7)
- A nyírás **indítása**:
Az Alapértelmezett nyírásiterv-típus kiválasztásakor az aktív idő kezdetekor a robotfűnyíró elhagyja a dokkoló állomást és nyírni kezd. A **Dinamikus** nyírásiterv-típusnál automatikusan osztja szét a gép a szükséges nyírási ciklusokat a rendelkezésre álló aktív idők között. (⇒ 11.7)



- A nyírás **befejeződése**: Az akkumulátor lemerülésekor a robotfűnyíró automatikusan visszatér a dokkoló állomáshoz. (⇒ 15.6)

A **STOP gomb** vagy a „**Dokkolóhoz**” menü segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)

A dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb megnyomása szintén azonnal befejezi a folyamatban lévő nyírási folyamatot. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

A nyírási ciklus emellett az alkalmazáson keresztül is leállítható, és a robotfűnyíró a dokkoló állomáshoz küldhető. (⇒ 10.)

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

15.5 Az aktív időktől független nyírás

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

Nyírási területek dokkoló állomással:

- Azonnali nyírás:
Válasszuk ki a **Nyírás indítása** parancsot (⇒ 11.5). A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott időpontig tart. Kiválasztható valamelyik indulási pont, ha definiáltak ilyet.

- RMI 422 PC:**

Indítsuk el a nyírást az alkalmazás segítségével. (⇒ 10.)
A nyírási ciklus a kiválasztott kezdési időpontban kezdődik, és a kiválasztott befejezési időpontig tart. Kiválasztható valamelyik indulási pont, ha definiáltak ilyet.

- A nyírás kézi befejezése:

A **STOP gomb** vagy a „Dokkolóhoz” (⇒ 11.6) menü segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)

A dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb megnyomásával szintén azonnal befejeződik az aktuális nyírási folyamat. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

A nyírási ciklus emellett az alkalmazáson keresztül is leállítható, és a robotfűnyíró a dokkoló állomáshoz küldhető. (⇒ 10.)

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

Mellékterületek:

- Kapcsoljuk be a dokkoló állomáson lévő robotfűnyírót. Ez egyben a dokkoló állomást is bekapcsolja.
- Vigyük a robotfűnyírót a mellékterületre.
- Engedélyezzük a mellékterületet. (⇒ 11.13)
- Azonnali nyírás:
Válasszuk ki a **Nyírás indítása** parancsot (⇒ 11.5).
A nyírási ciklus azonnal elindul, és a kiválasztott időpontig tart.

- A nyírás befejeződése:

A kiválasztott befejezési időpont elérésekor a robotfűnyíró a határoló huzalhoz megy, és ott marad. Az akkumulátor feltöltéséhez vigyük a gépet a dokkoló állomáshoz, és erősítsük meg a megjelenő üzenetet. (⇒ 24.)

A **STOP gomb** segítségével kézzel bármikor leállítható a folyamatban lévő nyírási ciklus. (⇒ 5.1)

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

15.6 A robotfűnyíró dokkolása

Dokkolás automatikus üzemmódban:

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

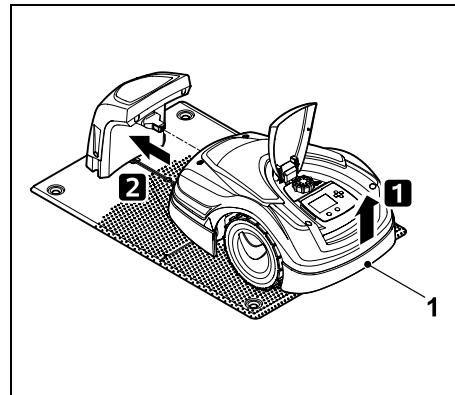
Kéneszerített dokkolás:

- Szükség esetén kapcsoljuk be a dokkoló állomást. (⇒ 13.1)
- Hívjuk vissza a robotfűnyírót. (⇒ 11.6)
Nyírás közben a dokkoló állomáson lévő **Visszahívás** gomb is megnyomható.
- RMI 422 PC:**
Az alkalmazáson keresztül küldjük a robotfűnyírót a dokkoló állomáshoz. (⇒ 10.)

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

Kézi dokkolás:

- Csúsztassuk kézzel a robotfűnyírót a dokkoló állomásba.



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

15.7 Az akkumulátor feltöltése

! Az akkumulátort kizárolag a dokkoló állomáson keresztül töltök.

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

Automatikus töltés:

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

A töltés kézi indítása:

- Mellékterületen** történő használatot követően helyezzük a nyírási területre és dokkoljuk a robotfűnyírót. (⇒ 15.6)
- A nyírási ciklus megszakítását** követően dokkoljuk a robotfűnyírót. (⇒ 15.6)

- Szükség esetén valamelyik gomb megnyomásával léptessük ki a robotfűnyírót a készenléti üzemmódból. A töltési folyamat automatikusan elkezdődik.

Töltési folyamat:

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



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



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

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

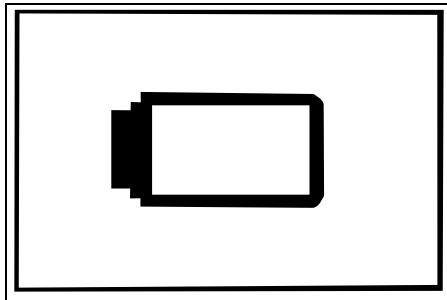
Az akkumulátor töltése csak bizonyos feszültség alatt indul el.

Töltöttségi állapot:

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



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



Ha az akkumulátor töltöttsége túl alacsony, megjelenik az erre utaló akkumulátorszimbólum.

Ilyenkor az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra.

16. Karbantartás



Sérülésveszély!

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



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



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



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

16.1 Karbantartási terv

A karbantartási gyakoriságoknál többek között az üzemörák száma irányadó. A megfelelő számláló („Nyír.időtart.”) a „Bővebben - Információ” menüben nyitható meg. (⇒ 11.17)

A feltüntetett karbantartási gyakoriságokat pontosan be kell tartani.

Karbantartási munkák az aktív időket tartalmazó napokon:

- Szemrevételezzel ellenőrizzük a gép és a dokkoló állomás általános állapotát.
- Ellenőrizzük a megjelenő kijelzéseket, a pontos időt és a következő nyírás kezdetét.
- Ellenőrizzük a nyírási területet, és szükség esetén távolítsuk el az idegen tárgyakat.
- Ellenőrizzük, hogy töltődik-e az akkumulátor. (⇒ 15.7)

Hetenkénti karbantartási munkák:

- Tisztításuk meg a gépet. (⇒ 16.2)
- Hetente ellenőrizzük szemrevételezzel a fúnyíró kés, a késrögzítés és a nyírószerkezet állapotát, nincsenek-e rajtuk sérülések (kicsorbulás, repedések, törések stb.), valamint ellenőrizzük a kopottságukat. (⇒ 16.3)

200 üzemóránként:

- Cseréljük ki a fúnyíró kést. (⇒ 16.3)

Évenkénti karbantartási munkák:

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

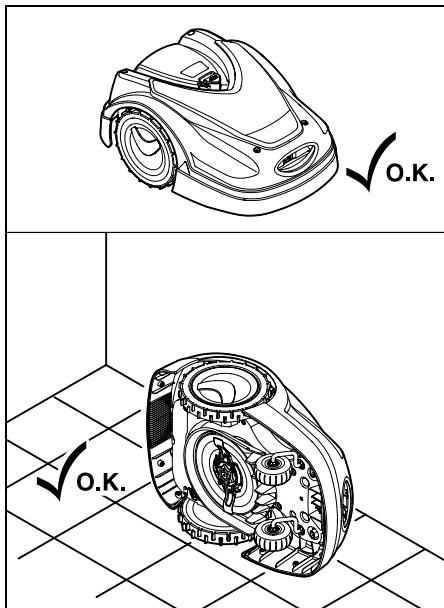
! Annak érdekében, hogy a szakszervizben megfelelően végrehajthassák az összes karbantartási munkát, állítsuk a biztonsági fokozatot „Nincs” szintre, vagy adjuk meg a PIN-kódot.

16.2 A gép tisztítása

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

Tisztítási és karbantartási helyzet:

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



A gép felső részének (burkolat, fedél) tisztításához állítsuk a gépet sík, szilárd és vízszintes felületre. A **gép aljának** (fúnyíró kés, nyírószerkezet) tisztításához az ábra szerint billentük a robotfúnyírót a bal vagy jobb oldalára, és támasszuk a falnak.

- A szennyeződéseket kefével vagy törlőronggyal távolítsuk el. Fordítsunk különös figyelmet a fúnyíró kés és a dokkoló állomás megtisztítására is.

- A házon és a nyírószerkezeten található fúmaradványokat először fadarabbal lazítsuk fel.
- Szükség esetén használunk speciális tisztítószert (pl. STIHL speciális tisztítószert).
- Rendszeresen szereljük ki a menesztő tárcsát, és távolítsuk el róla a fúmaradványokat. (⇒ 16.6)

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

16.3 A fúnyíró kés kopáshatárainak ellenőrzése

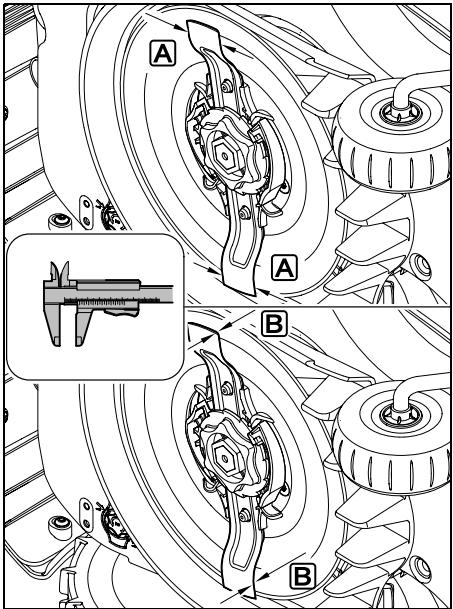
Sérülésveszély!

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

A fúnyíró kést legkésőbb 200 üzemóránként ki kell cserélni – ekkor már nem szabad élezni. (⇒ 16.5)

- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)

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

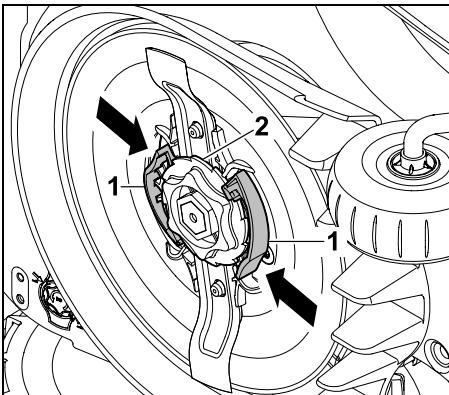


Tolómérővel ellenőrizzük az **A késszélességet** és a **B késvastagságot**.

Ki kell cserélni a fűnyíró kést, ha kicsorbult vagy repedések láthatók rajta, illetve ha bármelyik pontján **25 mm-nél** keskenyebb vagy **1,3 mm-nél** vékonyabb.

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

A fűnyíró kés leszerelése:



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

16.4 A fűnyíró kés le- és felszerelése

- Zároljuk a gépet (⇒ 5.2), és vegyük fel védőkesztyűt.



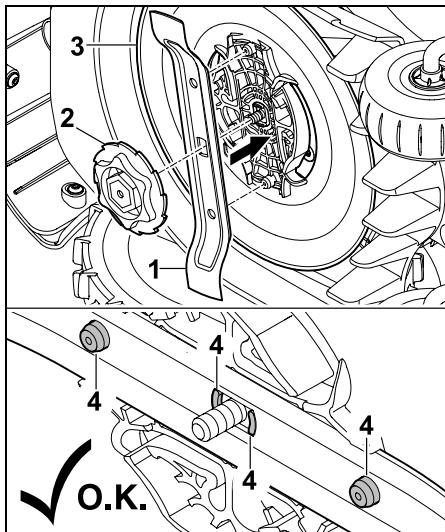
A fűnyíró kés felszerelése:

Sérülésveszély!

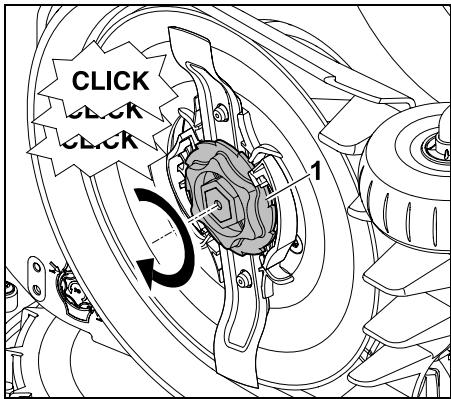
Felszerelés előtt minden ellenőrizzük a kés épségét. Ki kell cserálni a kést, ha kicsorbult vagy repedések láthatók rajta, illetve ha bármelyik pontján 25 mm-nél keskenyebb vagy 1,3 mm-nél vékonyabb. (⇒ 16.3)

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

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



Az ábra szerint helyezzük fel a fűnyíró kést (1) és a rögzítőanyát (2) a menesztő tárcsára (3). Ügyeljünk arra, hogy a rögzítőnyelvek (4) megfelelően illeszkedjenek a fűnyíró késbe.



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

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

16.5 A fűnyíró kés élezése

A fűnyíró kést **tilos** élezni!

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

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

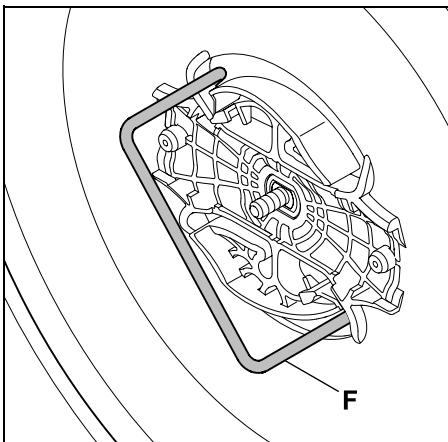
16.6 A menesztő tárcsa le- és felszerelése

i A nyírszerkezet tisztításához a menesztő tárcsa leszerelhető.

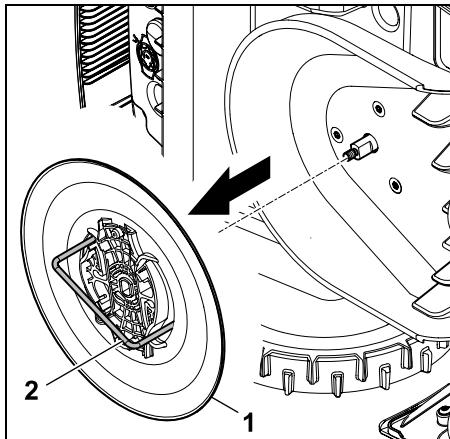
- Zároljuk a gépet (⇒ 5.2), és vegyük fel védőkesztyűt.
- Döntsük oldalára a robotfűnyírót, és támasszuk biztonságosan szilárd falhoz. Tisztítsuk meg gondosan a nyírszerkezetet és a fűnyíró kést. (⇒ 16.2)

A menesztő tárcsa leszerelése:

- Szereljük le a fűnyíró kést. (⇒ 16.4)

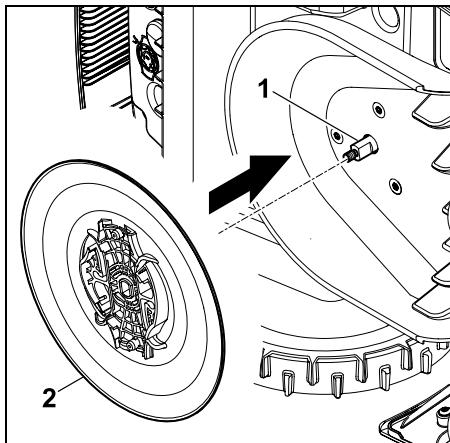


Illesszük helyére a lehúzót (F), és forgassuk el ütközésig az óramutató járásával ellenkező irányba.



Egyik kezünkkel támasszuk alá a gépet. A lehúzó (2) segítségével húzzuk le a menesztő tárcsát (1).

A menesztő tárcsa felszerelése:



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

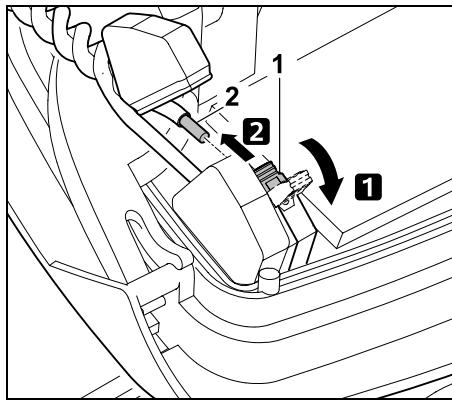
- Szereljük fel a fűnyíró kést. (⇒ 16.4)

16.7 Huzalszakadás keresése

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

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

- A huzalszakadás keresése előtt **egyszer** meg kell nyomni a dokkoló állomáson lévő gombot (a LED továbbra is gyorsan villog).
- Vegyük le a dokkoló állomás burkolatát, és hajtsuk fel a panelt. (⇒ 9.2)



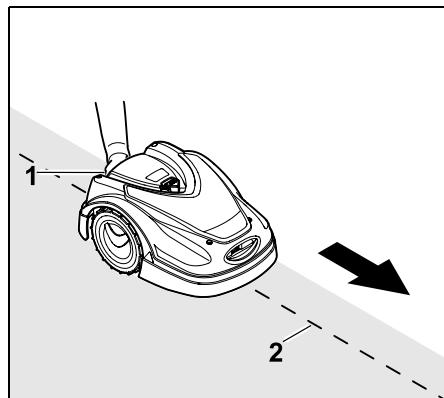
- 1** Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (1).
2 Vegyük ki a huzalvéget (2) a szorítóból, majd hajtsuk vissza a szorítókart.

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

A következőkben az óramutató járásával megegyező irányú huzalszakadás-keresést írjuk le, azaz a robotfűnyíró a

dokkoló állomástól kezdve az óramutató járásával megegyező irányban halad a határoló huzal mentén. Szükség esetén a keresés az óramutató járásával ellenkező irányban is történhet, ilyenkor azonban a jobb oldali huzalvéget kell kivenni a szorítóból.

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



A dokkoló állomástól indulva haladjunk végig a robotfűnyíróval a nyírási terület szélén az **óramutató járásával megegyező** irányban. Ehhez emeljük meg kicsit a gépet a hordfogantyú hátsó részénél (1) a hajtott kerekek tehermentesítéséhez. Támasszuk a robotfűnyírót az első kerekeire, és haladjunk végig a határoló huzal (2) mentén. Ügyeljünk arra, hogy a határoló huzal (2) a huzalérzékelők alatt maradjon. A huzalérzékelők a robotfűnyíró elülső részének bal és jobb oldalán, védett helyen találhatók. A huzalszakadás keresése közben a kijelzőn a **jelerősség** látható. A

huzalérzékelők akkor helyezkednek el megfelelően a határoló huzal felett, ha az érték maximális.

Mindaddig, amíg a huzalérzékelők megfelelő módon érzékelik a huzaljelet, a kijelzőn a **Huzaljelek OK** szimbólum látható.

A huzalszakadás környezetében a jelerősség lecsökken, és a kijelzőn az **Ellenőrizze a huzaljelet** szimbólum jelenik meg.



- Huzalösszekötő segítségével szüntessük meg a huzalszakadást (⇒ 12.16), szükség esetén fektessük le ismét a határoló huzalt a szakadás helyén.
- Csatlakoztassuk ismét a bal oldali huzalvéget. (⇒ 9.10)
- A huzalszakadás megfelelő kijavítását követően a piros LED folyamatosan világít. (⇒ 13.1)

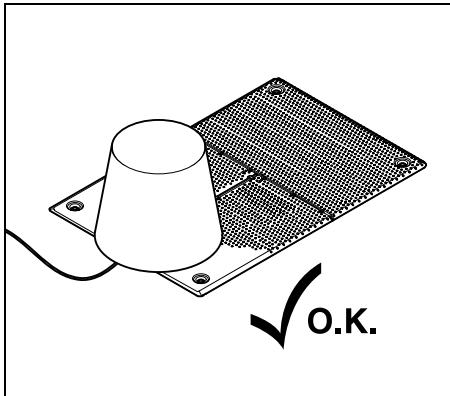


16.8 Tárolás és téli leállítás

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

- Töltsük fel az akkumulátort (⇒ 15.7).
- Kapcsoljuk ki az automatikát (⇒ 11.7).
- Állítsuk be a legmagasabb biztonsági fokozatot (⇒ 11.15).
- RMI 422 PC:**
Állítsuk be az ECO energiamódot (⇒ 11.10).
- Állítsuk be a téli leállást a robotfűnyíronál (⇒ 11.16).

- Húzzuk ki a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatból.
- Tisztítsuk meg gondosan a robotfűnyíró és a dokkoló állomás külső részeit.



Takarjuk le a dokkoló állomást megfelelő vődörrel, és rögzítsük a vődröt.

- A robotfűnyírót száraz, zárt, pormentes helyiségben, a kerekeire állítva kell tárolni. A gépet úgy kell tárolni, hogy gyermekek ne férhessenek hozzá.
- A robotfűnyírót csak üzembiztos állapotban szabad tárolni.
- Minden csavar legyen erősen meghúzva, cseréljük ki a olvashatatlan vált figyelmeztető és veszélyjelzéseket a gépen, valamint ellenőrizzük a teljes gép kopását és sérüléseit. Az elhasználódott vagy sérült alkatrészeket ki kell cserélni.
- A gép esetleges hibáit tárolás előtt ki kell javítani.

i Soha ne helyezzünk más tárgyat a robotfűnyírára, illetve ne tároljunk rajta semmit.

Ne tároljuk a gépet 5 °C alatt.

A robotfűnyíró újbóli üzembe helyezése hosszabb üzemen kívül helyezést követően:



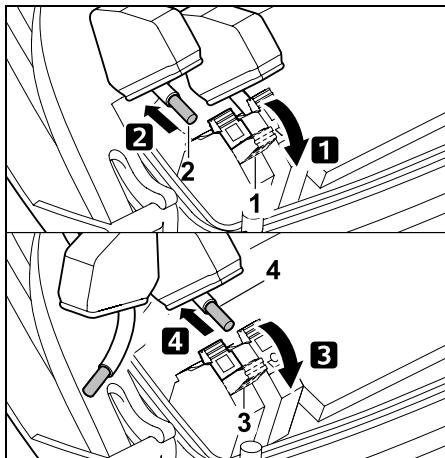
Hosszabb üzemen kívül helyezést követően szükség esetén be kell állítani a dátumot és a pontos időt. Az erre szolgáló kiválasztási ablak a gép üzembe helyezésekor jelenik meg. Ha a kiválasztási ablak nem jelenne meg automatikusan, a dátum és a pontos idő a „Beállítások” menüben ellenőrizhető, illetve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

- A nyírási terület előkészítése: Távolítsuk el az idegen tárgyakat, és nagyon nagy fű esetén vágjuk rövidre a gyepeket hagyományos fűnyíró géppel.
- Tegyük szabaddá a dokkoló állomást, és csatlakoztassuk a hálózati adaptort az elektromos hálózathoz.
- Töltsük fel az akkumulátort (⇒ 15.7).
- Ellenőrizzük és szükség esetén módosítsuk a nyírási tervet. (⇒ 11.7)
- Járjuk be a szegélyt, és ellenőrizzük, hogy a folyosók, valamint a szűk területek nem akadályozzák-e az áthaladást. Távolítsuk el az akadályokat és az idegen tárgyakat a szegélyről.
- Kapcsoljuk be az automatikát (⇒ 11.7).
- RMI 422 PC:** Szükség esetén kapcsoljuk be a GPRS energiamódot (⇒ 11.10) és a GPS-es védelmet. (⇒ 5.9)

16.9 A dokkoló állomás leszerelése

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

- Készítsük elő a robotfűnyírót a hosszabb üzemen kívül helyezésre. (⇒ 16.8)
- Húzzuk ki a hálózati adaptert az elektromos csatlakozóaljzatból.
- Vegyük le a dokkoló állomás burkolatát, és hajtsuk fel a panelt. (⇒ 9.2)



1 Hajtsuk fel a jobb oldali szorítókart (1).

2 Vegyük ki a jobb oldali huzalvéget (2) a szorítóból.

Hajtsuk vissza a szorítókart (1).

3 Hajtsuk fel a bal oldali szorítókart (3).

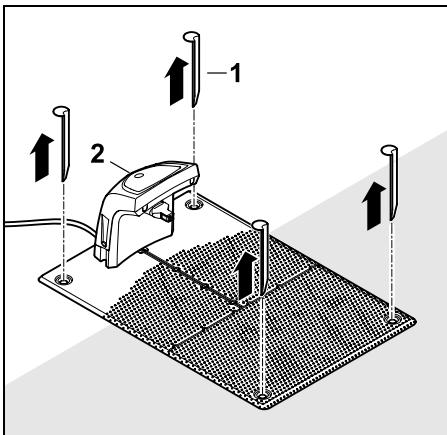
4 Vegyük ki a bal oldali huzalvéget (4) a szorítóból.

Hajtsuk vissza a szorítókart (3).

• Hajtsuk vissza a panelt (⇒ 9.2).

• Húzzuk ki a határoló huzal jobb és bal oldali végét külön-külön a dokkoló állomásból.

- Helyezzük vissza a dokkoló állomás burkolatát (\Rightarrow 9.2).



Húzzuk ki a rögzítőket (1), távolítsuk el a dokkoló állomást (2) a csatlakoztatott hálózati adapterrel együtt a fűves területről, tisztítsuk meg alaposan (nedves kendővel) és vigyük a tárolási helyre.

- A robotfűnyírót a dokkoló állomással és a hálózati adapterrel együtt száraz, zárt és pormentes helyen, normál helyzetben tároljuk. Dokkoljuk a robotfűnyírót. A gépet úgy kell tárolni, hogy gyermekek ne férhessenek hozzá.
- Óvjuk a határoló huzal szabad végeit a környezeti hatásoktól – pl. ragasszuk le megfelelő szigetelőszalaggal.
- Ismételt felszerelés esetén a dokkoló állomást az első telepítéssel megegyezően kell telepíteni – különösen fontos a határoló huzal jobb és bal oldali végének oldalhelyes bekötése. (\Rightarrow 9.8)

17. Általános pótalkatrészek

Fényíró kés:
6301 702 0101

18. Külön tartozékok

- STIHL Kit S** készlet legfeljebb 500 m² méretű fűves területekhez
- STIHL Kit L** készlet 2000 m² – 4000 m² méretű fűves területekhez
- Rögzítőcövek, **STIHL AFN 075**
- Határoló huzal, **STIHL ARB 501**
hosszúság: 500 m
átmérő: 3,4 mm
- Huzalösszekötők, **STIHL ADV 010**

A géphez további tartozékok rendelhetők. További információk a STIHL szakkereskedőknél, az interneten (www.stihl.com) vagy a STIHL katalógusban érhetők el.



Biztonsági okokból a gép csak a STIHL által jóváhagyott tartozékokkal üzemeltethető.

19. A kopás minimalizálása és a meghibásodások elkerülése

Fontos karbantartási és tisztítási tudnivalók

Robotfűnyíró, akkumulátoros (STIHL RMI)

A kezelési útmutató biztonságra, kezelésre és karbantartásra vonatkozó előírásainak figyelmen kívül hagyása vagy a nem engedélyezett kiegészítő vagy pótalkatrészek használata miatt

bekövetkezett személyi és vagyoni károkkal kapcsolatban a STIHL vállalat kizára minden nem felelősséget.

A STIHL gép sérülésének, ill. túlzott kopásának elkerülése érdekében feltétlenül tartsa be a következő fontos útmutatásokat.

1. Kopó alkatrészek

A STIHL gépek egyes alkatrészei rendeltetésszerű használat mellett is normális kopásnak vannak kitéve, ezért a használat módjától és időtartamától függően időben ki kell cserélni őket.

Ilyen alkatrészek például

- a fényíró kés,
- az akkumulátor,
- az abroncsok.

2. A jelen használati utasítás előírásainak betartása

A STIHL gép használata, karbantartása és tárolása olyan gondosan történjen, amint az a jelen használati útmutatóban szerepel. A biztonsági, kezelési és karbantartási utasítások figyelmen kívül hagyásából származó minden kárért a felhasználót terheli a felelősség.

Ez különösen érvényes az alábbi esetekre:

- az akkumulátor helytelen kezelése (feltöltés, tárolás),
- hibás elektromos csatlakoztatás (feszültség),
- a terméken a STIHL jóváhagyása nélkül végrehajtott változtatások,

- olyan szerszámok vagy tartozékok használata, amelyek nem megengedettek, nem alkalmasak vagy minőségileg nem megfelelők az adott géphez,
- a termék nem rendeltetésszerű használata,
- a termék sportrendezvényeken vagy versenyeken történő használata,
- a termék hibás alkatrészekkel történő használata miatt bekövetkező károk.

3. KARBANTARTÁSI MUNKÁK

A „Karbantartás” című fejezetben leírt összes munkát rendszeresen el kell végezni.

Amennyiben ezeket a karbantartási munkálatokat a felhasználó nem tudja maga elvégezni, azokkal egy szakszervizt kell megbízni.

A STIHL azt javasolja, hogy a karbantartási és javítási munkákat csak STIHL szakszervizzel végeztesse el.

A STIHL szakszervizek munkatársai oktatásokon vesznek részt, és rendelkezésükre állnak a cégtől kiadott műszaki információk is.

Ezeknek a munkákhoz az elmulasztása esetén olyan károk keletkezhetnek, amelyekért a felhasználó viseli a felelősséget.

Ide tartoznak többek között:

- a gépen a nem kielégítő vagy helytelen tisztítás miatt bekövetkező károk,
- a szakszerűtlen tárolás miatt fellépő korroziós és egyéb következményes károk,
- a gép sérülései minőségileg nem megfelelő pótalkatrészek használata miatt,

- a nem megfelelő időben vagy módon elvégzett, illetve olyan karbantartási vagy javítási munkákból adódó károk, amelyeket nem szakszervizben végeztek el.

20. KÖRNYEZETVÉDELEM

A csomagolások, a gép és a tartozékok újrahasznosítható anyagokból készültek, a hulladékkezelésüket ennek megfelelően kell végezni.

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



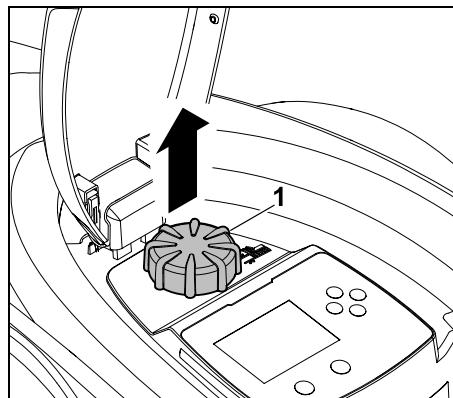
A hulladékok (pl. akkumulátorok) ártalmatlanítását mindenkor szakszerűen kell végezni. Tartsuk be a helyi előírásokat.



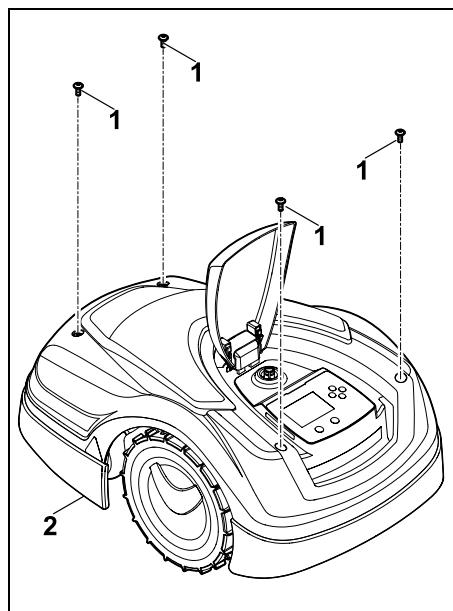
A lítiumion akkumulátor nem helyezhető a háztartási hulladékok közé, ezért szakszervizben vagy veszélyes hulladék-gyűjtő ponton kell leadni.

20.1 AZ AKKUMULÁTOR KISZERELÉSE

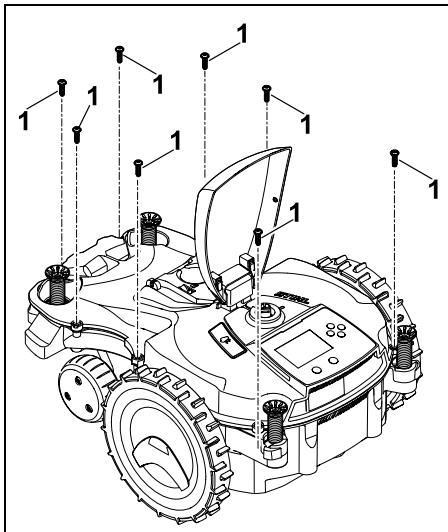
- Kapcsoljuk be a gépzárolást. (⇒ 5.2)
- Nyissuk fel a fedeleit. (⇒ 15.2)



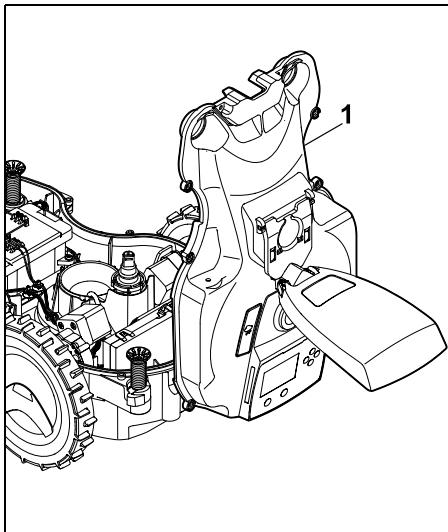
Húzzuk le felfelé a forgatógombot (1).



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



Csavarjuk ki és vegyük ki a csavarokat (1).

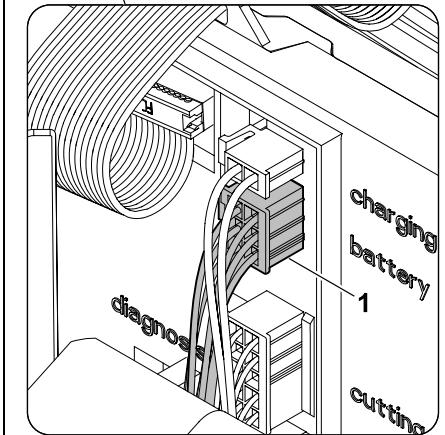
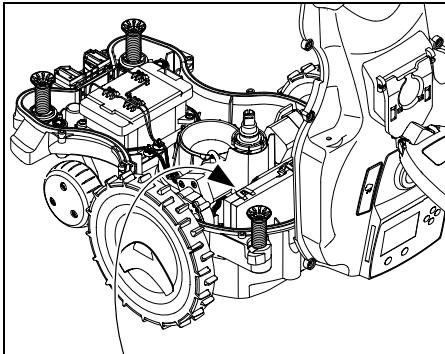


Hajtsuk hátra a készülékház felső részét (1).

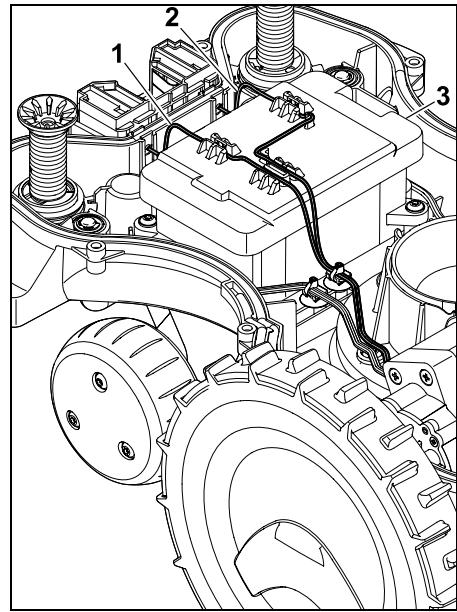


Sérülésveszély!

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



Húzzuk le a kábelcsatlakozót (1) (battery).



Vegyük ki az (1) és a (2) jelű kábelt a kábelvezetőkből, majd vegyük ki az akkumulátort (3).



Sérülésveszély!

Ügyeljünk arra, hogy ne sérüljön meg az akkumulátor.

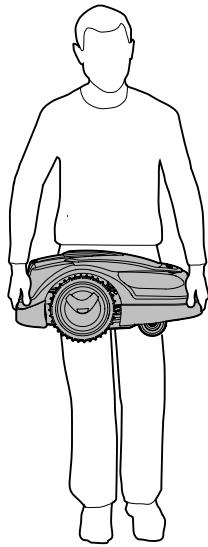
21. Szállítás



Sérülésveszély!

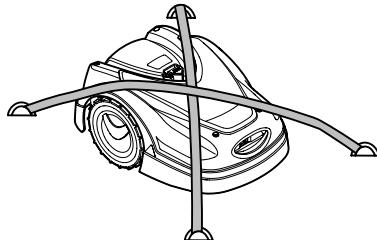
Szállítás előtt gondosan el kell olvasni és be kell tartani „A biztonság érdekében” című fejezetben (\Rightarrow 6.), különösen „A gép szállítása” című alfejezetben (\Rightarrow 6.5) lévő biztonsági tudnivalókat. Mindig kapcsoljuk be a gépzárolást. (\Rightarrow 5.2)

21.1 A gép megemelése vagy hordozása



A robotfűnyíró az elülső hordfogantyúnál (1) és a hátsó hordfogantyúnál (2) fogva emelhető meg. Ekkor ügyeljünk arra, hogy mindenkor távol tartsuk a fűnyíró kést a testünktől, különös tekintettel a végtagokra.

21.2 A gép rögzítése hevederekkel



Biztosítsuk ki a fűnyíró gépet a rakfelületen. Ehhez rögzítsük a gépet az ábra szerint megfelelő rögzítőszökökkel (hevederekkel, kötelekkel).

A géphez mellékelt részeket (pl. dokkoló állomás, apró alkatrészek) ugyancsak rögzítsük.

22. A gyártó uniós megfelelőségi nyilatkozata

22.1 Akkumulátorral üzemelő, elektromos robotfűnyíró (RMI) dokkoló állomással (ADO)

Gyártó:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5.
6336 Langkampfen
Ausztria

Az ANDREAS STIHL AG & Co. KG egyedüli felelősséggel kijelenti, hogy a következő adatokkal jellemzett gép:

Kialakítás:

Automatikus,
akkumulátoros
fűnyíró gép

Gyártó neve:
STIHL

RMI 422.1

RMI 422.1 P

RMI 422.1 PC

Sorozataazonosító:
6301

Dokkoló állomás

Gyártó neve:
STIHL

ADO 401.1

Firmware-verzió:

1.02 – 1.07

Sorozataazonosító:
6301

megfelel a vonatkozó rendeleteknek és irányelvöknek (2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU), valamint a termék kifejlesztése és gyártása a következő szabványok gyártás időpontjában érvényes változatával összhangban történt:

EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)

ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)

ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

Kiegészítőleg az RMI 422.1 PC modellhez:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)

ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)

A TÜV Rheinland LGA Products GmbH (Nr. 0197) bejelentett szervezet a megfelelőséget a 2014/53/EU irányelv III. melléklete B moduljának értelmében

felülvizsgálta, és a következő uniós típusvizsgálati tanúsítványt állította ki:
RT 60146397 0001

A műszaki dokumentáció őrzésének helye:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Termékengedélyeztetés

A gyártás éve és a gépszám (sorozatszám) a gép adattábláján található.

Waiblingen, 02.01.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V.

Dr. Jürgen Hoffmann, a gyártási adatokért, előírásokért és az engedélyezésért felelős vezető

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Akkumulátor típusa	lítiumion
Akkumulátor feszültsége U_{DC}	18,5 V
Vágási magasság	20 - 60 mm
Érintésvédelmi osztály	III
Védezettség	IPX4
A 2006/42/EC irányelv és az EN 50636-2-107 szabvány szerint:	
Mért zajteljesítményszint L_{WA}	60 dB(A)
Mérési bizonysági körzet K_{WA}	2 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Hangnyomásszint L_{pA}	52 dB(A)
Mérési bizonysági körzet K_{pA}	2 dB(A)
Hosszúság	60 cm
Szélesség	43 cm
Magasság	27 cm

RMI 422.1:

Teljesítmény	60 W
Akkumulátor típusa	AAI 50
Akkumulátorenergia	42 Wh
Akkumulátorkapacitás	1,9 Ah
Tömeg	9 kg

RMI 422.1 P:

Teljesítmény	60 W
Akkumulátor típusa	AAI 100
Akkumulátorenergia	83 Wh
Akkumulátorkapacitás	3,8 Ah

RMI 422.1 P:

Tömeg	10 kg
RMI 422.1 PC:	
Teljesítmény	60 W
Akkumulátor típusa	AAI 100
Akkumulátorenergia	83 Wh
Akkumulátorkapacitás	3,8 Ah
Tömeg	10 kg

Mobiltelefonos jel:

Támogatott frekvenciasávok:	E-GSM-900 és DCS-1800
-----------------------------	-----------------------

Leadott maximális sugárzási teljesítmény:

E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710–1785 MHz: 30,0 dBm

Dokkoló állomás ADO 401.1:

Feszültség U_{DC}	27 V
Érintésvédelmi osztály	III
Védezettség	IPX4
Tömeg	3 kg

Határoló huzal és keresőhurok:

Frekvenciatartomány :	1,0 kHz–90 kHz
Maximális térerősség	<72 µA/m

Hálózati adapter:

OWA-60E-27
2,23 A
Hálózati feszültség U_{AC}
100–240 V
Frekvencia
50/60 Hz

23. Műszaki adatok

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Sorozataazonosító	6301
Nyírórendszer	mulcszóó nyírórendszerkezeti
Vágószerkezet	vágókész
Munkaszélesség	20 cm
A vágószerkezet fordulatszáma	4450 1/min

Hálózati adapter:

Egyenfeszültség U_{DC} 27 V
 Érintésvédelmi osztály II
 Védeottség IP67

A STIHL akkumulátorok szállítása:

A STIHL akkumulátorok teljesítik az ENSZ „Ajánlások a veszélyes áruk szállítására, Vizsgálatok és kritériumok kézikönyv” harmadik, módosított kiadásának (ST/SG/AC.10/11/Rev.5) III. rész 38.3. pontjában foglalt feltételeket.

A felhasználó ezeket a STIHL akkumulátorokat közúti szállítás esetén további kikötések nélkül szállíthatja a géppel együtt a gép felhasználási helyére.

Légi vagy vízi szállításnál figyelembe kell venni az adott országban érvényes előírásokat.

További utasítások a szállítással kapcsolatban: <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

A REACH betűszó a vegyi anyagok bejegyzésére, értékelésére, valamint felhasználásuk engedélyezésére vonatkozó EK-rendeletet jelenti. Az (EK) 1907/2006 sz. REACH rendelet előírásainak teljesítésével kapcsolatos információk a www.stihl.com/reach oldalon találhatók.

24. Üzenetek

Az üzenetek az aktuális hibákról és üzemzavarokról, valamint a javaslatokról nyújtanak tájékoztatást. Az üzenetek egy párbeszédblakban jelennek meg, és a

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

A javaslatok és az aktív üzenetek állapotkijelzésként is megjelennek. (⇒ 11.2)

Az üzenetek részletei az üzenet kódját, a bekövetkezés időpontját, a prioritást és a bekövetkezési gyakoriságot tartalmazzák.

- A **javaslatok** „Alacsony” vagy „Info” prioritásúak, és az „iMOW® üzemkész” szöveggel váltakozva állapotkijelzésként jelennek meg. A robotfűnyíró továbbra is üzembbe helyezhető, az automatikus működés folytatódik. !
- Az **üzemzavarok** „Közepes” prioritásúak, és felhasználói beavatkozást igényelnek. A robotfűnyíró csak az üzemzavar jóváhagyása után helyezhető ismét üzembbe. !!
- A „Magas” prioritású **hibák** esetén a kijelzőn a „Vegye fel a kapcsolatot a szakszervizzel” szöveg olvasható. A robotfűnyíró csak a hiba STIHL szakszervizben történő kijavítatása után helyezhető ismét üzembbe.

Ha valamelyik üzenet a javasolt megoldás végrehajtása után sem tűnik el, vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel.

A következőkben nem szerepelnek a kizárolag STIHL szakszervizek által kijavítható hibák. Amennyiben ilyen hiba lépne fel, adjuk meg a 4 számjegyből álló hibakódot és a hibaszöveget a szakszerviznek.

**RMI 422 PC:**

A normál működést akadályozó állapotokra vonatkozó üzenetek az alkalmazásban is megjelennek. (⇒ 10.)

Az üzenet elküldése után a robotfűnyíró készenléti üzemmódba kerül, és az akkumulátor lemerülésének megakadályozása érdekében a rendszer letiltja a mobiltelefonos adatforgalmat.

Üzenet:

0001 – Adatok frissítve
 Jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép szoftverének frissítése,
- feszültségkimaradás,
- szoftveres vagy hardveres hiba.

Megoldás:

- Az OK gomb megnyomását követően a robotfűnyíró az előzetes beállításokkal működik. Ellenőrizzük és korrigáljuk a beállításokat (dátum, pontos idő, nyírási terv).

Hibaüzenet:

0100 – Akkumulátor lemerült
 Töltsé fel az akkut

Lehetséges ok:

- az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:

- az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (⇒ 15.7)

Üzenet:

0180 – Alacsony hőmérséklet
Fő nyomt. áramk. lap

Lehetséges ok:

- túl alacsony hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- melegítsük fel a robotfűnyírót
-

Üzenet:

0181 – Magas hőmérséklet
Fő nyomt. áramk. lap

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Üzenet:

0183 – Magas hőmérséklet
Töltésvezérlés nyáklapja

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Üzenet:

0185 – Magas hőmérséklet
Hajtásvezérlés nyáklapja

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a robotfűnyíró belsejében

Megoldás:

- hagyjuk lehülni a robotfűnyírót

Üzenet:

0186 – Alacsony hőmérséklet
Akkumulátor

Lehetséges ok:

- az akkumulátor hőmérséklete túl alacsony

Megoldás:

- melegítsük fel a robotfűnyírót
-

Üzenet:

0187 – Magas hőmérséklet
Akkumulátor

Lehetséges ok:

- az akkumulátor hőmérséklete túl magas

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Hibaüzenet:

0302 – Hajtómotorhiba
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a bal oldali hajtómotornál

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Hibaüzenet:

0305 – Hajtómotorhiba
A bal kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlerhelés a bal oldali hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (\Rightarrow 16.2),
 - szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

0402 – Hajtómotorhiba
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a jobb oldali hajtómotornál

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Hibaüzenet:

0405 – Hajtómotorhiba
A jobb kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlerhelés a jobb oldali hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (\Rightarrow 16.2),
 - szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)
-

Hibaüzenet:

0502 – Fűnyíró motor hibája
Túl magas hőmérséklet

Lehetséges ok:

- túl magas hőmérséklet a fűnyíró motornál

Megoldás:

- hagyjuk kihülni a robotfűnyírót
-

Üzenet:

0505 – Fűnyírómotor hibája
A fűnyíró motor túlerheltsége

Lehetséges ok:

- szennyeződés a menesztő tárcsa és a nyírószárkezett háza között,
- a fűnyíró motor nem kapcsolható be,

- a fűnyíró motor túlterheltsége

Megoldás:

- tisztítsuk meg a fűnyíró kést és a nyírószerkezetet (\Rightarrow 16.2), tisztítsuk meg a menesztő tárcsát (\Rightarrow 16.6),
- állítsunk be nagyobb vágási magasságot (\Rightarrow 9.5),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedések)

Hibaüzenet:

0701 – Akkumulátorhőmérséklet Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartománya (\Rightarrow 6.4)

Üzenet:

0703 – Akkumulátor lemerült Túl alacsony az akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:

- az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:

- az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (\Rightarrow 15.7)

Üzenet:

0704 – Akkumulátor lemerült Túl alacsony az akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:

- az akkumulátorfeszültség alacsony

Megoldás:

- az akkumulátor feltöltéséhez helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra (\Rightarrow 15.7)

Hibaüzenet:

1000 – Felbor.
Túl nagy meredekség

Lehetséges ok:

- a dőlésérzékelő felborulást észlelt

Megoldás:

- állítsuk a robotfűnyírót a kerekeire, ellenőrizzük a sérüléseket, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

1010 – iMOW® felemelve
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- a robotfűnyírót megemelték a burkolatánál

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolat mozgathatóságát, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

1030 – Burkolathiba
Ell. a burkolatot,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép nem észleli a burkolatot

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolatot (mozgathatóság, megfelelő rögzítettség), majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

1105 – Fedél nyitva
Művelet megszakítása

Lehetséges ok:

- automatikus működés közben felnyitották a fedeleket,
- az automatikus szegélybejárás közben felnyitották a fedeleket

Megoldás:

- hajtsuk vissza a fedeleket (\Rightarrow 15.2)

Hibaüzenet:

1120 – A burk. blokkolódott
Ell. a burkolatot,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a gép folyamatos ütközést észlel

Megoldás:

- szabadítsuk ki a robotfűnyírót, szükség esetén távolítsuk el az akadályt vagy módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal
- ellenőrizzük a burkolat mozgathatóságát, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

1125 – Szüntesse meg az akadályt
Ellenőrizze a huzalelhelyezést

Lehetséges ok:

- pontatlanul fektették le a határoló huzalt

Megoldás:

- ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését, valamint az iMOW® Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (\Rightarrow 12.5)

Üzenet:

1130 – Megakadt
iMOW® kiszabadítása,
majd OK gomb

Lehetséges ok:

- a robotfűnyíró beszorult,
- a hajtott kerekek kipörögnek

Megoldás:

- szabadítsuk ki a robotfűnyírót, szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket vagy módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal,
- tisztítsuk meg a hajtott kerekeket, szükség esetén akadályozzuk meg, hogy a robotfűnyíró esőben nyírjon, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (\Rightarrow 11.10)

Üzenet:

1135 – Kívül
Az iMOW® nyírási területre helyezése

Lehetséges ok:

- a robotfűnyíró a nyírási területen kívül van

Megoldás:

- helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre

Hibaüzenet:

1140 – Túl meredek
Ellenőrizze a huzalelhelyezést

Lehetséges ok:

- RMI 422: a dőlésérzékelő 35%-nál nagyobb meredekséget érzékelt
- RMI 422 P: a dőlésérzékelő 40%-nál nagyobb meredekséget érzékelt

Megoldás:

- RMI 422: módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, zárjuk ki a 35%-nál nagyobb meredekségű füves területeket,
- RMI 422 P: módosítsuk a határoló huzal elhelyezkedését, zárjuk ki a 40%-nál nagyobb meredekségű füves területeket,

Üzenet:

1170 – Nincs jel
Dokkoló állomás bekapcsolása

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomás kikapcsolt állapotban van,
- a gép működése közben megszűnt a huzaljal vétele,
- a robotfűnyíró a nyírási területen kívül van,
- kicseréltek a dokkoló állomást, illetve az elektronikus alkatrészeket

Megoldás:

- kapcsoljuk be a dokkoló állomást, és adjuk ki a nyírási parancsot,
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását,

- ellenőrizzük a dokkoló állomáson lévő LED-eket – működés közben a piros LED-nek folyamatosan világítania kell, (\Rightarrow 13.1)

- vigyük a robotfűnyírót a nyírási területre,
- párosítsuk a robotfűnyírót és a dokkoló állomást (\Rightarrow 9.11)

Üzenet:

1180 – Dokkolja az iMOW® robotfűnyírót
Az automatikus dokkolás nem lehetséges

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomás nem található,
- helytelenül alakították ki a folyosó elejét vagy végét

Megoldás:

- ellenőrizzük a dokkoló állomáson lévő LED-et, szükség esetén kapcsoljuk be a dokkoló állomást (\Rightarrow 13.1),
- ellenőrizzük a dokkolást (\Rightarrow 15.6),
- ellenőrizzük a folyosó tölcsérszerű be- és kijáratát (\Rightarrow 12.11)

Hibaüzenet:

1190 – Dokkolási hiba
A dokkoló állomás foglalt

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomáshoz egy másik robotfűnyíró csatlakozott

Megoldás:

- dokkoljuk a robotfűnyírót, miután a dokkoló állomás felszabadult

Üzenet:

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

Lehetséges ok:

- szennyeződés a menesztő tárcsa és a nyírószerkezet háza között,
- a fűnyíró motor nem kapcsolható be,
- a fűnyíró motor túlterheltsége

Megoldás:

- tisztítsuk meg a fűnyíró kést és a nyírószerkezetet (\Rightarrow 16.2),
tisztítsuk meg a menesztő tárcsát (\Rightarrow 16.6),
- állítsunk be nagyobb vágási magasságot (\Rightarrow 9.5),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

1210 – Hajtómotorhiba
A kerék szorul

Lehetséges ok:

- túlterhelés valamelyik hajtott keréknél

Megoldás:

- tisztítsuk meg a robotfűnyírót (\Rightarrow 16.2),
- szüntessük meg a nyírási területen lévő egyenetlenségeket (lyukakat, mélyedéseket)

Hibaüzenet:

1220 – Eső érzékelése
A nyírás megszakadt

Lehetséges ok:

- A nyírási ciklus eső miatt megszakadt vagy nem kezdődött el

Megoldás:

- nincs teendő, szükség esetén állítsuk be az esőérzékelőt (\Rightarrow 11.11)

Üzenet:

1230 – Dokkolási hiba
Dokkolja az iMOW® robotfűnyírót

Lehetséges ok:

- a dokkoló állomást megtalálta a gép, azonban nem tud automatikusan dokkolni

Megoldás:

- ellenőrizzük a dokkolást, szükség esetén kézzel dokkoljuk a robotfűnyírót (\Rightarrow 15.6),
- ellenőrizzük a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (\Rightarrow 9.9)

Üzenet:

2000 – Vételi hiba
Dokkolja az iMOW® robotfűnyírót

Lehetséges ok:

- hibás huzaljel, finomhangolás szükséges

Megoldás:

- helyezzük a robotfűnyírót a dokkoló állomásra, majd nyomjuk meg az OK gombot

Üzenet:

2020 – Javaslat
Éves karbantartás szakszervizben

Lehetséges ok:

- A gép szervizelése javasolt

Megoldás:

- Az éves karbantartás végrehajtása javasolt STIHL szakszervizben

Üzenet:

2030 – Akkumulátor
Elérte a megengedett élettartamot

Lehetséges ok:

- Ki kell cserélni az akkumulátort

Megoldás:

- Cseréljük ki akkumulátort valamelyik STIHL szakszervizben

Hibaüzenet:

2031 – Töltési hiba
Ellenőrizzük a töltéscsatlakozót

Lehetséges ok:

- Nem indítható el a töltés

Megoldás:

- Ellenőrizzük és szükség esetén tisztítsuk meg a dokkoló állomás, valamint a robotfűnyíró töltéscsatlakozóját, ezt követően hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Hibaüzenet:

2032 – Akkumulátorhőmérséklet
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- töltésnél túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra

Hibaüzenet:

2040 – Akkumulátorhőmérséklet
Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- a nyírás indításakor túl alacsony, illetve túl magas az akkumulátor belső hőmérséklete

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartományra (⇒ 6.4)

Hibaüzenet:

2050 – Nyír. terv beállítása
Hosszabbítса meg az aktív időt

Lehetséges ok:

- lerövidítették/töröltek az aktív időket, illetve meghosszabbították a nyírási időt – a mentett aktív idők nem elegendők a szükséges nyírási ciklusokhoz

Megoldás:

- hosszabbítssuk meg az aktív időket (⇒ 11.7), illetve csökkenessük le a nyírási időt (⇒ 11.7)

Hibaüzenet:

2060 – Nyírás vége
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- A mellékterületen sikeresen befejeződött a nyírás

Megoldás:

- Helyezzük a robotfűnyírót a nyírási területre, és dokkoljuk az akkumulátor töltése érdekében (⇒ 15.6)

Üzenet:

2070 – GPS-jel
Szegélyen nincs vétel

Lehetséges ok:

- A nyírási terület teljes szegélye rádióárnyékban van

Megoldás:

- Ismételjük meg a szegélybejárást (⇒ 11.13)
- Vegyük fel a kapcsolatot valamelyik STIHL szakszervizzel a részletes diagnosztika érdekében

Hibaüzenet:

2071 – GPS-jel
Nincs vétel az 1. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- Az 1. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg az 1. indulási pont helyét (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

2072 – GPS-jel
Nincs vétel a 2. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 2. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 2. indulási pont helyét (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

2073 – GPS-jel
Nincs vétel a 3. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 3. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 3. indulási pont helyét (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

2074 – GPS-jel
Nincs vétel a 4. indulási pontnál

Lehetséges ok:

- A 4. indulási pont rádióárnyékban van

Megoldás:

- Változtassuk meg a 4. indulási pont helyét (⇒ 11.14)

Hibaüzenet:

2075 – GPS-jel
Nincs vétel a kívánt zónában

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna rádióárnyékban van

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát (⇒ 10.)

Hibaüzenet:

2076 – GPS-jel
A kívánt zóna nem található

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna nem található a szegélybejárás során

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát.
Ügyeljünk arra, hogy a kívánt zóna és a határoló huzal ne fedjék egymást
(⇒ 10.)

Hibaüzenet:

2077 – Kívánt zóna

Kívánt zóna a dokkterületen kívül van

Lehetséges ok:

- A kívánt zóna a mentett dokkterületen kívül van

Megoldás:

- Definiáljuk újra a kívánt zónát (⇒ 10.)

Üzenet:

2090 – Rádiómodul

Vegyük fel a kapcsolatot a szakszervizzel

Lehetséges ok:

- Kommunikációs hiba a rádiómodullal

Megoldás:

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

Hibaüzenet:

2100 – GPS-védelem

Dokkterület elhagyása

Gép zárolva

Lehetséges ok:

- A robotfűnyírót kivitték a dokkterületről

Megoldás:

- Vigyük vissza a robotfűnyírót a dokkterületre, és adjuk meg a PIN kódot (⇒ 5.9)

Hibaüzenet:

2110 – GPS-védelem

Új telepítési hely

Újratelepítés szüks.

Lehetséges ok:

- A robotfűnyírót másik nyírási területen helyezték üzembe. A másik dokkoló állomás huzaljele már mentve van.

Megoldás:

- Végezzünk újratelepítést (⇒ 11.13)

Üzenet:

2400 – Az iMOW® sikeresen visszaállt a gyári állapotba

Lehetséges ok:

- a robotfűnyíró visszaállt a gyári állapotba

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

4000 – Feszültséghiba

Magas- vagy alacsony akkumulátorfeszültség

Lehetséges ok:

- túl magas vagy túl alacsony akkumulátorfeszültség

Megoldás:

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

Üzenet:

4001 – Hőmérséklethiba

Hőmérséklet-tartományon kívül

Lehetséges ok:

- az akkumulátoron, illetve a gépen belüli hőmérséklet túl alacsony, illetve túl magas

Megoldás:

- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót, ügyeljünk az akkumulátor számára megengedett hőmérséklet-tartománya (⇒ 6.4)

Hibaüzenet:

4002 – Felbor.

Lásd az „1000” számú hibaüzenetet

Hibaüzenet:

4003 – A burkolat felemelve

Ell. a burkolatot,
majd OK gomb**Lehetséges ok:**

- felemelték a burkolatot

Megoldás:

- ellenőrizzük a burkolatot, és hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:

4004 – Hajtásleállítási idő túllépve

Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:

- programhiba,
- nem megfelelő a huzalelhelyezés,
- akadályok vannak a határoló huzal környékén

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

- ellenőrizzük a huzallefektetést az iMOW®Ruler vonalzóval, különös tekintettel a sarkokra (⇒ 12.5),
- távolítsuk el az akadályokat.

Üzenet:
4005 – Késleállítási idő túllépve
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:

- programhiba,
- a jel megszűnése automatikus üzemmódban (pl. áramszünet miatt)

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal,
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását – működés közben a piros LED-nek folyamatosan világítania kell, ezt követően nyomjuk meg az OK gombot (⇒ 13.1)

Üzenet:
4006 – Töltés megszakadt
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:

- programhiba,
- áramkimaradás töltés közben,
- a robotfűnyíró kigurult a dokkoló állomásból

Megoldás:

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

Üzenet:
4008 – Kezelőpanel érzékelési hiba
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:

- a vezérlőkonzol nincs megfelelően behelyezve

Megoldás:

- helyezzük be a vezérlőkonzolt,
- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

Üzenet:
4009 – Burkolatszenzor üzemzavar
Jóváhagyás: OK

Lehetséges ok:

- elmozdult a burkolat

Megoldás:

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

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

Lehetséges ok:

- programhiba

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal.

Hibaüzenet:
4027 – Megnyomták a STOP gombot
A jóváhagyáshoz: OK gomb

Lehetséges ok:

- megnyomták a STOP gombot

Megoldás:

- hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal

25. Hibakeresés

Műszaki támogatás és segítségnyújtás a használathoz

A STIHL szakkereskedelekben kaphat műszaki támogatást és segítségnyújtást a használathoz.

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

☒ Szükség esetén forduljon szakszervizhez, lehetőleg STIHL szakszervizhez.

Hiba:
a robotfűnyíró nem megfelelő időpontokban működik

Lehetséges ok:

- helytelen a dátum és a pontos idő beállítása,
- helytelen az aktív idők beállítása,
- illetéktelen személy helyezte üzembe a gépet

Megoldás:

- állítsuk be a pontos időt és a dátumot (⇒ 11.10),
- állítsuk be az aktív időket (⇒ 11.7),
- állítsuk be a „Közepes” vagy „Magas” biztonsági fokozatot (⇒ 11.15)

Hiba:

a robotfűnyíró nem működik az aktív idő alatt

Lehetséges ok:

- az akkumulátor töltődik,
- az automatika ki van kapcsolva,
- az aktív idő le van tiltva,
- a gép esőt érzékel,
- Ha a „Dinamikus” nyírásiterv-típust engedélyezték: a gép elérte a heti nyírási időt, az adott héten nincs szükség újabb nyírási ciklusra,
- aktív üzenet van a gépen,
- a fedél nyitva van, vagy nincs felszerelve a gépre,
- a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
- a hőmérséklet a gép számára megengedett tartományon kívül van,
- áramkimaradás történt

Megoldás:

- hagyjuk feltöltődni akkumulátort (\Rightarrow 15.7),
- kapcsoljuk be az automatikát (\Rightarrow 11.7),
- engedélyezzük az aktív időt (\Rightarrow 11.7),
- állítsuk be az esőérzékelőt (\Rightarrow 11.11),
- nincs szükség további teendőre, a „Dinamikus” nyírásiterv-típusnál a gép automatikusan osztja szét a nyírási ciklusokat a hét napjaira – szükség esetén indítsuk el a nyírást az „Indítás” menüben (\Rightarrow 11.5),
- hárítsuk el a megjelenített üzemzavart, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (\Rightarrow 24.),
- hajtsuk vissza a fedelet (\Rightarrow 15.2),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (\Rightarrow 9.3),
- hagyjuk felmelegedni, illetve lehűlni a robotfűnyírót – a robotfűnyíró normál hőmérséklet-tartománya: $+5^{\circ}\text{C} - +40^{\circ}\text{C}$. Részletes információkkal a szakkereskedők szolgálnak. ✕

- ellenőrizzük az áramellátást Amennyiben a robotfűnyíró a rendszeres ellenőrzést követően ismét huzaljelet észlel, folytatja a megszakított nyírási ciklust. Emiatt több percig is tarthat, amíg az áramkimaradást követően a nyírás automatikusan folytatódik. Minél hosszabb az áramkimaradás, annál több idő telik el az egyes ellenőrzések között.

Hiba:

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

Lehetséges ok:

- alacsony az akkumulátor töltöttsége,
- a gép esőt érzékel,
- a fedél nincs lecsukva, vagy nincs felszerelve a gépre,
- aktív üzenet van a gépen,
- bekapcsolták a visszahívási funkciót a dokkoló állomáson

Megoldás:

- töltök fel az akkumulátort (\Rightarrow 15.7),
- állítsuk be az esőérzékelőt (\Rightarrow 11.11),
- hajtsuk vissza a fedelet (\Rightarrow 15.2),
- hárítsuk el a megjelenített üzemzavart, majd hagyjuk jóvá az üzenetet az OK gombbal (\Rightarrow 24.),
- kapcsoljuk ki a visszahívást, illetve a dokkolás után adjuk ki ismét a parancsot.

Hiba:

a robotfűnyíró nem működik, és nem jelenik meg semmi a kijelzőn

Lehetséges ok:

- a gép készenléti üzemmódban van,

- meghibásodott az akkumulátor

Megoldás:

- nyomjuk meg valamelyik gombot a készenléti üzemmódból történő kilépéshez – megjelenik az állapotkijelzés (\Rightarrow 11.2),
- cseréljük ki akkumulátort (✖)

Hiba:

a robotfűnyíró hangos és rezeg

Lehetséges ok:

- megsérült a fűnyíró kés
- erősen beszennyeződött a nyírószervezet

Megoldás:

- cseréljük ki a fűnyíró kést – távolítsuk el az akadályokat a füves területről (\Rightarrow 16.4), (✖)
- tisztítsuk meg a nyírószervezetet (\Rightarrow 16.2)

Hiba:

nem megfelelő mulcszásai, illetve nyírási eredmény

Lehetséges ok:

- a fű magassága túl nagy a vágási magassághoz,
- a fű nagyon nedves,
- tompa vagy kopott a fűnyíró kés,
- nem elegendő az aktív idő, túl rövid a nyírási idő,
- hibásan van beállítva a nyírási terület mérete,
- nagyon magas a fű a nyírási területen,
- hosszú esős időszak

Megoldás:

- állítsuk be a vágási magasságot (\Rightarrow 9.5),
- állítsuk be az esőérzékelőt (\Rightarrow 11.11), csúsztassuk el az aktív időt (\Rightarrow 11.7),
- cseréljük ki a fűnyíró kést (\Rightarrow 16.4), (✖)

- hosszabbításuk meg, illetve bővítsük ki az aktív időt (\Rightarrow 11.7),
hosszabbításuk meg a nyírási időt (\Rightarrow 11.7),
- hozzunk létre új nyírási tervet (\Rightarrow 11.7),
- a szép nyírási eredmény eléréséhez a füves terület méretétől függően akár 2 hétre is szüksége lehet a robotfűnyírónak,
- engedélyezzük az esőben történő nyírást (\Rightarrow 11.11),
hosszabbításuk meg az aktív időt (\Rightarrow 11.7)

Hiba:
idegen nyelvű kijelzés

Lehetséges ok:
– megváltozott a nyelvbeállítás

Megoldás:
– állítsuk be a nyelvet (\Rightarrow 9.7)

Hiba:
a nyírási területen barna (földes) részek keletkeznek

Lehetséges ok:
– a nyírási idő túl hosszú a nyírási területhez,
– túl szűk sugár mentén fektették le a határoló huzalt,
– hibásan van beállítva a nyírási terület mérete

Megoldás:
– csökkentsük a nyírási időt (\Rightarrow 11.7),
– javítsuk ki a határoló huzal lefektetési vonalát (\Rightarrow 12.),
– hozzunk létre új nyírási tervet (\Rightarrow 11.7)

Hiba:
a nyírási ciklusok a szokásosnál jelentősen rövidebbek

Lehetséges ok:
– a fű nagyon magas vagy túl nedves,
– erősen beszennyeződött a gép (nyírószerszám, hajtott kerekek),
– az akkumulátor elérte az élettartamát

Megoldás:
– állítsuk be a vágási magasságot (\Rightarrow 9.5),
állítsuk be az esőérzékelőt (\Rightarrow 11.11), csúsztassuk el az aktív időt (\Rightarrow 11.7),
– tisztitsuk meg a gépet (\Rightarrow 16.2),
– cseréljük ki az akkumulátort – vegyük figyelembe a kijelzőn megjelenő erre vonatkozó javaslatot (X) (\Rightarrow 24.)

Hiba:
a robotfűnyíró dokkolódott, azonban az akkumulátor nem töltődik

Lehetséges ok:
– az akkumulátor nem igényel töltést,
– a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz,
– hibás dokkolás,
– korrodálódott töltéscsatlakozók,
– a gép készenléti üzemmódban van.

Megoldás:
– nincs teendő – a gép automatikusan elkezdi tölteni az akkumulátort, amint a feszültség egy bizonyos szint alá csökken,
– ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (\Rightarrow 9.8),
– helyezzük a robotfűnyíró a nyírási területre, majd küldjük vissza a dokkoló állomáshoz (\Rightarrow 11.6), közben ellenőrizzük a megfelelő dokkolást – szükség esetén korrigáljuk a dokkoló állomás helyét (\Rightarrow 9.1),

– cseréltezzük ki a töltéscsatlakozókat (X),
– nyomjuk meg valamelyik gombot a készenléti üzemmódból történő kilépéshez - megjelenik az állapotkijelzés (\Rightarrow 11.2).

Hiba:
nem működik a dokkolás

Lehetséges ok:
– egyenetlenségek a dokkoló állomás bejáratí területénél,
– beszennyeződött hajtott kerekek, illetve alaplemez,
– a határoló huzal helytelen lefektetése a dokkoló állomás környékén,
– a határoló huzal végeit nem rövidítették meg

Megoldás:
– szüntessük meg a dokkoló állomás bejáratí területénél lévő egyenetlenségeket (\Rightarrow 9.1),
– tisztitsuk meg a hajtott kerekeket és a dokkoló állomás alaplemezét (\Rightarrow 16.2),
– fektessük le újból a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (\Rightarrow 9.9),
– a leírtak szerint rövidítsük meg a határoló huzalt, és huzaltartály nélkül fektessük le, ne tekerjük fel a túlnyúló végeket (\Rightarrow 9.10)

Hiba:
a robotfűnyíró elmegy a dokkoló állomás mellett, vagy fordén dokkol

Lehetséges ok:
– környezeti hatások zavarják a huzaljelet,

- a határoló huzal helytelenül van lefektetve a dokkoló állomás környékén.

Megoldás:

- párosítsuk újra a robotfűnyírót és a dokkoló állomást, ügyeljünk arra, hogy a robotfűnyíró párosítás közben egyenesen álljon a dokkoló állomáshoz képest (\Rightarrow 9.11),
- fektessük le újból a határoló huzalt, ügyeljünk a megfelelő elhelyezésre a dokkoló állomás környékén (\Rightarrow 9.9), ellenőrizzük, hogy megfelelően csatlakozik-e a határoló huzal a dokkoló állomáshoz (\Rightarrow 9.10).

Hiba:

A robotfűnyíró áthaladt a határoló huzalon

Lehetséges ok:

- helytelenül fektettük le a határoló huzalt, nem megfelelők a távolságok,
- túl nagy a nyírási terület lejtése,
- külső jelek zavarják a robotfűnyíró vételét

Megoldás:

- ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését (\Rightarrow 11.13), valamint az iMOW® Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (\Rightarrow 12.5),
- ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését, zárjuk ki a túl nagy meredekségű területeket (\Rightarrow 11.13),
- fordulunk valamelyik STIHL szakszervizhez (\times)

Hiba:

a robotfűnyíró túl gyakran megakad

Lehetséges ok:

- a vágási magasság túl alacsony,
- beszennyeződtek a hajtott kerekek,

- mélyedések, akadályok találhatók a nyírási területen

Megoldás:

- növeljük a vágási magasságot (\Rightarrow 9.5),
- tisztítsuk meg a hajtott kerekeket (\Rightarrow 16.2),
- töltök fel a nyírási területen lévő mélyedéseket, az akadályok (pl. kilógó gyökerek) körül alakítsunk ki elzárt területeket, távolítsuk el az akadályokat (\Rightarrow 9.9)

Hiba:

az ütközésérzékelő nem jelez, amikor a robotfűnyíró akadálynak ütközik

Lehetséges ok:

- alacsony (8 cm-nél alacsonyabb) akadály,
- az akadály el tud mozdulni a talajon – pl. avar vagy teniszlabda.

Megoldás:

- távolítsuk el az akadályt, vagy alakítsunk ki elzárt területet az akadály körül (\Rightarrow 12.9),
- távolítsuk el az akadályt.

Hiba:

a gép nyomai megmaradnak a nyírási terület szélén

Lehetséges ok:

- túl gyakori szegélynyírás,
- túl hosszú nyírási idő,
- indulási pontként történő használat,
- az akkumulátor kezd elhasználódni, és nagyon gyakran kell tölteni,
- kikapcsolt állapotban van az eltolt visszatérési (összekötő) funkció.

Megoldás:

- kapcsoljuk ki, vagy csökkentsük heti egy alkalomra a szegélynyírást (\Rightarrow 11.13),

- csökkentsük a nyírási időt ,
- az adott nyírási területen az összes nyírási ciklust a dokkoló állomástól indítsunk (\Rightarrow 11.14),
- cseréltezzük ki az akkumulátort – vegyük figyelembe a kijelzőn megjelenő erre vonatkozó javaslatot (\times) (\Rightarrow 24.),
- kapcsoljuk be az eltolt visszatérést (összekötő) (\Rightarrow 11.13).

Hiba:

Lenyíratlan fű marad a nyírási terület szélén

Lehetséges ok:

- ki van kapcsolva a szegélynyírás,
- pontatlanul fektették le a határoló huzalt,
- a fűnyíró kés nem éri el a füvet

Megoldás:

- hetente egyszer vagy kétszer végezzük szegélynyírást (\Rightarrow 11.13),
- ellenőrizzük a határoló huzal elhelyezését (\Rightarrow 11.13), valamint az iMOW® Ruler vonalzó segítségével a távolságokat (\Rightarrow 12.5),
- rendszeresen nyírjuk le a lenyíratlan területeket megfelelő fűszegélynyíróval

Hiba:

nincs huzaljel

Lehetséges ok:

- ki van kapcsolva a dokkoló állomás – nem világítanak a LED-ek,
- a dokkoló állomás nem csatlakozik az elektromos hálózathoz – nem világítanak a LED-ek,
- a határoló huzal nincs a dokkoló állomáshoz csatlakoztatva – a piros LED villog,(\Rightarrow 13.1)
- megszakadt a határoló huzal – a piros LED villog,(\Rightarrow 13.1)

- nincs párosítva a robotfűnyíró és a dokkoló állomás,
- meghibásodott az elektronika – a LED SOS-jelet villog (\Rightarrow 13.1).

Megoldás:

- kapcsoljuk be a dokkoló állomást (\Rightarrow 13.1),
- ellenőrizzük a dokkoló állomás áramellátását (\Rightarrow 9.8),
- csatlakoztassuk a határoló huzalt a dokkoló állomáshoz (\Rightarrow 9.10),
- keressük meg a huzalszakadást (\Rightarrow 16.7), és javítsuk ki a határoló huzalt a huzalösszekötők segítségével (\Rightarrow 12.16),
- párosítsuk a robotfűnyírót és a dokkoló állomást (\Rightarrow 9.11),
- vegyük fel a kapcsolatot a szakszervizsel (☒).

Hiba:

a dokkoló állomáson lévő LED SOS-jelet villog

Lehetséges ok:

- a határoló huzal rövidebb a minimális hosszságánál,
- meghibásodott az elektronika

Megoldás:

- telepítük az AKM 100 egységet (☒),
- vegyük fel a kapcsolatot szakszervizzel (☒)

Hiba:

A robotfűnyíró nem érzékel a GPS-jelet

Lehetséges ok:

- már létrejött a műholdas kapcsolat
- 3 vagy kevesebb műhold van a hatókörben

- a gép rádióárnyékban van

Megoldás:

- nincs teendő, a kapcsolat kiépítése néhány percig tart
- alljunk ki az árnyékoló akadályok (pl. fák, előtérök) alól, vagy távolítsuk el az akadályokat

Hiba:

A robotfűnyíró nem tud mobiltelefonos kapcsolatot létesíteni

Lehetséges ok:

- A nyírási terület rádióárnyékban van
- A rádiómodul nincs bekapsolva

Megoldás:

- Ellenőrizzessük a rádiómodult valamelyik STIHL szakkereskedőnél (☒)

Hiba:

a robotfűnyíró nem érhető el az alkalmazáson keresztül

Lehetséges ok:

- a rádiómodul inaktív,
- a robotfűnyíró készenléti üzemmódban van,
- nincs internetkapcsolat,
- nem megfelelő e-mail-címet rendeltek hozzá a robotfűnyíróhoz,

Megoldás:

- a rádiómodul a párosítás közben kikapcsol, majd újból bekapsol, ezt követően a robotfűnyíró ismét elérhetővé válik,
- kapcsolja be a robotfűnyírót valamelyik gomb megnyomásával, és állítsa be a „Standard” energiamódot (\Rightarrow 11.10),
- csatlakoztassa azt a készüléket az internethez, amelyre az alkalmazást telepítette,
- javítsa ki az e-mail-címet (\Rightarrow 10.),

26. Szervizelési időpontok

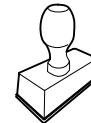
26.1 Az átadás igazolása

Modell: _____

Sorozatszám:

<input type="text"/>								
----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------

Dátum: _____



Következő szervizidőpont

Dátum: _____



26.2 A szervizelés igazolása

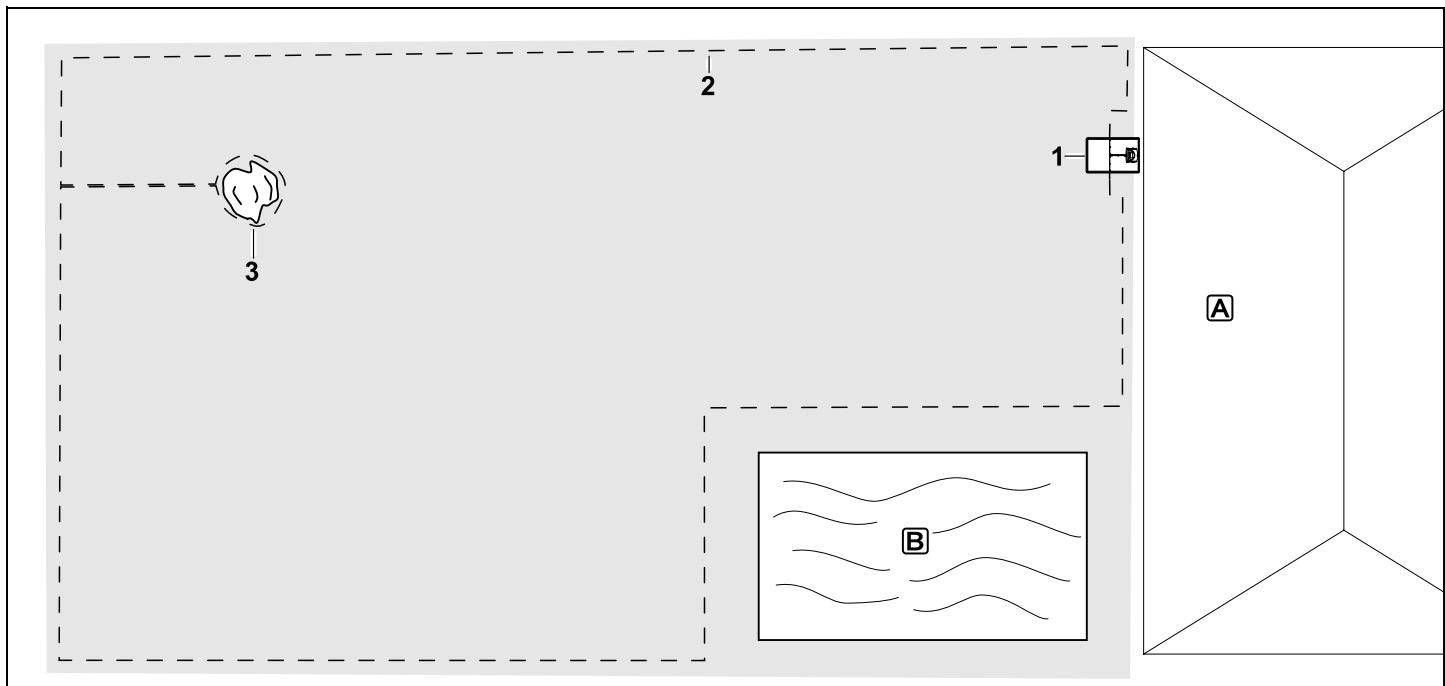
Kérjük, karbantartási munkák esetén adjá át a jelen használati utasítást a STIHL szakszerviznek.

A szakszerviz a használati utasításban található előnyomtatott helyeken igazolja a szervizelés elvégzését.

Az elvégzett szervizelés időpontja

A következő szervizelés időpontja

27. Telepítési példák



Négyszögletes nyírási terület egyetlen fával és úszómedencével

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a háznál (**A**) lévő telepítési hellyel (1).

Elzárt terület:

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

Úszómedence:

Biztonsági okokból (előírt huzaltávolság) a határoló huzalt (2) a medence (**B**) körül fektetjük le.

Huzaltávolságok:

(\Rightarrow 12.5)
Távolság a szegélytől: **28 cm**

Távolság a $\pm 1\text{cm}$ -nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó területtől (pl. gyalogút): **0 cm**

Távolság a fa körül: **28 cm**

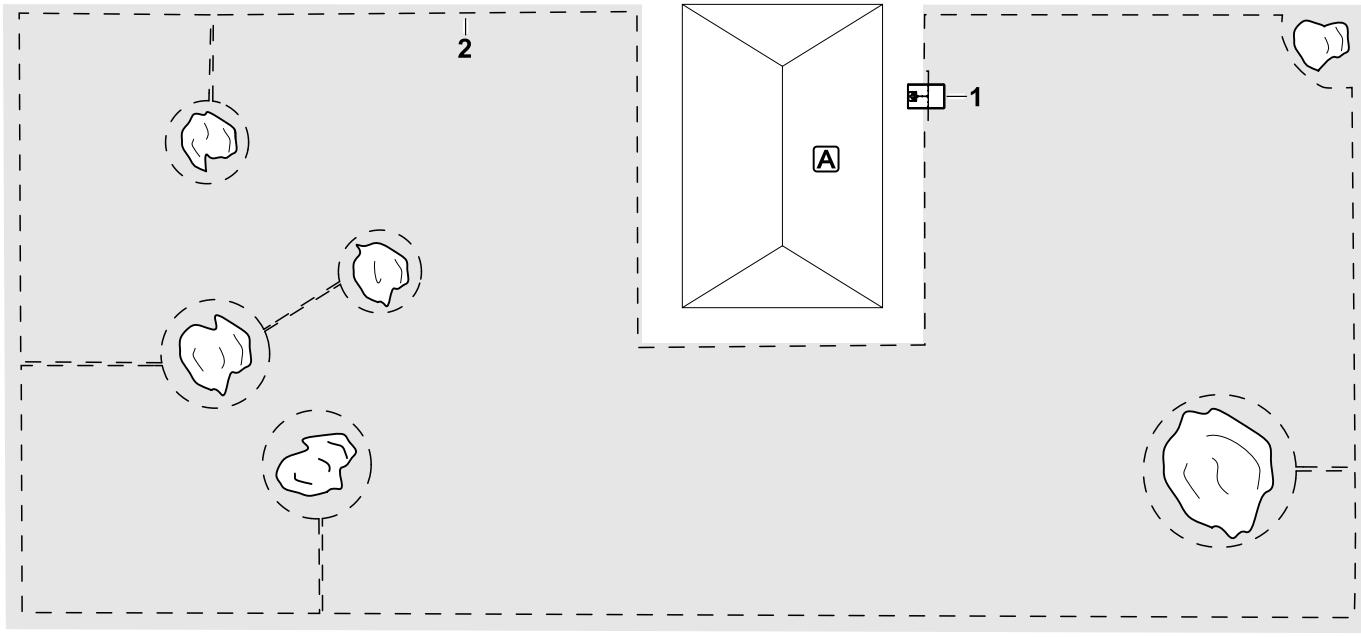
Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Programozás:

A nyírási terület méretének megadását követően további beállítás nem szükséges.

Különlegességek:

Az úszómedence körül rendszeresen nyírjuk le a lenyíratlan területeket kézzel, illetve megfelelő fűszegélyníróval.



U alakú nyírási terület több különálló fával

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a háznál (**A**) lévő telepítési helyel (1).

Elzárt területek:

A különálló fák körül kialakítva, mindegyiknél a szegélyre (2) merőleges összekötő szakaszok, a két elzárt területet összekötő szakasz kapcsolja össze.

Huzaltávolságok: (⇒ 12.5)

Távolság a szegélytől: **28 cm**

Távolság a ± 1cm-nél kisebb

szintkülönbségű, áthaladást nem

korlátozó területtől (pl. gyalogút): **0 cm**

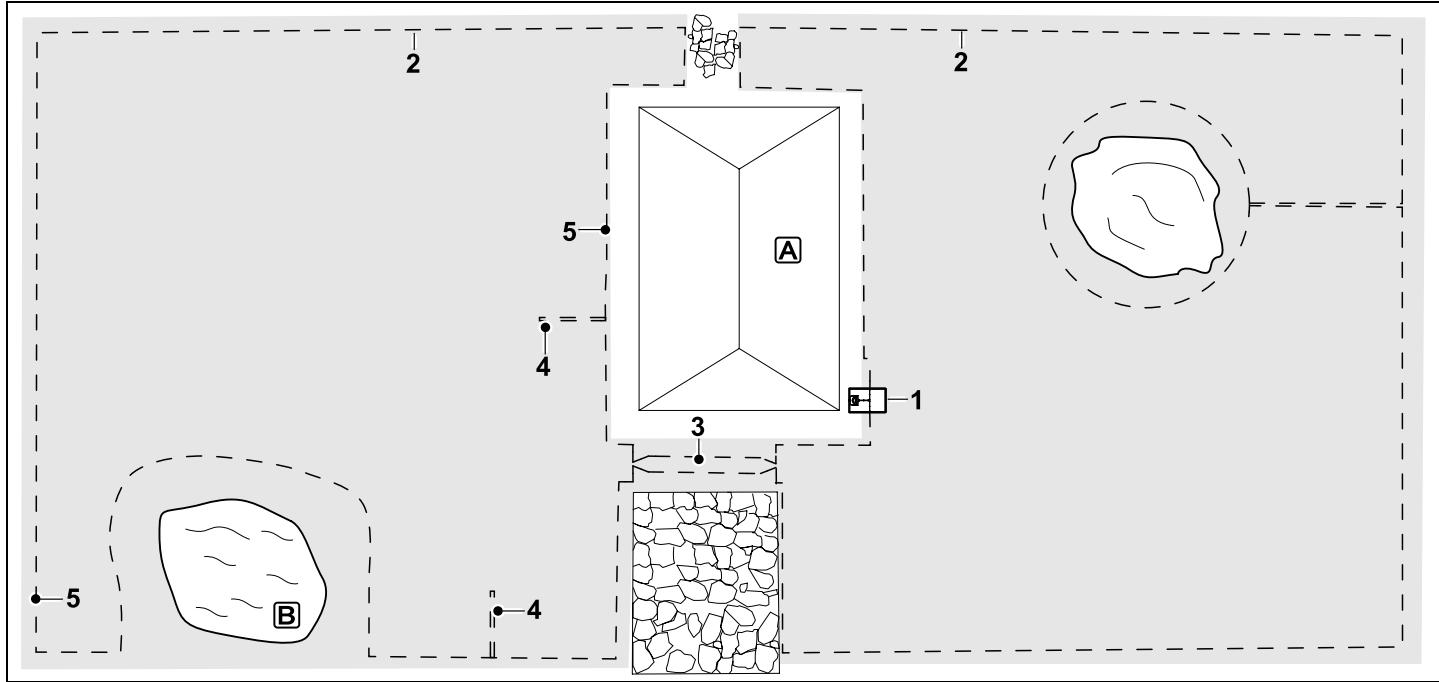
Távolság a fák körül: **28 cm**

Programozás:

A nyírási terület méretének megadását követően további beállítás nem szükséges.

Különlegességek:

Fa a nyírási terület sarkában – a kikerült fa mögötti területet rendszeresen nyírjuk le megfelelő fűszegélynyíróval, vagy hagyjuk meg magasabb fűvel borított területnek.



Két részre osztott nyírási terület tóval és különálló fával

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a háznál (**A**) lévő telepítési hellyel (1).

Elzárt terület:

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

Tó:

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

Huzaltávolságok:

(⇒ 12.5) Távolság a szegélytől: **28 cm**

Távolság a ± 1cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl.

gyalogút): **0 cm**

Távolság a fa körül: **28 cm**

Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Folyosó:

Folyosót (3) kell kialakítani.

Huzaltávolság: **22 cm** (⇒ 12.11)

Keresőhurkok:

Két keresőhurkot (4) kell kialakítani az eltolt visszatérési funkció használatához. (⇒ 11.13)

Minimális távolság a folyosó bejáratától:

2 m

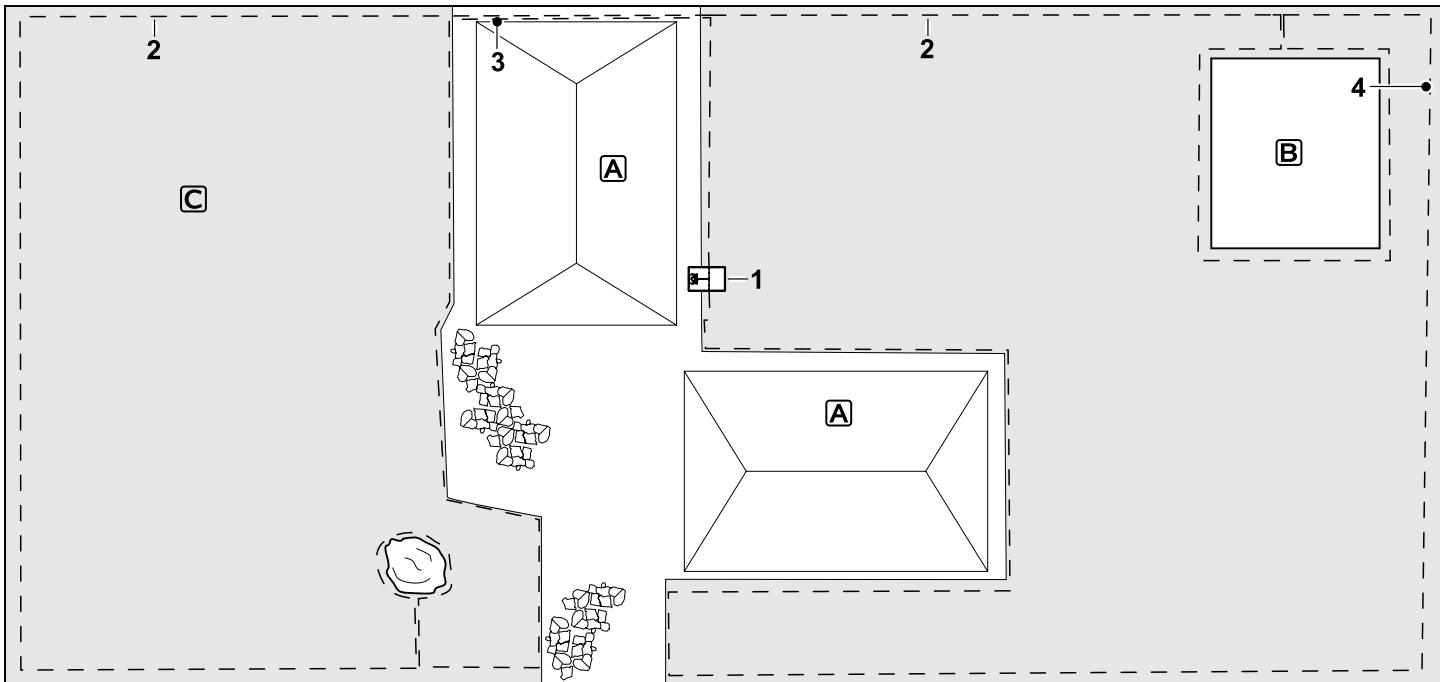
Ügyelni kell a sarkoktól mért minimális távolság betartására. (⇒ 11.13)

Programozás:

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

Különlegességek:

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



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

Dokkoló állomás:

Közvetlenül a házak (**A**) mellett lévő telepítési helyel (1).

Elzárt területek:

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

Huzaltávolságok:

(⇒ 12.5)
Távolság a ±1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl. burkolt terület): **0 cm**

A magas akadályuktól mért távolság:
28 cm

A fától mért távolság: **28 cm**
Minimális huzaltávolság a zöldségeskert mögötti szűk területeken: **44 cm**

Mellékterületek:

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

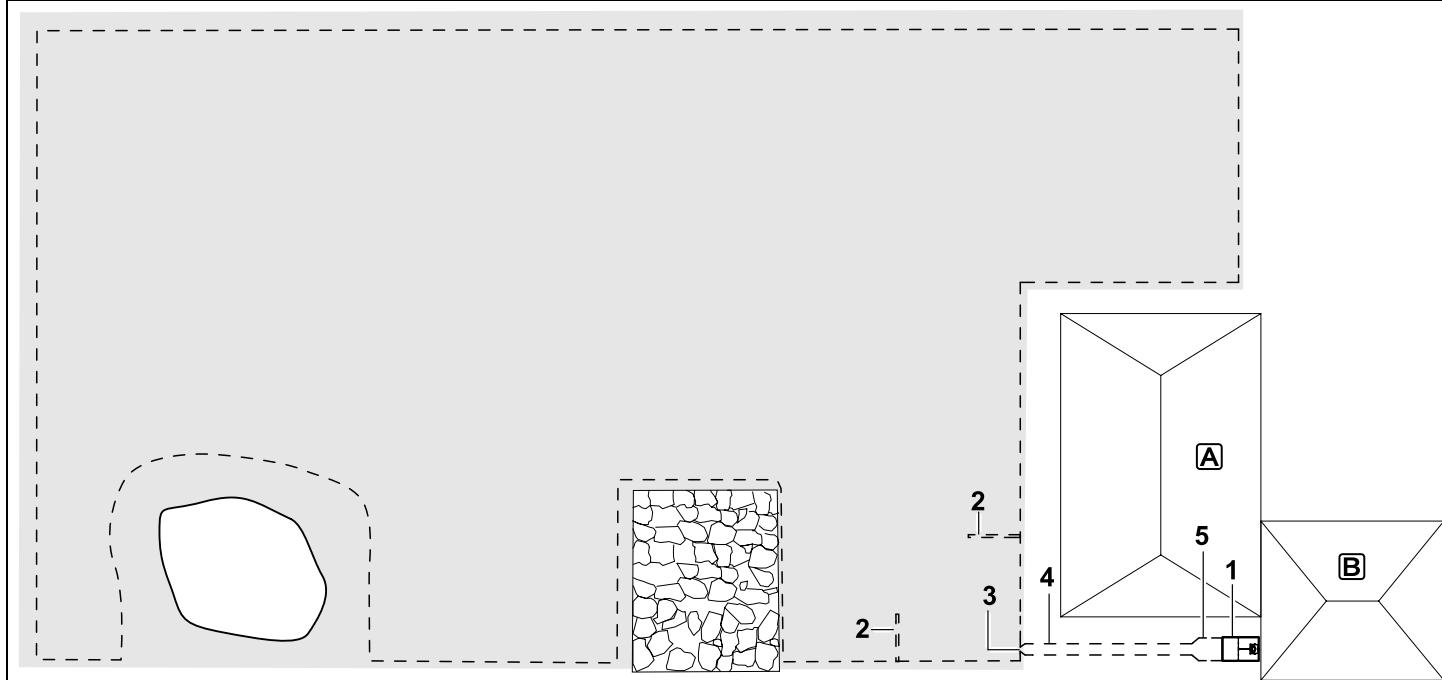
Programozás:

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

Különlegességek:

Hetente többször vigyük a robotfűnyírót a mellékterüetre, és indítsuk el a nyírást az

„Indítás” menüből. (⇒ 11.5)
Vegyük figyelembe a lenyírható terület méretét. (⇒ 14.4)
Szükség esetén alakítsunk ki két különálló nyírási területet két dokkoló állomással.



Nyírási terület külső elhelyezésű dokkoló állomással (1)

Dokkoló állomás:

A telepítési hely (1) közvetlenül a garázsnál (B), a ház (A) mögött.

Huzaltávolságok:

Távolság a szegélytől: **28 cm**

Távolság a ± 1 cm-nél kisebb szintkülönbségű, áthaladást nem korlátozó szomszédos területtől (pl. burkolt terület): **0 cm**

Távolság a vízfelülettől: **100 cm**

Keresőhurkok:

Két keresőhurkot (2) kell kialakítani az eltolt visszatérési funkció használatához. (\Rightarrow 11.13)

Minimális távolság a folyosó bejáratától:

2 m

Ügyelni kell a sarkoktól mért minimális távolság betartására. (\Rightarrow 12.12)

Programozás:

Meg kell adni a nyírási terület méretét, és rögzítsük legalább egy indulási pontot a dokkoló állomáshoz tartozó folyosón kívül. (\Rightarrow 11.14)

Különlegességek:

Folyosót (4) kell kialakítani tölcsereszerű bejárattal (3). (\Rightarrow 12.11)

Huzaltávolság: 22 cm

A folyosó (4) külső elhelyezésű dokkoló állomáshoz (1) vezet. Egy méterrel a dokkoló állomás előtt a folyosón belüli huzaltávolságot meg kell növelni akkorára,

mint az alaplemez szélessége (5). (\Rightarrow 9.9)
Ügyeljünk a folyosón belüli és a dokkoló állomás melletti helyigényre.

Cienītās klient, cienījamā kliente!

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

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

Pateicamies par uzticību un novēlam izbaudīt darbu ar STIHL produktu!

Dr. Nikolas Stihl

**SVARĪGI! PIRMS LIETOŠANAS
IZLASIET UN SAGLABĀJIET.**

1. Satura rādītājs		
Par šo lietošanas pamācību	98	Utilizācija
Vispārīga informācija	98	Simbolu apraksts
Valstu varianti	98	Piegādes komplekts
Norādījumi lietošanas pamācības laistišanai	99	Sākotnējā uzstādīšana
Ierīces apraksts	100	Norādes par bāzes staciju
Plaujmašīna–robots	100	Bāzes stacijas pieslēgumi
Bāzes stacija	101	Strāvas vada pievienošana bāzes stacijai
Displejs	102	Uzstādīšanas materiāls
Kā plaujmašīna–robots darbojas	103	Plaušanas augstuma iestatīšana
Darbības princips	103	Sākotnējās uzstādīšanas norādes
Drošības ierīces	104	Valodas, datuma un laika iestatīšana
Taustiņš STOP	104	Bāzes stacijas uzstādīšana
Ierīces bloķēšana	104	Ierobežojošās lentas izvietošana
Aizsargvāki	104	Ierobežojošās lentas pievienošana
Triecienu devējs	104	Plaujmašīnas–robota un bāzes stacijas savienošana pārī
Pacelšanas aizsardzība	104	Uzstādīšanas pārbaude
Slīpuma sensors	105	Plaujmašīnas–robotu programmēšana
Displeja apgaismojums	105	Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana
PIN vaicājums	105	Pirmā plaušanas reize pēc sākotnējās uzstādīšanas
GPS aizsardzība	105	iMOW® lietotne
Jūsu drošībai	105	Izvēlne
Vispārīga informācija	105	Lietošanas norādes
Apģērbs un aprīkojums	106	Statusa rādījums
Brīdinājums — elektriskās strāvas isks	106	Informācijas zona
Akumulators	107	Galvenā izvēlne
Ierīces transportēšana	107	Sākums
Pirms ekspluatācijas	108	Atgriešanās
Programmēšana	109	Plaušanas grafiks
Darbības laikā	109	Vēl
Apkope un remonts	110	Iestatījumi
Uzglabāšana ilgākos ekspluatācijas starplaikos	111	iMOW® zāles plāvējs – ierīces iestatījumi
		139

Lietus sensora iestatīšana	139	Māju zona (RMI 422 PC)	156	Tehniskie parametri	168
Statusa rādījuma iestatīšana	140	Ierīces sagatavošana darbam	156	Ziņojumi	169
Uzstādīšana	140	Sagatavošana	156	Darbības traucējumeklēšana	177
Sākuma punktu iestatīšana	141	Atvāžams vāks	156	Apkopes grafiks	181
Drošība	142	Programmēto iestatījumu pielāgošana	156	Nodošanas apstiprinājums	181
Apkope	143	Plaušana ar automātiku	157	Apkopes apstiprinājums	181
Informācija	143	Plaušana neatkarīgi no darbības laikiem	157	Uzstādīšanas piemēri	182
Ierobežojošā lenta	144	Plaušana neatkarīgi no darbības laikiem	157		
Ierobežojošās lentas izvietošanas plānošana	145	Plaujmašīnas–robotu pievienošanās bāzes stacijai	158	2. Par šo lietošanas pamācību	
Plaujamās platības skices izveidošana	145	Akumulatora uzlāde	158		
Ierobežojošās lentes izvietošana	146	Apkope	159	2.1 Vispārīga informācija	
Ierobežojošās lentas pievienošana	146	Apkopes grafiks	159	Šī lietošanas pamācība ir ražotāja oriģinālā lietošanas pamācība saskaņā ar EK Direktīvu 2006/42/EC.	
Lentas atstarpes – iMOW® Ruler šablona izmantošana	146	Ierīces tīršana	159	STIHL nepārtraukti pilnveido piedāvātos produktais. Tāpēc mēs saglabājam tiesības veikt piegādes komplekta izmaiņas, kas attiecas uz produkta formu, tehniku un aprīkojumu.	
Asi stūri	147	Plaušanas naža nodiluma robežu pārbaude	160	Tādējādi nevar izvīzīt nekādas prasības, atsaucoties uz šajā brošūrā minētajiem datiem un attēliem.	
Šauras vietas	148	Plaušanas naža izņemšana un ievietošana	160	Šajā lietošanas pamācībā ir aprakstīti iespējamie modeļi, kuri nav pieejami visās valstīs.	
Savienojuma posmu uzstādīšana	148	Plaušanas naža asināšana	161	Šī lietošanas pamācība ir aizsargāta ar autortiesībām. Visas tiesības ir aizsargātas, it īpaši tiesības uz pavairošanu, tulkošanu un apstrādi elektroniskās sistēmās.	
Blokētās platības	148	Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana	161		
Papildu platības	149	Stieples lūzuma meklēšana	162		
Celiņi	150	Glabāšana un dīkstāvē ziemā	163		
Aizkavētas atgriešanās meklēšanas cilpas	151	Bāzes stacijas demontāža	164		
Precīza malu plaušana	152	Parastās rezerves daļas	164		
Slīps reljefs ierobežojošās lentas izvietojuma vietā	152	Piederumi	165		
Uzstādīet stieples rezerves	153	Nodiluma samazināšana un bojājumu novēršana	165		
Stiepļu savienotāja izmantošana	153	Vides aizsardzība	165		
Šauri malu attālumi	154	Akumulatora izņemšana	166		
Dokstacija	154	Transportēšana	167		
Bāzes stacijas vadības elementi	154	Ierīces pacelšana vai pārvietošana	167		
Norādījumi par plaušanu	155	Ierīces nostiprināšana	168	2.2 Valstu varianti	
Vispārēja informācija	155	ES atbilstības deklarācija	168	Atkarībā no piegādes valsts STIHL komplektācijā ietver ierīces ar dažādiem spraudņiem un slēdžiem.	
Smalcināšana	155	Plaujmašīna–robots, elektrisks, darbināms ar akumulatoru (RMI) ar bāzes staciju (ADO)	168		
Darbības laiki	155				
Plaušanas ilgums	155				

Attēlos ir parādītas ierīces ar Euro spraudni; ierīces ar cita veida spraudņiem tīklam tiek pievienotas līdzīgi.

2.3 Norādījumi lietošanas pamācības laišanai

Attēli un teksti raksturo noteiktus rīcības soļus.

Šajā lietošanas pamācībā ir paskaidrojumi visiem attēlu simboliem, kas atrodami uz ierīces.

Skatīšanās virziens

Lietošanas pamācībā norādītais skatīšanās virziens „**pa kreisi**” un „**pa labi**”: lietotājs stāv aiz ierīces un skatās uz priekšu braukšanas virzienā.

Norādes uz nodaļām

Bultiņas norāda uz attiecīgajām nodaļām un apakšnodaļām, kur ir detalizētāks skaidrojums. Šajā piemērā ir norāde uz nodaļu: (⇒ 3.)

Teksta fragmentu markējums

Aprakstītie norādījumi var būt apzīmēti vairākos veidos.

Rīcības soļi ar norādi lietotājam veikt kādu darbību:

- ar skrūvgriezi atskrūvējiet skrūvi (1), nospiediet rokturi (2)...

Vispārīgs uzskaitījums:

- produkta izmantošana sporta vai sacensību pasākumos.

Teksti ar papildu nozīmi

Lai īpaši izceltu teksta fragmentus ar papildu nozīmi, lietošanas pamācībā tiem pievienots kāds no simboliem.

! Bīstami!
Iespējami negadījumi, var smagi savainoties. Jāveic konkrētas darbības vai jāizvairās no tām.

! Brīdinājums!
Iespējams savainoties. Noteikts rīcības veids pasargā no iespējamas vai paredzamas savainojumu gūšanas.

! Uzmanību!
Brīdina par viegliem savainojumiem vai materiāliem zaudējumiem, kuru rašanos var novērst, veicot konkrētas darbības.

i Norādījums
Informācija par labāku ierīces izmantošanu un iespējami nepareizas lietošanas novēršanu.

Teksti ar attēlu atsauci:

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

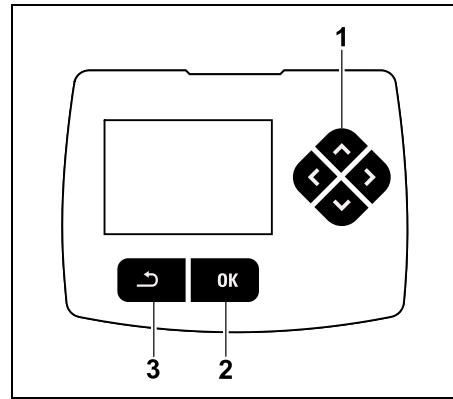


Kameru ikona tiek izmantota, lai savienotu attēlus uz attēla lapas šīs lietošanas pamācības attiecīgajā sadalā.

Attēli ar teksta sadaļām:

Rīcības soļus ar tiešu atsauci uz attēlu var atrast uzreiz pēc attēla ar atbilstošajiem pozīcijas numuriem.

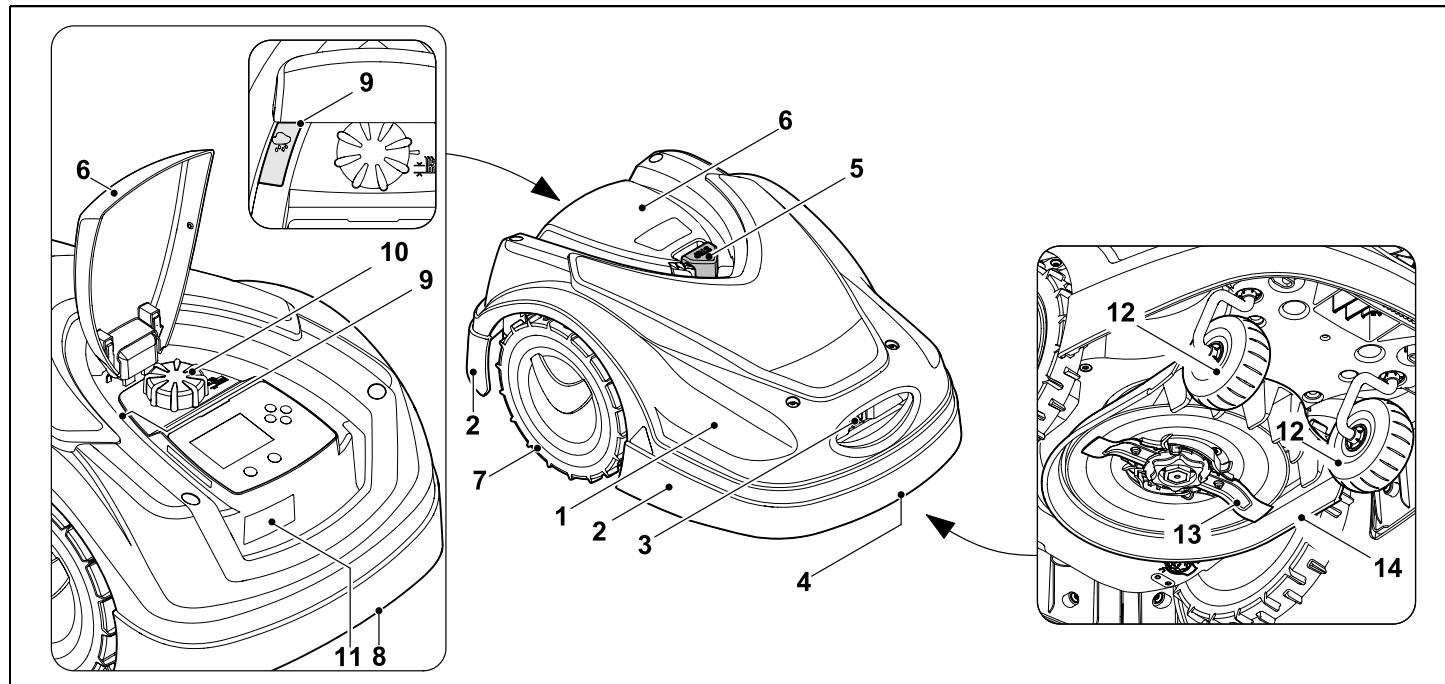
Piemērs:



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

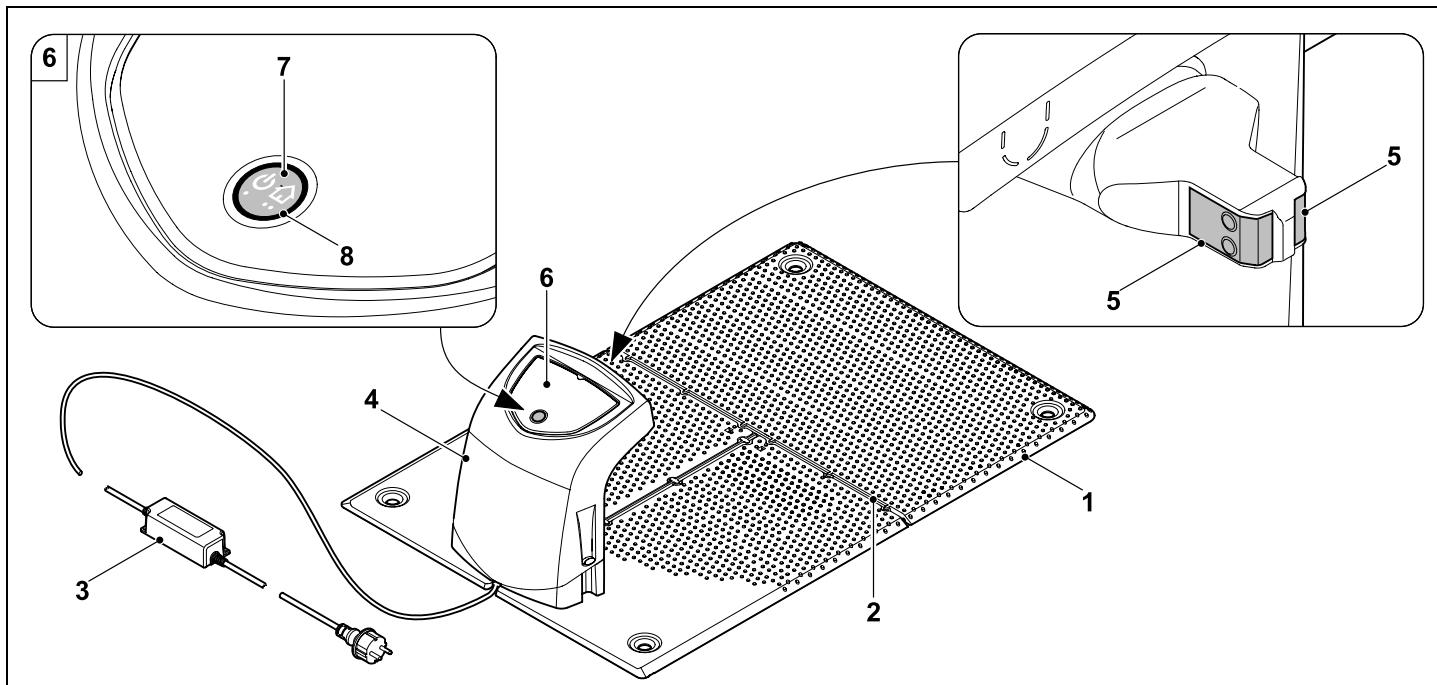
3. Ierīces apraksts

3.1 Pļaujmašīna–robots



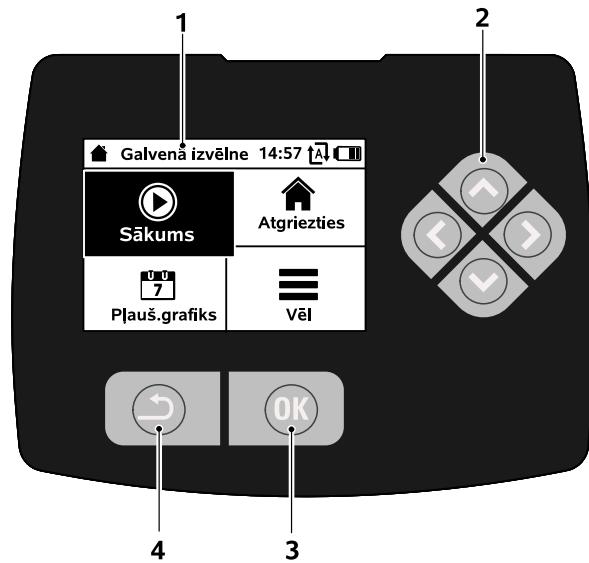
- | | | | |
|----------|---|-----------|---|
| 1 | Kustīgs montēts pārsegis (\Rightarrow 5.4),
(\Rightarrow 5.5) | 8 | Rokturis aizmugurē (integrēts
kustīgajā pārsegā) (\Rightarrow 21.1) |
| 2 | Aizsarglīste | 9 | Lietus sensors (\Rightarrow 11.11) |
| 3 | Uzlādes kontakti:
kontakti bāzes stacijas pieslēgšanai | 10 | Grozāmais rokturis pļaušanas
augstuma regulēšanai (\Rightarrow 9.5) |
| 4 | Transportēšanas rokturis priekšpusē
(integrēts kustīgajā pārsegā)
(\Rightarrow 21.1) | 11 | Plāksnīte ar ierīces numuru |
| 5 | Taustiņš STOP (\Rightarrow 5.1) | 12 | Priekšējais ritenis |
| 6 | Atloks (\Rightarrow 15.2) | 13 | No abām pusēm noasināts
pļaušanas nazis (\Rightarrow 16.3) |
| 7 | Piedziņas ritenis | 14 | Pļaušanas mehānisms |

3.2 Bāzes stacija



- 1** Pamatplāksne
- 2** Kabeļu vadotnes ierobežojošās lentas ieviešanai (\Rightarrow 9.10)
- 3** Barošanas bloks
- 4** Noņemamais vāks (\Rightarrow 9.2)
- 5** Uzlādes kontakti:
plaujmašīnas–robotu pieslēguma kontakti
- 6** Vadības panelis
ar taustiņu un LED indikatoru
(\Rightarrow 13.1)
- 7** Taustiņš
- 8** LED indikators

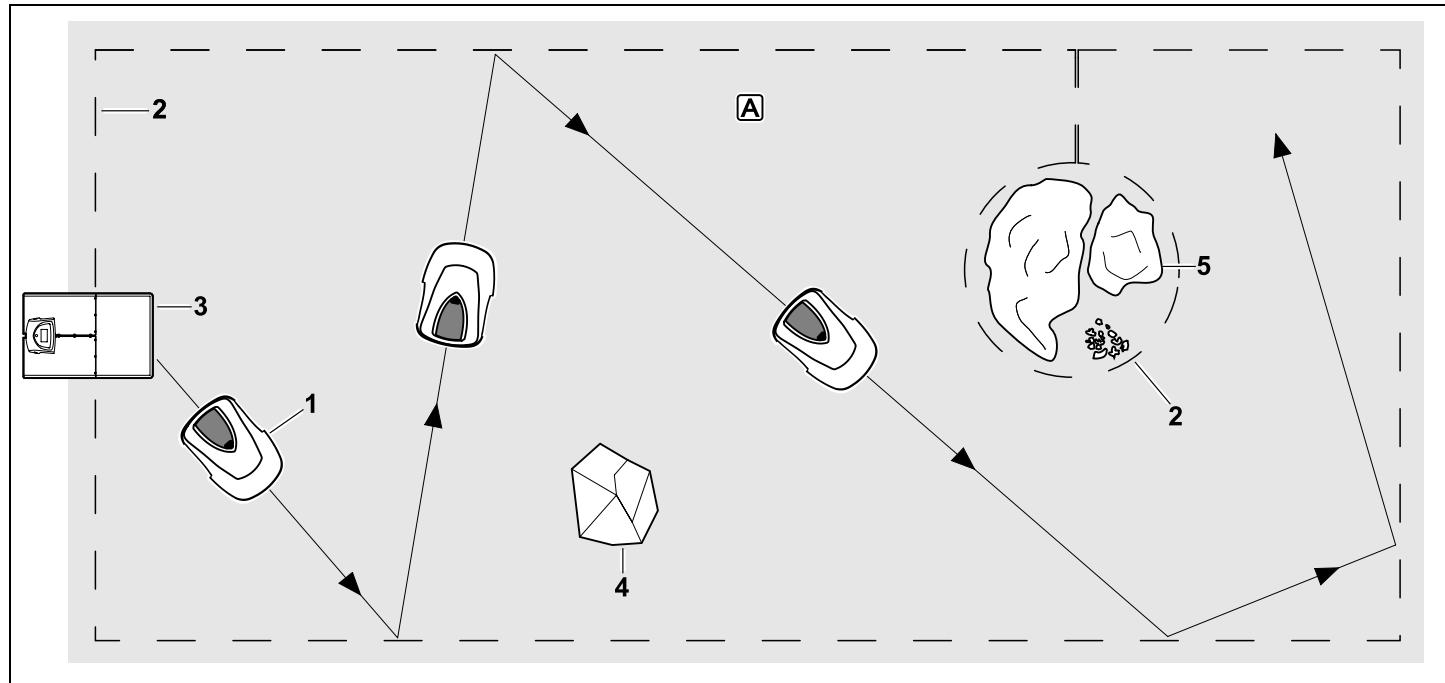
3.3 Displejs



- 1 Grafiskais displejs
- 2 Vadības krustiņš:
pārvietošanās izvēlnēs (⇒ 11.1)
- 3 Taustiņš OK:
pārvietošanās izvēlnēs (⇒ 11.1)
- 4 Taustiņš „Atpakaļ”:
pārvietošanās izvēlnēs

4. Kā pļaujmašīna–robots darbojas

4.1 Darbības princips



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

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

Pļaujmašīna–robots ar trieciena devēju droši nosaka nekustīgus šķēršļus (4) pļaujamajā platībā. Platības (5), kurās pļaujmašīna–robots nedrīkst pārvietoties,

un šķēršļi, ar kuriem tā nedrīkst sadurties, ar ierobežojošo lento jānorobežo no atlikušās pļaujamās platības.

Ar aktivizētu automātiku pļaujmašīna–robots darbības laikā **patstāvīgi atstāj** (\Rightarrow 14.3) bāzes staciju un pļauj zālāju. Lai uzlādētu akumulatoru, pļaujmašīna–robots patstāvīgi pārvietojas uz bāzes staciju. Ja ir izvēlēts pļaušanas grafiks „Standarts”, pļaujmašīna–robots pļauj un pastāvīgi uzlādējas visā darbības laikā. Izvēloties pļaušanas grafiku

„Dinamiski”, pļaušanas un uzlādes reižu skaits un ilgums darbības laikos tiek pielāgots automātiski.

Ar izslēgtu automātiku un pļaušanas reižēm, **kas nav atkarīgas no darbības laikiem**, pļaušanas procesu var aktivizēt izvēlnē „Sākums”. (\Rightarrow 11.5)



STIHL plaujmašīnu–robotu var droši un bez traucējumiem darbināt citu plaujmašīnu tiešā tuvumā. Attiecībā uz elektromagnētisko emisiju stieples signāls atbilst standartam EGMF (Eiropas dārza ierīču ražotāju asociācija).

5. Drošības ierīces

Ierīce ir aprīkota ar vairākām drošības funkcijām, lai nodrošinātu drošu ekspluatāciju un novērstu nepareizas lietošanas iespējas.

Savainošanās risks!

⚠️ Ja kādā no drošības ierīcēm tiek konstatēts bojājums, ierīces ekspluatācija ir jāpārtrauc. Sazinieties ar specializēto izplatītāju; STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

5.1 Taustiņš STOP

Ierīces darbība tiek nekavējoties pārrauktā, nospiežot sarkano taustiņu STOP plaujmašīnas–robotu augšpusē. Plaušanas nazis apstājas dažu sekunžu laikā, displejā parādās ziņa „Nospiests STOP taustiņš”. Kamēr ziņa ir aktīva, plaujmašīnu–robotu nedrīkst darbināt un tā ir drošā stāvoklī. (⇒ 24.)

Ar ieslēgtu automātiku pēc ziņojuma apstiprināšanas, nospiežot taustiņu OK, tiek vaicāts, vai ir jāturbina automātiskais režīms.

Ja Jā, plaujmašīna–robots turpina apstrādāt plaujamo platību saskaņā ar plaušanas grafiku.



Ja Nē, plaujmašīna–robots apstājas plaujamajā platībā un automātiskais režīms tiek izslēgts. (⇒ 11.7)



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



5.2 Ierīces bloķēšana

Plaujmašīna–robots jābloķē vienmēr pirms apkopes un tīrišanas, pirms transportēšanas, kā arī pirms pārbaudes.

Ja ir aktivizēta ierīces bloķēšana, plaujmašīnu–robotu nav iespējams lietot.

Ierīces bloķēšanas aktivizēšana:

- ilgi turiet nospiestu **STOP taustiņu**,
- izvēlnē **Vēl**,
- izvēlnē **Drošība**.

Ierīces bloķēšanas aktivizēšana izvēlnē „**Vēl**”

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

Ierīces bloķēšanas aktivizēšana izvēlnē „**Drošība**”

- Izvēlnē „Vēl” atveriet apakšizvēlni „lestatiņumi” un „Drošība”. (⇒ 11.15)
- Atlasiet ierakstu „ierīces bloķēšana” un nospiediet taustiņu OK.

Ierīces atbloķēšana

- Ja nepieciešams, aktivizējiet ierīci, nospiežot jebkuru taustiņu.

- atbloķējiet plaujmašīnu–robotu, izmantojot attēloto taustiņu kombināciju. Lai to izdarītu, nospiediet **taustiņu OK** un **taustiņu Atpakaļ** displejā norādītajā secībā.



5.3 Aizsargvāki

Plaujmašīna–robots ir aprīkots ar aizsargvākiem, lai novērstu nejaušu saskari ar plaušanas nazi un nopļauto zāli. Šāda nozīme ir pārsegam.

5.4 Triecienu devējs

Plaujmašīna–robots ir aprīkota ar mobilu pārsegu, ko izmanto kā triecienu sensoru. Ierīce nekavējoties apstājas, ja automātiskajā režīmā saskaras ar stingru šķērsli, kuram ir noteikts minimālais augstums (8 cm) un kas ir stingri nostiprināts zemē. Pēc tam plaujmašīna maina braukšanas virzienu un turpina plaušanu. Ja triecienu devējs nostrādā pārāk bieži, papildus tiek apturēts plaušanas nazis.



Trieciens pret šķērsli notiek ar noteiktu spēku. Tāpēc jutīgi šķēršļi vai viegli objekti, piemēram, mazāki puķu podi, var tikt apgāzti vai bojāti.

STIHL iesaka šķēršļus noņemt vai norobežot ar bloķētām platībām. (⇒ 12.9)

5.5 Pacelšanas aizsardzība

Ja plaujmašīna–robotu tiek pacelta aiz pārsega, tā nekavējoties pārtrauc plaušanu. Plaušanas nazis apstājas dažu sekunžu laikā.

5.6 Slīpuma sensors

Ja ekspluatācijas laikā tiek pārsniegts pielaujamais slīpums, plaujmašīna nekavējoties maina virzenu. Apgāšanās gadījumā tiek izslēgta piedziņa un naža motors.

5.7 Displeja apgaismojums

Darbības laikā tiek aktivizēts displeja apgaismojums. Pateicoties šai gaismai, plaujmašīna–robots ir skaidri redzams pat tumsā.

5.8 PIN vaicājums

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

Plaujmašīnu–robotu drīkst darbināt tikai ar piegādāto bāzes staciju. Papildu bāzes stacija ir jāsavieno pāri ar plaujmašīnu–robotu. (⇒ 9.11)

! STIHL iesaka iestatīt **drošības pakāpi „Zema”**, „**Vidēja**” vai „**Augsta**”. Tas garantē, ka nepiederošas personas nevar darbināt plaujmašīnu–robotu ar citām bāzes stacijām vai mainīt iestatījumus vai programmēšanu.

5.9 GPS aizsardzība

Modelis **RMI 422 PC** ir aprīkots ar GPS uztvērēju. Ja GPS aizsardzība ir aktivizēta, ierīces īpašniekiem tiek paziņots, kad ierīce tiek lietota ārpus māju zonas. Turklāt displejā tiek parādīts pieprasījums ievadīt PIN kodu. (⇒ 14.5)



Ieteikums

Vienmēr aktivizējet GPS aizsardzību. (⇒ 11.15)

6. Jūsu drošībai

6.1 Vispārīga informācija



Strādājot ar šo ierīci, nelaimes gadījumu novēršanas nolūkos noteiktī jāievēro šie priekšraksti.



Pirms pirmās nodošanas ekspluatācijā uzmanīgi izlasiet visu lietošanas pamācību.

Glabājiet lietošanas pamācību, lai to varētu izmantot vēlāk.

Šie drošības pasākumi ir nepieciešami jūsu drošībai, tomēr to uzskaņojums nav pilnīgs. Vienmēr izmantojiet ierīci saprātīgi un atbildīgi. Atcerieties, ka ierīces lietotājs ir atbildīgs par negadījumiem, kas var notikti ar citām personām vai to īpašumu.

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

„Lietotājs” ir:

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

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

Izmantojiet ierīci, kad esat pietiekami atpūties un esat labā fiziskajā vai garīgajā stāvoklī. Ja jums ir veselības problēmas, konsultējieties ar ārstu, vai iespējams strādāt ar ierīci. Ar šo ierīci nedrīkst strādāt pēc alkohola, reakcijas spējas samazinošu medikamentu vai narkotiku lietošanas.

Izpētiet ierīces sastāvdaļas un ierīces lietošanu.

Ierīci atļauts izmantot tikai personām, kas izlasījušas lietošanas pamācību un iepazinušās ar ierīces lietošanu. Pirms ekspluatācijas uzsākšanas lietotājam jāsanem profesionālu un praktiska apmācība. Lietotājam jāsanem norādījumi no pārdevēja vai cita speciālista par ierīces drošu lietošanu.

Apmācības laikā lietotājam īpaši jāpaskaidro, ka darbam ar ierīci nepieciešama liela rūpība un koncentrēšanās.

Pat ja lietojat šo ierīci saskaņā ar norādījumiem, vienmēr pastāv risks.

Nosmakšanas risks!

! Ja bērni spēlējas ar iesaiņojuma materiālu, pastāv nosmakšanas risks. Neglabājiet iesaiņojuma materiālu bērniem pieejamā vietā.

Ierīce var tikt nodota vai aizdota tikai personām, kurām ir pienācīgi pazīstams šis modelis un tās darbība. Lietošanas pamācība ir ierīces sastāvdaļa, un tā vienmēr jānodod kopā ar ierīci.

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

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

Uzmanību - negadījumu risks!



 Pļaušanas laikā bērni nedrīkst atrasties pie ierīces un pļaujamā platībā.



Pļaušanas laikā suni un citi mājdzīvnieki nedrīkst atrasties pie ierīces un pļaujamā platībā.

Drošības apsvērumu dēļ ir aizliegts veikt jebkādas ierīces izmaiņas, izņemot noteikumiem atbilstošu piederumu un pierīču pievienošanu, ko atļauj uzņēmums STIHL; turklāt šādas darbības pārtrauc garantijas darbību. Informāciju par atlautajiem piederumiem un pierīcēm varat saņemt pie STIHL specializētā izplatītāja.

Jo īpaši ir aizliegta jebkura manipulācija ar ierīci, kas maina tās veikspēju un elektromotora apgriezenu skaitu.

Ierīcei nedrīkst veikt izmaiņas, kas var izraisīt pārliku lielu troksni.

Drošības apsvērumu dēļ nekādā gadījumā nedrīkst mainīt vai sagrozīt ierīces programmatūru.

Izmantojot ierīci publiskās vietās, parkos, sporta laukumos, ielu malās, laukaimniecības un mežsaimniecības uzņēmumos, jāievēro īpaša piesardzība.

Izmantojot ierīci, aizliegts transportēt priekšmetus, dzīvniekus un personas, jo īpaši bērnus.

Nekad neļaujiet personām, īpaši bērniem, braukt uz pļaujmašīnas-robotu vai sēdēt uz tā.

Uzmanību – negadījumu risks!

Pļaujmašīna–robots ir paredzēta automātiskai zālāja kopšanai. Izmantošana citiem mērķiem nav atlauta, var būt bīstama un izraisīt ierīces bojājumus.

Tā kā lietotājs var gūt miesas bojājumus, ierīci nedrīkst izmantot šādiem mērķiem (nepilnīgs uzskaitījums):

- krūmu, dzīvžogu un krūmāju apgriešanai;
- augu stīgu apgriešanai;
- zālāja kopšanai jumta terašu un balkonu apstādījumos;
- koku un dzīvžogu atgriezumu sagatavošanai un smalcināšanai;
- celiņu tīrīšanai (nosūkšanai, aizpūšanai);
- zemes pacēlumu, piemēram, kurmu rakumu, nolīdzināšanai.

6.2 Apģērbs un aprīkojums

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

- ja darbības laikā pietuviniet pļaujmašīnu–robotu.

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

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

Valkājiet garās bikses, jo īpaši,

– ja darbības laikā pietuviniet pļaujmašīnu–robotu.



Apkopes un tīrīšanas, vadu instalācijas (vadu ievilkšana un izņemšana) darbu laikā un nofiksējot bāzes staciju vienmēr jāvalkā izturīgi cimdi.

Aizsargājet rokas, it īpaši strādājot pie pļaušanas asmens, iedzenot fiksēšanas elementus vai arī aizsargājot bāzes stacijas tapas.

Darba laikā un veicot darbus ar ierīci, sasniejet un apsedziet garus matus (ar galvas lakatu, cepuri u.c.).



ledzenot fiksēšanas elementus un bāzes stacijas tapas, jālieto atbilstošas aizsargbrilles.

6.3 Brīdinājums — elektriskās strāvas risks



Uzmanību!

Elektriskās strāvas trieciena risks!



Īpaši svarīgi elektrodrošībai ir neskarts strāvas vads un nebojāta strāvas padeves kontaktdakša. Bojātus kabeļus, kontaktdakšas un savienojumus vai noteikumiem neatbilstošus pievienošanas vadus nedrīkst izmantot, lai nepakļautu sevi elektriskās strāvas trieciena riskam.

Regulāri pārbaudiet, vai pievienošanas vadiem nav bojājumu vai novecošanās (trauslums) pazīmju.

Izmantojiet tikai oriģinālo maiņstrāvas adapteri.

Maiņstrāvas adapteri nedrīkst izmantot,

- ja tas ir bojāts vai nodilis,
- ja vadi ir bojāti vai nodiluši. Īpaši jāpārbauda, vai maiņstrāvas adaptera pieslēgums nav bojāts vai novecojis.

Strāvas vadu un maiņstrāvas adaptera apkopes un remonta darbus drīkst veikt tikai īpaši apmācīti speciālisti.

Elektriskās strāvas trieciena risks!

Nepievienojet bojātu vadu elektrotīklam un pieskarieties bojātam vadam tikai tad, kad tas ir atvienots no elektrotīkla.

Nedrīkst pārveidot maiņstrāvas adaptera pievienošanas vadus (piem., saīsināt). Kabeli starp maiņstrāvas adapteri un bāzes staciju nedrīkst pagarināt.

Bāzes stacijas elektronikai drīkst pievienot tikai sausu un tīru kontaktspraudni.

Gādājiet, lai barošanas bloks un kabelis ilgstoši neatrastos uz mitras pamatnes.

Elektriskās strāvas trieciena risks!

Aizliegs izmantot bojātus kabeļus, kontaktdakšas un savienojumus vai arī noteikumiem neatbilstošus pievienošanas vadus.

Vienmēr uzmanieties, lai izmantotie strāvas vadi būtu pietiekami aizsargāti.

Nevelciet pievienošanas vadu; atvienojet to pie spraudņa un kontaktligzdas.

Pievienojet ierīci tikai tādam strāvas avotam, kuram ir aizsargaprīkojums strāvas noplūdes gadījumiem un kuru aktivizē maks. 30 mA liels strāvas stiprums. Lai iegūtu plašāku informāciju, vērsieties pie elektriķa.

Ja barošanas avots tiek pievienots strāvas padevei ārpus ēkas, kontaktligzdai jābūt apstiprinātai izmantošanai ārpus telpām. Lai iegūtu sīkāku informāciju par valstī esošajām normām, sazinieties ar elektriķi.

Ja ierīce tiek pievienota pie strāvas ģeneratora, uzmanieties, lai to nebojātu strāvas stipruma svārstību dēļ.

6.4 Akumulators

Izmantojet tikai oriģinālo akumulatoru.

Akumulators ir paredzēts tikai pastāvīgai uzstādīšanai STIHL plaujmašīnā–robotā. Tur tas tiek optimāli aizsargāts un uzlādēts, kad plaujmašīna–robots atrodas bāzes stacijā. Aizliegs lietot cita tipa lādētāju. Nepiemērota lādētāju lietošana var izraisīt strāvas triecienu, pārkaršanu vai kodīga akumulatora šķidruma noplūdi.

Nekad neatveriet akumulatoru.

Neļaujiet akumulatoram nokrist.

Nelietojet bojātu vai deformētu akumulatoru.

Glabājiet akumulatoru bērniem nepieejamā vietā.



Sprādzienbīstamība!

Aizsargājiet akumulatoru no tiešas saules gaismas, karstuma un uguns iedarbības — nekad to nemietiet ugunī.



Lietojet un uzglabājiet akumulatoru tikai temperatūras diapazonā no -10° C līdz maks. +50° C.



Aizsargājiet akumulatoru no lietus un mitruma iedarbības — neiegredējiet to šķidrumos.



Nepakļaujiet akumulatoru mikroviļņu vai augsta spiedieni iedarbībai.

Akumulatora kontaktus aizliegts savienot ar metāla priekšmetiem (īsslēgums). Īsslēgums var bojāt akumulatoru.

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

Akumulatoru nepareizi izmantojot, var noplūst šķidrums — izvairieties no kontakta ar to! Ja nejauši rodas kontakti ar to, noskalojiet ar ūdeni. Ja šķidrums noklūst acīs, meklējiet medicīnisko palīdzību. Noplūdis akumulatora šķidrums var izraisīt ādas kairinājumu, termisko un ķīmisko apdegumu.

Neievietojiet akumulatora ventilācijas atverēs nekādus priekšmetus.

Papildus informāciju par drošības norādēm skatiet vietnē <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>.

6.5 Ierīces transportēšana

Pirms katras transportēšanas reizes, it īpaši pirms plaujmašīnas–robota pacelšanas, aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)

Pirms transportēšanas ļaujiet ierīcei atdzist.

Paceļot un nesot izvairieties no saskares ar plaušanas nazi. Plaujmašīnu drīkst pacelt tikai aiz abiem rokturiem, nekad zem ierīces.

Nemiet vērā ierīces svaru un izmantojet pēc vajadzības piemērotus iekraušanas palīglīdzekļus (pacelšanas ierīces)

Ierīce un līdzi pārvietojamās ierīces daļas (piem., bāzes stacija) jānostiprina uz lādēšanas virsmas ar atbilstoša izmēra stiprinājuma līdzekļiem (siksnu, virvi u.c.) aiz stiprinājuma punktiem, kas aprakstīti šajā lietošanas pamācībā. (⇒ 21.)

Ierīces transportēšanas laikā ievērojiet vietējos noteikumus, jo īpaši noteikumus attiecībā uz kravas drošību un priekšmetu transportēšanu uz kravas platformām.

Neatstājiet akumulatoru automašīnā un nepakļaujiet tiešu saules staru iedarbībai.

Ar litija-jonu akumulatoriem ir rūpīgi jārīkojas transportēšanas laikā, it īpaši jāpievērš uzmanība ūsslēgumiem.

Akumulatoru transportējet tikai plaujmašīnā–robotā.

6.6 Pirms ekspluatācijas

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

Lai uzstādītu bāzes staciju un ierobežojošo (⇒ 9.1) lento, ievērojiet norādījumus (⇒ 12.).

Ierobežojošai lentai un strāvas vadam ir jābūt labi nostiprinātiem augsnē, lai tie neizraisītu paklupšanas risku. Jāizvairās no to ievilkšanas pāri malām (piem., ietves, bruņa malas). Ja, ievēlējot tos uz augsnes, nevar iedzīt komplektācijā iekļautos fiksēšanas elementus (piem., ir bruņakmeņi, ietves), jāizmanto kabeļu kanāls.

Periodiski jāpārbauda, vai ir pareizi ievilkta ierobežošā lenta un strāvas vads.

Fiksēšanas elementi ir pilnībā jāiedzen, lai izvairītos no klupšanas riska.

Neuzstādīt bāzes staciju nepārredzamā vietā, kur tā var izraisīt klupšanas risku (piem., aiz mājas stūriem).

Uzstādīt bāzes staciju vietā, kas pēc iespējas aizsargāta no rāpuļiem, piemēram, skudrām vai gliemežiem, — īpaši izvairieties no skudru pūžņiem un kompostēšanas laukumiem.

Platības, kurās plaujmašīna–robots nevar braukt droši (piem., pastāv kritiena risks), ir jānorobežo ar ierobežojošo lento. STIHL iesaka darbināt plaujmašīnu–robotu tikai uz māriņa un stingra ceļa (piemēram, asfaltētiem piebraucamajiem ceļiem).

Plaujmašīna–robots neatpazīst nevienu sadursmes vietu, piemēram, malas, paaugstinājumus, peldbaseinlus un dīķus. Ja potenciālajās sadursmes vietās tiek uzstādīta ierobežojošā lenta, drošības apsvērumu dēļ starp ierobežojošo lento un sadursmes vietu jānodrošina attālums vairāk par **1 m**.

Regulāri pārbaudiet vietu, kurā ierīce tiks izmantota, un novāciet visus akmeņus, nūjas, vadus, kaulus un jebkādus citus svešķermenus, kas var tikt izmesti no ierīces.

Pēc ierobežojošās lentas uzstādīšanas, it īpaši no plaujamās platības, jāizvāc visi darbarīki. Salauzti vai bojāti fiksēšanas elementi jāizvelk no velēnas un jāiznīcina.

Regulāri pārbaudiet, vai plaujamajā platībā nav nelīdzenumu, un tos izlīdziniet.

Ierīci nedrīkst izmantot, ja aizsargierīces ir bojātas vai nav uzstādītas.

Ierīcē uzstādīto ieslēgšanas un drošības aprīkojumu nedrīkst noņemt, kā arī nedrīkst apiet tā funkcijas.

Pirms ierīces lietošanas nomainiet visas nederīgās, nolietotās un bojātās detaļas. Ja uz ierīces esošie bīstamības un brīdinājuma norādījumi ir bojāti vai nav salasāmi, tie ir jāatjauno. Jaunas uzlīmes un citas rezerves detaļas varat iegādāties no STIHL specializētā izplatītāja.

Pirms ekspluatācijas sākšanas pārbaudiet tālāk minēto.

- Ierīce ir ekspluatācijai drošā stāvoklī. Tas nozīmē, vai pārsegi, drošības ierīces un atvāzamais vāks atrodas savā vietā un ir teicamā stāvoklī.
- Bāzes stacija ir drošā darba stāvoklī. Turklāt visiem pārsegiem ir jābūt pareizi uzstādītiem un teicamā stāvoklī.
- Barošanas bloka elektriskais pieslēgums ir ar pareizi uzstādītu kontaktligzdu.
- Barošanas bloka pievienošanas vada izolācija un kontaktdakša ir teicamā stāvoklī.
- Visa ierīce (korpus, pārsegs, atvāzamais vāks, stiprinājuma elementi, plaušanas nazis, nažu vārpsta u. c.) nav nodilusi vai bojāta.
- Plaušanas nazis un naža turētājs ir labā stāvoklī (droši nosītēti, nav bojājumu, nav nodiluma). (⇒ 16.3)
- Visas skrūves, uzgriežņi un citi stiprinājuma elementi ir savās pozīcijās un pievilkti. Pirms ekspluatācijas sākšanas pievelciet vaīgas skrūves un uzgriežņus (ievērojiet pievilkšanas momentus).

Ja nepieciešams, visus vajadzīgos remonta darbus lūdziet veikt specializētajam izplatītājam. STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

6.7 Programmēšana

Ievērojiet vietējos noteikumus par dārza instrumentu ar elektromotoru ekspluatācijas stundām un attiecīgi programmējet darbības laiku. (⇒ 14.3)

Jo īpaši programmēšana ir jāpielāgo arī tā, lai plaušanas operācijas laikā neatrastos bēri, skatītāji vai dzīvnieki platībā, kas jāplauj.

Mainot ieprogrammētos iestatījumus **iMOW® lietotnē**, modelim **RMI 422 PC** var aktivizēties darbības, kuras citiem cilvēkiem ir negaidītas. Tāpēc visas iesaistītās personas ir jāinformē par izmaiņām plaušanas grafikā.

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

Pārliecināties, vai plaujmašīnā–robotā ir iestatīts pareizs datums un pareizs laiks. Ja nepieciešams, labojet šos iestatījumus. Nepareizas vērtības var izraisīt plaujmašīnas–robotu nevēlamu izslēgšanu.

6.8 Darbības laikā

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

Nekad neļaujiet bērniem tuvoties plaujmašīnai–robotam tās darbības laikā vai ar to rotātāties.

Plaušanas sākšana, izmantojot **iMOW® lietotni** modelim **RMI 422 PC**, var pārsteigt trešās personas. Tāpēc pirms iespējamām plaujmašīnas–robotu darbībām informējet iesaistītās personas.

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

Ja plaujmašīna–robots tiek izmantota publiskās vietās, plaujamo platību tuvumā noteikti jāuzstāda zīmes ar tālāk norādīto tekstu:

„Brīdinājums! Automātisks zālesplāvējs! Ievērojiet attālumu no iekārtas! Uzmaniet bērnus!“



Uzmanību – savainojumu risks!

Nekad nepieskarieties ar rokā vai kājām pie rotējošām detalām, nelieciņiet rokas vai kājas zem tām. Nekad nepieskarieties rotējošam nazim.

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

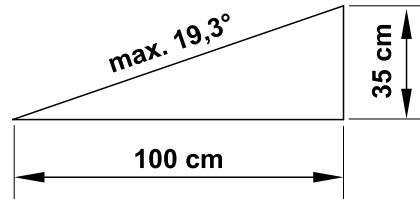
Plaujmašīnu–robotu nekad nedrīkst noliekt vai pacelt, darbojoties elektromotoram.

Nekad nemēģiniet veikt iestatījumus ierīcē, kamēr kāds no elektromotoriem vēl darbojas.

RMI 422:

Drošības apsvērumu dēļ ierīci nedrīkst izmantot (RMI 422) nogāzēs ar slīpumu 19,3° (35 %).

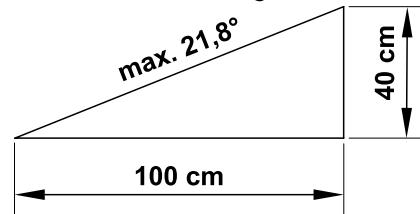
Savainošanās risks! 19,3° Nogāzes slīpums, kas atbilst vertikālam kāpumam 35 cm uz 100 cm horizontālā garuma.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

Drošības apsvērumu dēļ ierīci (RMI 422 P, RMI 422 PC) nedrīkst izmantot nogāzēs, kuru slīpums pārsniedz 21,8° (40 %).

Savainošanās risks! 21,8° nogāzes slīpums atbilst vertikālam kāpumam 40 cm uz 100 cm horizontālā garuma.



Nemiet vērā griešanas darbarīka brīvskrējienu; nepieciešamas dažas sekundes, līdz darbarīks ir pilnībā apstājies.

Operācijas laikā nospiediet **pogu STOP** (⇒ 5.1),

- pirms atverat atloku.

Aktivizējiet **ierīces bloķēšanu** (⇒ 5.2):

- pirms ierīces pacelšanas vai pārnešanas;
- pirms ierīces transportēšanas;
- pirms ierīces bloķēšanas ierīču noņemšanas vai aizsērējumu tīrīšanas;

- pirms darbībām ar plaušanas nazi;
- pirms ierīce jāpārbauda vai jātīra;
- ja ir bijusi saskare ar svešķermenī, vai arī plaujmašīna–robotis neparasti spēcīgi vibrē. Šajos gadījumos pārbaudiet, vai ierīcei, jo īpaši griešanas mehānismam (nazim, nažu vārpstai, nažu stiprinājumam), nav bojājumu, un nepieciešamības gadījumā veiciet vajadzīgos remontdarbus; tad atkal iedarbiniet ierīci un atsāciet tās ekspluatāciju.



Savainošanās risks!

Spēcīga vibrēšana parasti liecina par traucējumu.

Plaujmašīnu–robotu nedrīkst darbināt, jo īpaši ar bojātu vai saliekto naža vārpstu vai ar bojātu vai saliekto plaušanas nazi.

Ja jums nav nepieciešamo zināšanu, uzticiet remontu veikt speciālistam — STIHL iesaka savu specializēto izplatītāju.

Pirms ierīces atstāšanas plaujmašīnas–robotu drošības iestatījumi ir jāpielāgo tā, lai nepiederošas personas to nevarētu darbināt. (⇒ 5.)

Apkalpojot ierīci un tās perifērijas ierīces, neliecieties uz priekšu, vienmēr saglabājiet līdzsvaru un nogāzēs esiet piesardzīgs, un ejiet, nevis skrieniet.

Nelietojiet ierīci atklātas liesmas tuvumā.

6.9 Apkope un remonts

Pirms tīrīšanas-, remonta- un uzturēšanas darbu sākšanas aktivizējiet ierīces bloķēšanu un novietojiet plaujmašīnu–robotu uz cieta, līdziena laukuma.



Pirms jebkura darba veikšanas pie bāzes stacijas un ierobežojošās lentas izvelciet kontaktdakšu no barošanas avota.



Pirms visiem apkopes darbiem ļaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist aptuveni 5 minūtes.

Strāvas pievienošanas vada remontu vai nomaiņu drīkst veikt tikai pilnvaroti profesionāli elektrīki.

Pēc darba pabeigšanas pie ierīces un pirms atkātotas ekspluatācijas, ja nepieciešams, pārbaudiet un labojiet plaujmašīnas–robotu programmēšanu. Jo īpaši jābūt iestatītam datumam un laikam.

Tīrīšana:

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

Nekad nevērsiet ūdens strūklu (īpaši augstspiediena tīrītāju) uz dzinēja detaļām, blīvējumiem, elektriskajām sastāvdalām un gultī vietām. Tā rezultātā var rasties bojājumi vai var būt nepieciešams dārgs remonts. Ierīci nedrīkst tīrīt ar tekošu ūdeni (piem., ar dārza šķūteni). Neizmantojiet agresīvus tīrīšanas līdzekļus. Tie var bojāt plastmasu un metālus un tādējādi ietekmēt STIHL ierīces drošu lietošanu.

Apkopes darbi

Lietotājs drīkst veikt tikai tos apkopes darbus, kas aprakstīti šajā lietošanas pamācībā; visus citus darbus lieciet veikt specializētam izplatītājam.

Ja jums trūkst nepieciešamo zināšanu un palīglīdzekļu, **vienmēr** griezieties pie specializētā izplatītāja.

STIHL iesaka apkopes un remonta darbu veikšanu uzticēt tikai STIHL specializētajam izplatītājam.

STIHL specializētie izplatītāji tiek regulāri apmācīti, un to rīcībā tiek nodota tehniskā informācija.

Lietojiet tikai instrumentus, piederumus vai pierīces, ko šai ierīcei atlāvis uzņēmums STIHL, vai arī tehniski līdzvērtīgas daļas. Pretējā gadījumā pastāv savainojumu gūšanas vai ierīces bojājumu risks. Ja rodas jautājumi, vērsieties pie specializētā izplatītāja.

STIHL oriģinālie instrumenti, piederumi un rezerves daļas, nemot vērā to īpašības, ir optimāli pielāgotas ierīcei un lietotāja prasībām. Oriģinālās STIHL rezerves daļas var atpazīt pēc STIHL rezerves daļu kataloga numura, STIHL emblēmas un STIHL rezerves daļas apzīmējuma. Uz nelielām daļām var būt tikai apzīmējums.

Brīdinājuma un norādījumu uzlīmēm vienmēr jābūt tīrām un salasāmām. STIHL specializētajam izplatītājam ir jānomaina bojātas vai pazudušas uzlīmes ar jaunām oriģinālām uzlīmēm. Ja kāda no daļām tiek nomainīta ar jaunu daļu, raugieties, lai uz jaunās daļas būtu tādas pašas uzlīmes.

Darbus pie griešanas mehānisma veiciet tikai ar bieziem darba cīmudiem, ievērojot vislielāko piesardzību.

Saglabājiet visus uzgriežņus un skrūves, jo īpaši stigri pievelciet griešanas bloka skrūves un stiprinājumus, lai ierīce būtu drošā darba stāvoklī.

Regulāri pārbaudiet, vai ierīces detaļas nav nodilušas vai bojātas, jo īpaši pirms novietošanas glabāšanā (piem., pirms ziemas sezonas). Drošības apsvērumu dēļ nelietojušās vai bojātās daļas nomainiet, lai ierīce vienmēr būtu drošā darba stāvoklī.

Ja apkopes darbu veikšanas laikā ir noņemtas daļas vai aizsargierīces, pēc tam tās nekavējoties jāmontē atbilstoši norādēm.

6.10 Uzglabāšana ilgākos ekspluatācijas starplaikos

Pirms novietošanas glabāšanā:

- uzlādējiet akumulatoru, (\Rightarrow 15.7)
- uzstādīt visaugstāko drošības pakāpi, (\Rightarrow 11.15)
- pārslēdziet plaujmašīnu–robotu ziemas glabāšanas režīmā. (\Rightarrow 11.16)

Pārliecinieties, vai ierīce ir aizsargāta pret neatļautu lietošanu (piem., bērniem).

Glabājiet ierīci ekspluatācijai drošā stāvoklī.

Pirms novietošanas glabāšanai (piem., pirms ziemas sezonas) ierīci rūpīgi iztīriet.

Pirms ierīces novietošanas slēgtā telpā ļaujiet tai apm. 5 minūtes atdzist.

Glabāšanas telpai jābūt sausai, aizsargātai no sala un noslēdzamai.

Ierīci nedrīkst uzglabāt atklātas liesmas vai intensīva siltuma avota (piem., krāsns) tuvumā.

6.11 Utilizācija

Aktritumvielas var kaitēt cilvēkiem, dzīvniekiem un apkārtējai videi, tādēļ tās atbilstoši jāutilizē.

Vērsieties tuvākajā aktritumu otrreizējās pārstrādes centrā vai pie savas specializētā izplatītāja, lai uzzinātu, kā pareizi utilizēt aktritumvielas. STIHL iesaka STIHL specializēto izplatītāju.

Pārliecinieties, vai nolietotā ierīce tiek utilizēta atbilstoši noteikumiem. Pirms utilizēšanas ierīci padariet nelietojamu. Lai novērstu nelaimes gadījumus, noņemiet plaujmašīnas–robotu maiņstrāvas adaptiera un akumulatora strāvas vadu.

Iespējams savainoties ar plaušanas asmeni!

Arī nolietotu zāles pjāvēju nekad neatstājiet bez uzraudzības. Gādājiet, lai iekārta un jo īpaši plaušanas asmens būtu bērniem nepieejamā vietā.

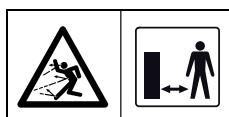
Akumulators jāutilizē atsevišķi no ierīces. Pārliecinieties, vai akumulators tiek utilizēts drošā un videi draudzīgā veidā.

7. Simboli apraksts



Brīdinājums!

Pirms ekspluatācijas uzsākšanas izlasiet lietošanas pamācību.



Brīdinājums!

Ekspluatācijas laikā saglabājiet drošu attālumu no ierīces.

Neļaujiet nepiederīgām personām uzturēties bīstamajā zonā.



Brīdinājums!

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



Brīdinājums!

Nesēdiet vai nekāpiet uz ierīces.



Brīdinājums!

Nekad nepieskarieties rotējošajam nazim.



Brīdinājums!

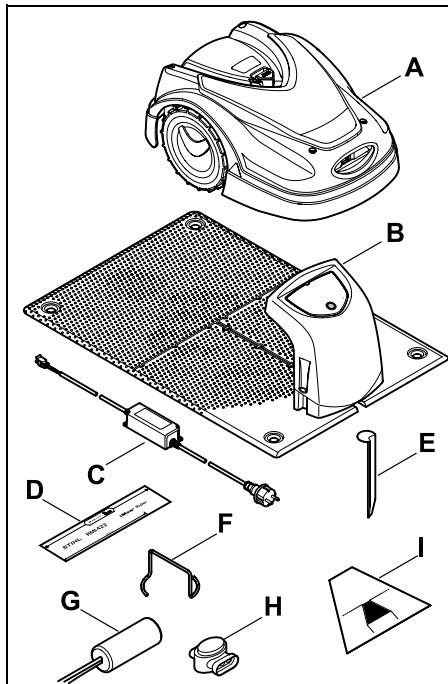
Plaušanas laikā nepieļaujiet bērnu atrašanos pie ierīces un plaujamā platībā.



Brīdinājums!

Plaušanas laikā nepieļaujiet suņu un citu mājdzīvnieku atrašanos pie ierīces un plaujamā platībā.

8. Piegādes komplekts



Poz.	Apzīmējums	Skaits
A	Pļaujmašīna–robots	1
B	Bāzes stacija	1
C	Barošanas bloks	1
D	iMOW® Ruler šablons	2
E	Bāzes stacijas tapa	4
F	Piedziņas plāksnes novilcējs	1
G	AKM 100	1
H	Stieples savienotājs	2
I	Celiņu šabloni	1
-	Lietošanas pamācība	1

9. Sākotnējā uzstādīšana

Vienkāršai, ātrai un robustai uzstādīšanai
ņemiet vērā un ievērojet prasības un
norādījumus, jo īpaši 28 cm lentes
attālumu izvietojot. (⇒ 12.)

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

iMOW® ūsā pamācība

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



ĪSA PAMĀCĪBA iMOW®

ZĀLES PĻĀVĒJA BĀZES STACIJAS UZSTĀDĪŠANĀ
UN IEROBĒZOJŠĀS LENTAS IZVIETOŠANĀ

MODELU PĻAUŠANAS ROBOTIEM
RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC
REDAKCIJAS VALODA: LV

Samazināts 2. un 3. lapas attēlojums:

PAMATUZSTĀDĪŠANA

IEKŠĒJĀS BĀZES STACIJAS POZICIONĒŠANA UN IEROBEŽOJĀS LENTAS IZVIETOŠANA

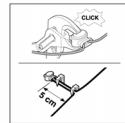
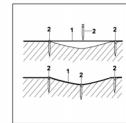
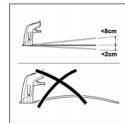
! IZMĀTOJIET ŠO ĪSO PAMĀCĪBU TIKAI KOPĀ AR PĻAUŠANAS ROBOTA LIETOŠANAS PAMĀCĪBU.

- Pirms uzstādīšanas, uzzīmējiet dārza skici.
- Uzstādīt bāzes staciju piemērotā vietā un uzlādējiet tur iMOW® zāles plāveju.
- Pamodiniet iMOW® zāles plāveju, nosiežot tāstūnu „OK”, un sekojiet instrukcijām līdz „Izvietot lenu”.
- Astarpriņ ierīkotānai izmantojiet iMOW® Ruler šablonus un celiņu šablonus.
- Turpināt uzstādīšanu ar „Pieslēgt lenu” un sekojiet instrukcijām līdz beigām.

Septiņstādīšanas plāksnīšu izstādīšana:

- Pirmais attālums ir pāri visām zālesplāveju kopējajiem kalumumiem: < 6 cm augstums.
- Plāvējot plāksnīšus medījiet parklīnes. Minimālais attālums starp ierobežojošajām lentām = 1 m.
- Maksimālais attālums starp iMOW® plaušanas robotu un ierobežojojo lento = 17 m.
- Iestatiet iMOW® zāles plāveja plaušanas augstumu: ieteikums: 4, plaušanas augstums.
- Ieteicams attālums no traučējumu avotiem kā, piemēram, metālēm.

Diagramma: 9.1/0.5/9.9



Bāzes stacijas pozīcija:

- ēaina, alzārgāta, horizontāla
- attālums līdz bloķētai platībai: > 2 m
- lejotie kontaktligzda ar pārsrieguma vadītājiem.

Diagramma: 9.1/12.9

Ierobežojošās lentas izvietošana:

- Izvietojiet ierobežojojo lento (I) virs zemes vienmērīgais attālumā no novietinātām bāzes stacijām (II). Lentei jāsaspiež ar piemērotām knāblībām - pievērtiet augstums līdz papildu liktāšanas elementam. Izvietojiet lenti bez krustotāšanas.

Pereiza lentas savienotāju izstādīšana:

- Valgus, neizolētu lentas galus izvietojiet līdz galam lentas savienotajai. Lentas savienotāju saspiežiet ar piemērotām knāblībām - pievērtiet augstums līdz papildu liktāšanas elementam. Izvietojiet lenti bez krustotāšanas.

Diagramma: 12.10

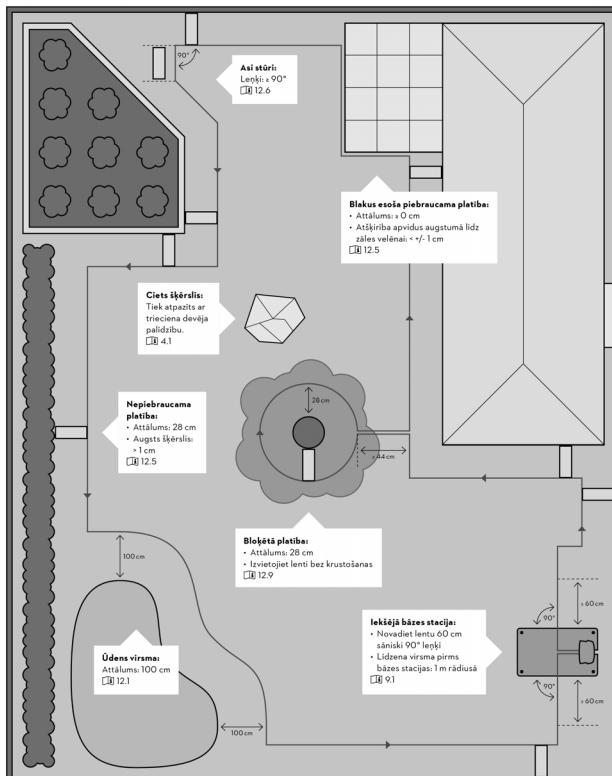
Atbalsta dienestu: <https://support.stihl.com/>

Lietošanas pamācība

Ierobežojošā lenta

iMOW® Ruler

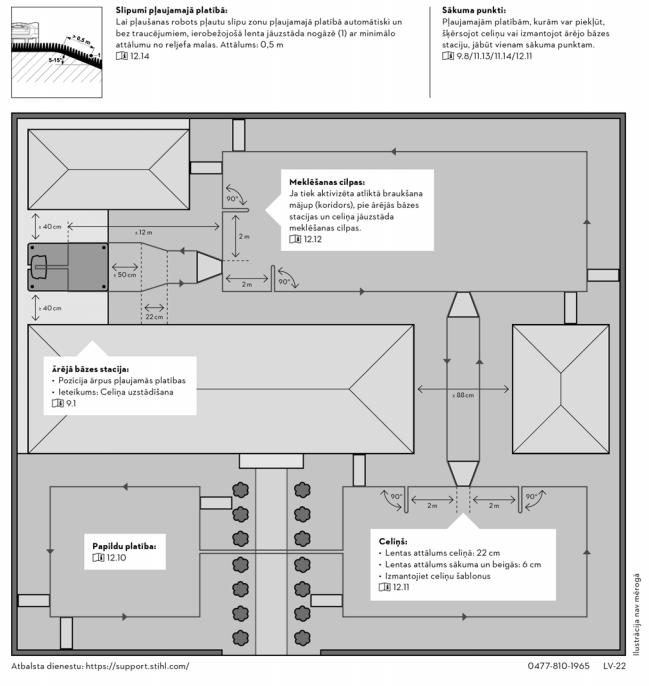
Celiņu šabloni



Ilustrācijas: Rāts mākslīga

PAPLAŠINĀTA UZSTĀDĪŠANA

ĀRĒJĀS BĀZES STACIJAS POZICIONĒŠANA UN IEROBEZOJOSĀS LENTAS IZVIETOŠANA ĪPĀSOS GADĪJUMOS



9.1 Norādes par bāzes staciju

Prasības bāzes stacijas vietai:

- Pasargāta, ēnaina.

Tieša saules staru iedarbība var sakarsēt ierīci un pagarināt akumulatora uzlādes laiku. Uz bāzes stacijas var uzstādīt saules aizsargu, kas ir pieejams kā piederums. Tādējādi plaujmašīna–robots ir labāk aizsargāta no laika apstākļu iedarbības.

- Pārskatāma.

Bāzes stacijai jābūt skaidri redzamai vēlamajā vietā, lai tā neizraisītu klupšanas risku.

- Piemērotas kontaktligzdas tiešā tuvumā.

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

- Brīva no traucējumu avotiem.

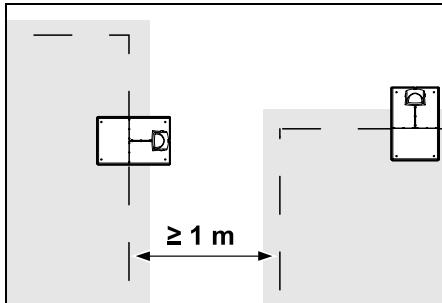
Metāli, dzelzs oksīdi, magnētiski vai elektrību vadoši materiāli vai vecas ierobežojosās lentes instalācijas var traucēt plaušanai. Ieteicams atbrīvoties no šiem traucējumu avotiem.

- Horizontāla un līdziena.

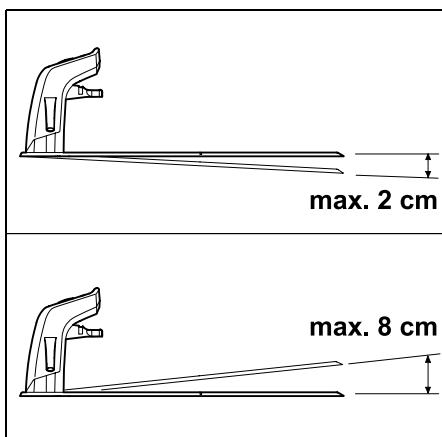
Sagatavošanās pasākumi

- Pirms sākotnējās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar parastu zāles plāvēju (zāles optimālais augstums ne vairāk par 6 cm).

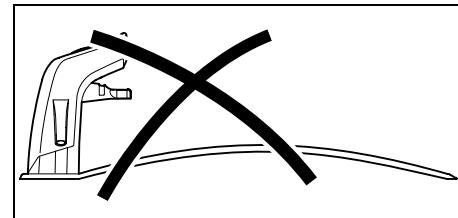
- Ja plaujamās platības virsma ir cieta un sausa, aplejiet to ar nelielu ūdens daudzumu, lai atvieglotu fiksēšanas elementu iedzīšanu.



Plaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro $\geq 1 \text{ m}$ minimālais attālums starp divu plaujamo platību ierobežojošām lentēm.



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

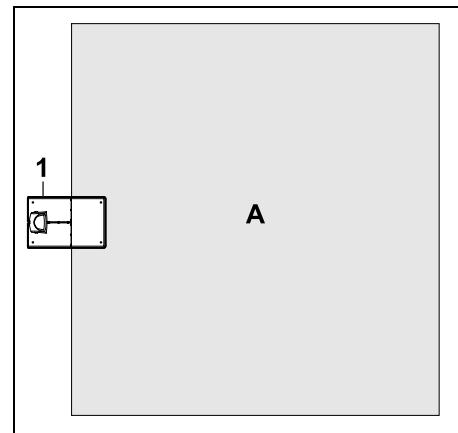


Nekad nedrīkst saliekt pamatplāksni. Nelīdzenumi zem pamatplāksnes ir jāizlīdzina, lai tā varētu pilnībā uzgult.

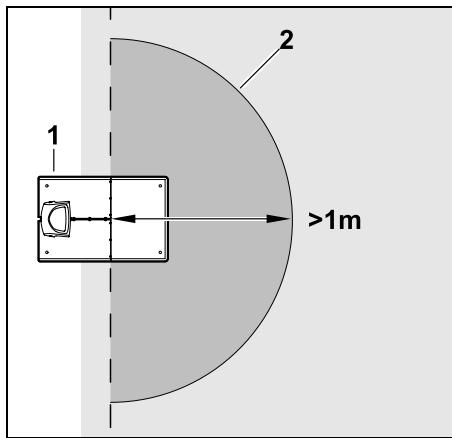
Uzstādīšanas varianti:

Bāzes staciju var uzstādīt ārā un iekšā.

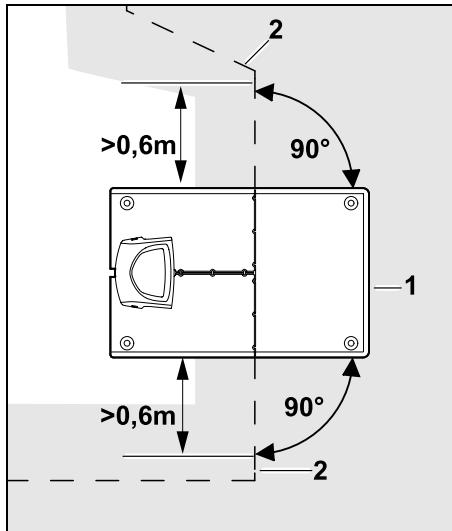
Iekšējā bāzes stacija:



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

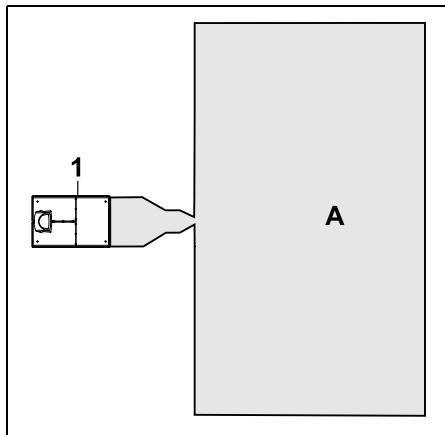


Pirms bāzes stacijas (1) jābūt līdzēnai atvērtai platībai (2) vismaz 1 m rādiusā. Nolīdziniet paugurus vai ieklakas.



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

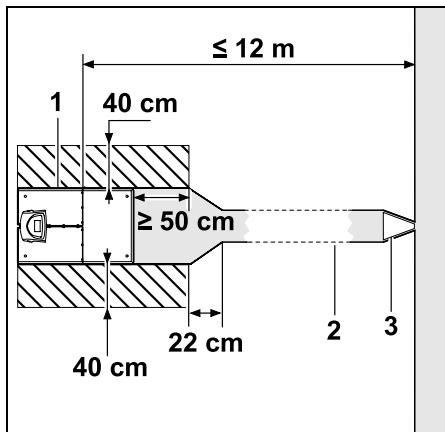
Ārējā bāzes stacija:



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

i Kombinācijā ar ārējo bāzes staciju nobīdītajai braukšanai mājup jāuzstāda **meklēšanas cilpas**. (⇒ 12.12)

Prasības ārējas bāzes stacijas platībai:



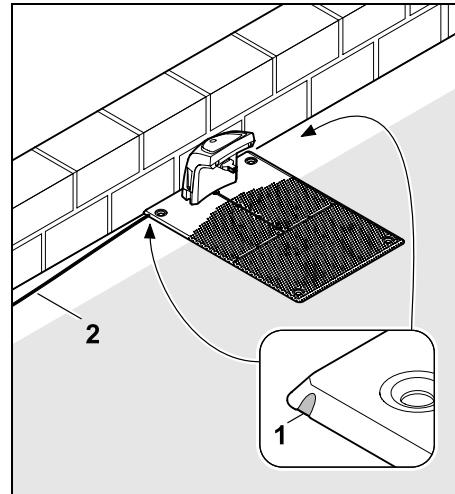
Lai došanās uz staciju un no tās darbotos pareizi, bāzes stacija (1) var tikt uzstādīta ar celiņu (2), kā parādīts attēlā. Platībai apkārt bāzes stacijai un ārpus ierobežojošās lentas jābūt līdzēnai un jānodrošina brīva pārvietošanās. Nolīdziniet paugurus vai ieklakas.

Celiņš (2) tiek uzstādīts ar celiņa šablona (3) palīdzību. (⇒ 12.11)

Minimālais attālums no pamatplāksnes līdz celiņa sākumam: ≥ 50 cm

Brīvā laukuma platum sānos: 40 cm
Maksimālais attālums līdz plaujamajai platībai: ≤ 12 m

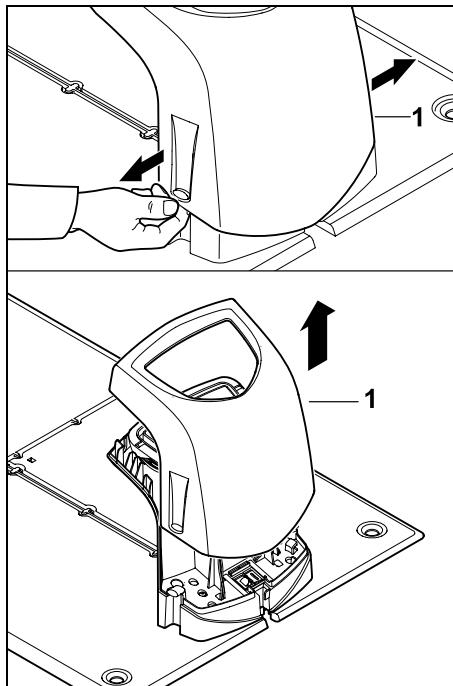
Bāzes stacijas uzstādīšana pie sienas



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

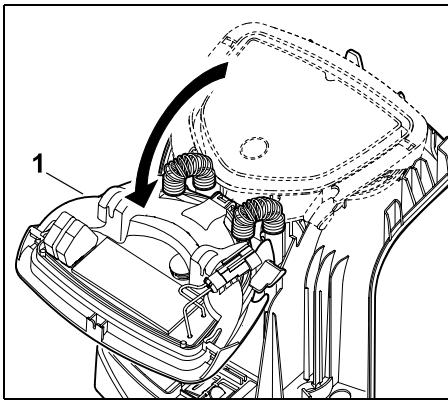
9.2 Bāzes stacijas pieslēgumi

Pārsega noņemšana

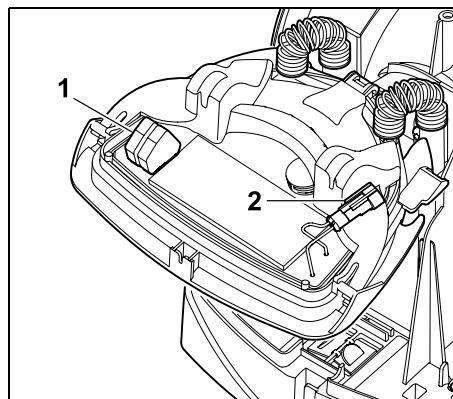


Vāku (1), kā parādīts, pa kreisi un pa labi var viegli pavilk un noņemt uz augšu.

Paneļa atvēšana

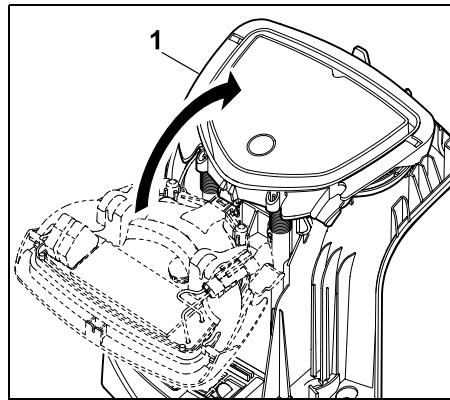


Nolokiet paneli (1) uz priekšu. Turiet paneli atvērtā stāvoklī, jo tam enģēs ir atsperes, kas pašas aizver vāku.



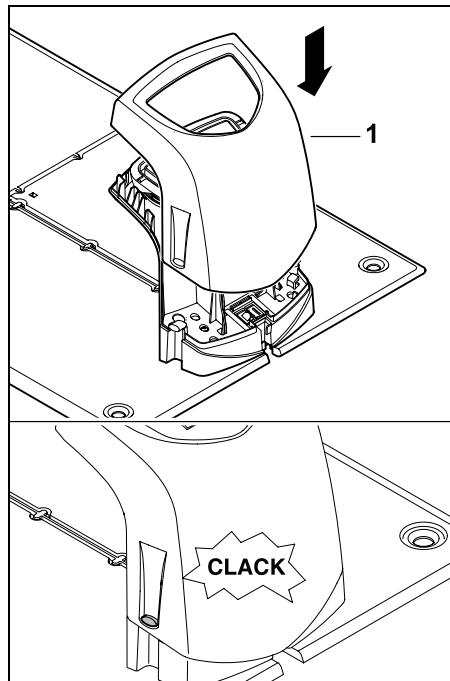
Ierobežojošas lentes (1) un strāvas vada (2) pieslēguma vietas ir aizsegtas ar aizvērtu paneli un aizsargātas pret laikapstākļu iedarbību.

Paneļa aizvēšana



Aizveriet paneli (1) uz aizmuguri – neiespiediet vadus.

Pārsega uzlikšana



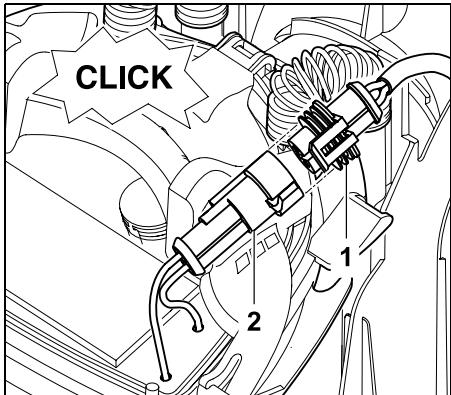
Uzlieciet bāzes stacijas pārsegu (1) un tonofiksējiet — neiespiediet kabeļus.

9.3 Strāvas vada pievienošana bāzes stacijai

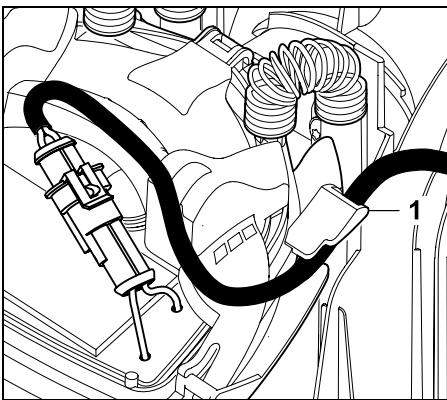
Norādījums:

kontaktspraudnim un pieslēguma ieliknīm jābūt tīriem.

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

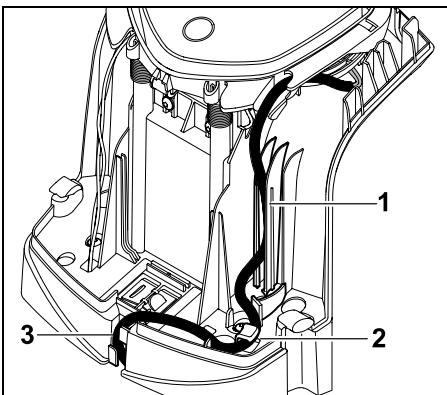


Pievienojet barošanas bloka kontaktdakšu (1) pie bāzes stacijas (2) kontaktdakšas.



Izbīdiet strāvas vadu caur paneļa kabeļa vadotni (1).

- Aizveriet paneli. (⇒ 9.2)

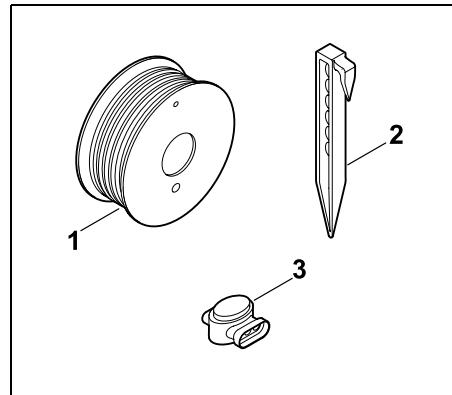


Strāvas kabeli, kā redzams attēlā, iespiediet kabeļa vadotnē (1) caur nostiepuma atslodzi (2) un virziet tālāk uz barošanas bloku (3).

- Aizveriet bāzes stacijas pārsegu. (⇒ 9.2)

9.4 Uzstādīšanas materiāls

Ja ierobežojošo lento neizvieto izplatītājs, ir nepieciešams piegādes komplektā neietverts uzstādīšanas materiāls, lai varētu darbināt plaujmašīnu–robotu. (⇒ 18.)



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

9.5 Plaušanas augstuma iestatīšana



Pirmajās nedēļās, kamēr ierobežojošā lenta ieaug zālē, iestatiet plaušanas augstumu vismaz **4. pakāpē**, lai lietošana būtu droša.

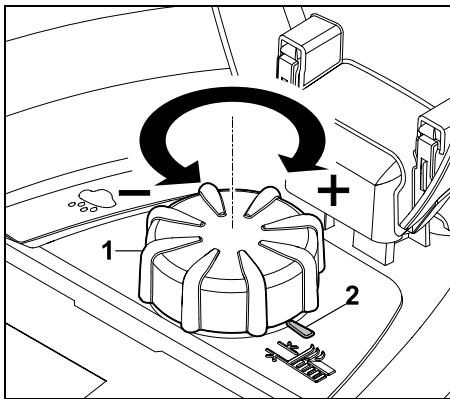
Pakāpe **S1**, **S2** un **S3** ir īpašs augstuma iestatījums ļoti gludām zālāju platībām (virsmas nelīdzenumi $< +/- 1 \text{ cm}$).

Mazākais plaušanas augstums:
pakāpe S1 (20 mm)

Lielākais plaušanas augstums:

8. pakāpe (60 mm)

- Atveriet atloku. (⇒ 15.2)



Pagrieziet pogu (1). Atzīme (2) norāda iestatīto plaušanas augstumu.



Pogu var izvilkst uz augšu no regulēšanas elementa. Šī struktūra ir paredzēta drošībai (tādējādi tiek garantēts, ka ierīci nevar pacelt un nēsāt, turot aiz pogas) vai arī, lai nepiederošas personas nevarētu izmainīt plaušanas augstumu.

9.6 Sākotnējās uzstādīšanas norādes

Lai uzstādītu plaujmašīnu – robotu, ir pieejams uzstādīšanas vednis. Šī programma palīdz veikt visas tālāk norādītās sākotnējās uzstādīšanas darbības.



- Valodas, datuma un laika iestatīšana
- Bāzes stacijas uzstādīšana
- Ierobežojošās lentas izvietošana
- Ierobežojošās lentas pievienošana

- Plaujmašīnas – robota un bāzes stacijas savienošana pārī
- Uzstādīšanas pārbaude
- Plaujmašīnas – robota programmēšana
- Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

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

i Uzstādīšanas vednis tiek atkārtoti aktivizēts pēc atiestatīšanas (rūpīcas iestatījumu atjaunošanas). (⇒ 11.16)

Sagatavošanās pasākumi

- Pirms sākotnējās uzstādīšanas zālājs jānopļauj ar parastu zālesplāvēju (zāles optimālais augstums maksimums 6 cm).
- Ja plaujamās platības virsma ir cieta un sausa, aplejiet to ar nelielu ūdens daudzumu, lai atvieglotu fiksēšanas elementu iedziņšanu.
- **RMI 422 PC:**
Plaujmašīnas – robota aktivizāciju veic STIHL specializētais izplatītājs, un ierīce tiek piesaistīta īpašnieka e-pasta adresei. (⇒ 10.)



Norādījumus par izvēļu izmantošanu skatiet nodalā „Ekspluatācijas norādes”. (⇒ 11.1)

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

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



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



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

9.7 Valodas, datuma un laika iestatīšana

- Nospiežot jebkuru taustiņu displejā, tiek aktivizēta ierīce un tādējādi uzstādīšanas vednis.

	Romānă
	Български
IMOW®	Deutsch
	English
	Français

Atlasiet vēlamo displeja valodu un nos piediet taustiņu OK.



Laipni lūdzam
ieslatītā valoda
Latviešu

Mainīt OK

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

- Ja nepieciešams, ievadiet plaujmašīnas–robotu 9 ciparu sērijas numuru. Šis numurs ir uzdrukāts uz datu plāksnītes (skatīt ierīces aprakstu). (⇒ 3.1)

	Datums		10:09	
▲ 23	06	2018		
22	05	2017		
21	04	2016		
▼ Diena	Mēnesis	Gads		

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

OK

	Laiks	00:00	
▲ 16	15	33	▲
14		32	▼
▼		31	▼
Stunda		Minūte	

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

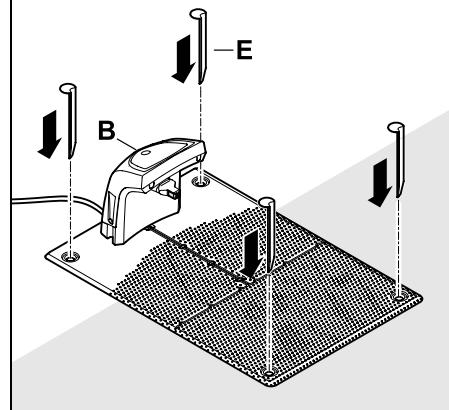
OK

9.8 Bāzes stacijas uzstādīšana

Nemiet vērā šīs lietošanas pamācības nodošu „Bāzes stacijas instrukcijas” (⇒ 9.1) un uzstādīšanas piemērus (⇒ 27.).

	Bāzes stacija	15:33	
	Uzstādīt bāzes staciju		
OK			

- Pievienojiet strāvas vadu bāzes stacijai. (⇒ 9.3)
- Uzstādot bāzes staciju pie sienas, strāvas vadu novietojiet zem pamatplāksnes. (⇒ 9.1)



Nostipriniet bāzes staciju (B) vēlamajā vietā ar četrām tapām (E).

- Barošanas bloku uzstādiet ārpus plaujamās platības, aizsargājot to no tiešas saules gaismas un mitruma iedarbības; vajadzības gadījumā piestipriniet to pie sienas.

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

- Visi elektrības kabeļi jāizvieto ārpus plaujamās platības, tāpat ārpus plaušanas naža darbības zonas, un jānostiprina augsnē vai arī jāievieto kabeļu kanālā.
- Strāvas kabeli izrītiniet bāzes stacijas tuvumā, lai novērstu stieples signāla traucējumus.
- Pievienojiet barošanas kontaktakciķi.

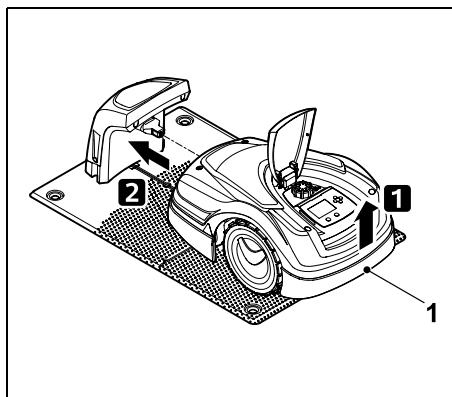
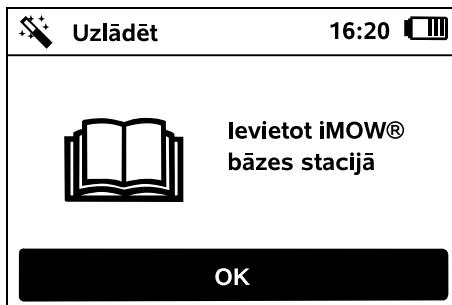
Bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode, līdz tiek pievienota ierobežojošā lenta. (⇒ 13.1)

- Pēc darba pabeigšanas nospiediet taustiņu OK.

OK



Ja ir ārējā bāzes stacija:
pēc sākotnējās uzstādīšanas
iestatiet vismaz vienu sākuma
punktu ārpus celiņa uz bāzes
staciju. Uzsākšanas biežums ir
jānosaka tā, lai 0 no 10 pļaušanas
reizēm (0/10) tiktu sāktas pie bāzes
stacijas (sākuma punkts 0).
(⇒ 11.14)



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

Pēc tam displejā nospiediet taustiņu
OK.



Ja akumulators ir izlādējies,
pēc atgriešanās bāzes stacijā
displeja augšējā labajā stūrī
akumulatora simbola vietā tiek
attēlots kontaktdakšas simbols, un
akumulators tiek uzlādēts, kamēr
tieka ieklāta ierobežojoša lenta.
(⇒ 15.7)

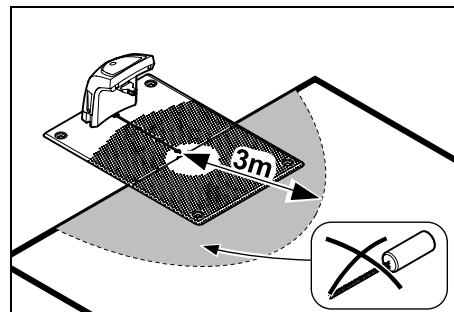
9.9 Ierobežojošās lentes izvietošana



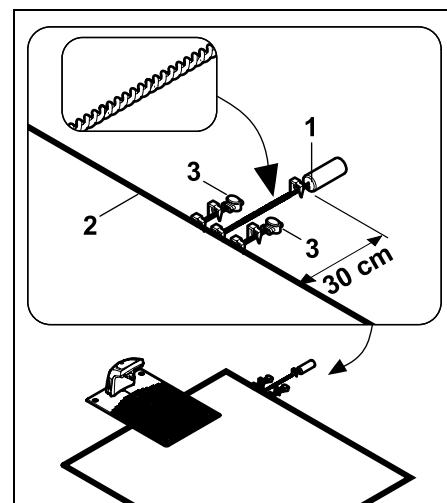
Pirms lentas izvietošanas pilnībā
izlasiet un ievērojet norādījumus
sadaļā „ierobežojošā lenta”. (⇒ 12.)

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

Mazākās pļaujamās platībās, kur lentas
garums ir īsāks par 80 m, kopā ar
ierobežojošo lento ir jāuzstāda piegādes
komplektācijā ietvertais piederums
AKM 100. Ja lenta ir pārāk īsa, bāzes
stacijā mirgo SOS un netiek raidīts stieples
signāls.



Uzstādīt AKM 100 vismaz 3 m attālumā
no bāzes stacijas.



Nostipriniet AKM 100 (1) 30 cm attālumā
pļaujamās platības ārpusē, izmantojot
fiksēšanas elementu. Savērpjet lentas
galus līdz pļaujamajai platībai un
nostipriniet ar fiksēšanas elementu.

Pārgrieziet ierobežojošo lento (2) un galus
savienojiet ar AKM 100 ierobežojošās
lentas galiem, izmantojot stieples
savienotājus (3) (⇒ 12.16). Savienojuma
elementus kreisajā un labajā pusē
nostipriniet ar fiksēšanas elementiem, kā
redzams attēlā.



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

Iezīmējiet lentas izvietojumu dārza plānā.
Skices saturs

- **Pļaujamās platības kontūra ar galvenajiem šķēršļiem, ierobežojumiem un bloķētajām platībām, kur pļaujmašīna–robots nedrīkst darboties.** (⇒ 27.)

- **Bāzes stacijas pozīcija** (⇒ 9.1)

- **Ierobežošās lertas atrašanās vieta** ierobežošā lenta pēc neilga laika ieaug augsnē un vairs nav redzama. Tāpēc atzīmējiet lertas izvietojumu ap šķēršļiem.

- **Stieples savienotāju atrašanās vieta** Izmantotie stieples savienotāji pēc neilga laika vairs nav redzami. To pozīcija jāatzīmē, lai tos varētu nomainīt pēc nepieciešamības. (⇒ 12.16)

Ierobežošā lenta ir jāiekļāj pa apli ap visu pļaujamu platību.

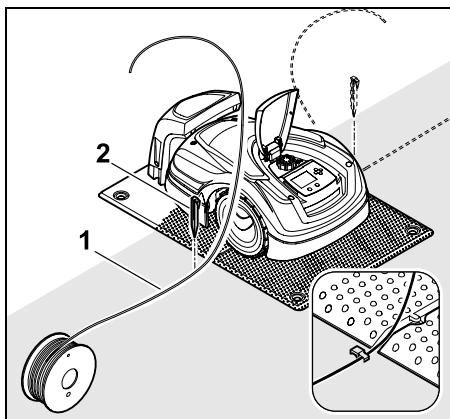
Maksimālais garums: **500 m**

i Pļaujmašīna–robots nevienā vietā nedrīkst atrasties tālāk par 17 m no ierobežošās lertas, citādi nav uztverams lentas signāls.

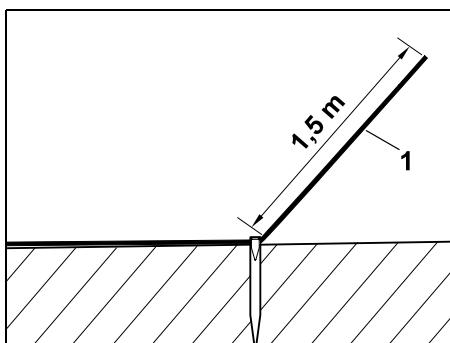


Ierobežošā lenta jāizvieto, sākot no bāzes stacijas. Turklāt jāizšķir **iekšējā bāzes stacija** un **ārējā bāzes stacija**.

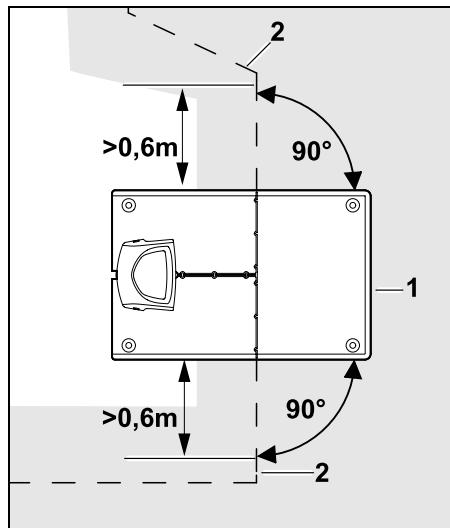
Uzsākšana no iekšējās bāzes stacijas



Nostipriniet ierobežošo lento (1) augsnē **pa kreisi** vai **pa labi** blakus pamatplāksnei, tieši blakus luntas izvadam, izmantojot fiksēšanas elementu (2).



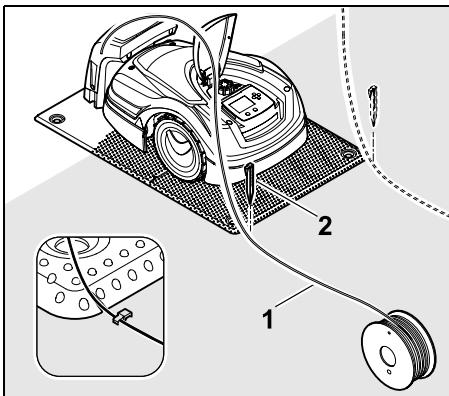
Atstājiet brīvu lentas galu (1) aptuveni **1,5 m** garumā.



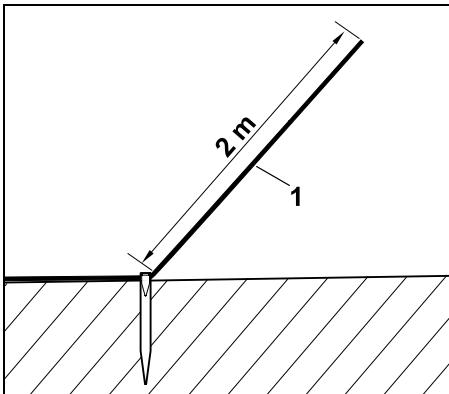
Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežošo lento (2) **0,6 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. Pēc tam ierobežošo lento izvietojiet gar pļaujamās platības malu.

i Ja tiek izmantota atgriešanās ar nobīdi (koridors), ierobežošā lenta pirms un pēc bāzes stacijas ir jāizvieto vismaz **1,5 m** taisnā virzienā un taisnā leņķī pret pamatplāksni. (⇒ 11.13)

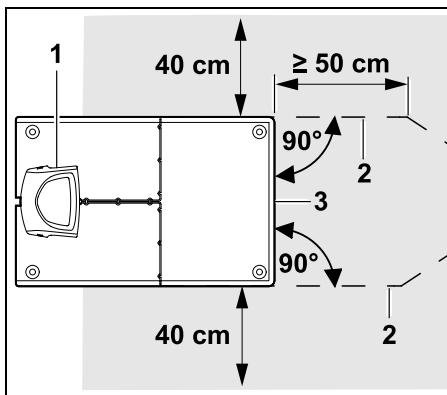
Uzsākšana no ārējās bāzes stacijas



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



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



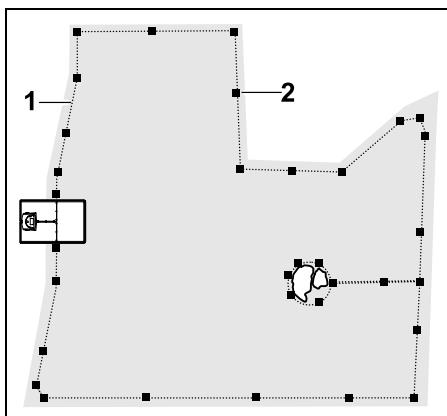
Pirms un pēc bāzes stacijas (1) izvietojiet ierobežojošo lento (2) 50 cm attālumā taisnā leņķī no pamatplāksnes.

Nobeigumā var uzstādīt celiņu (\Rightarrow 12.11) vai ar ierobežojošo lento sekot plaujamās platības malai.

Pamatplāksnes (3) sānos jāatstāj vismaz 40 cm platība brīvai piekluvei.

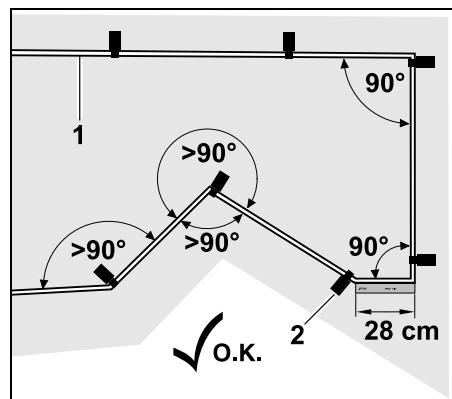
i Plašāku informāciju par ārējās bāzes stacijas uzstādīšanu skatiet nodaļā „Uzstādīšanas piemēri”. (\Rightarrow 27.)

Lentas ieklāšana plaujamajā platībā



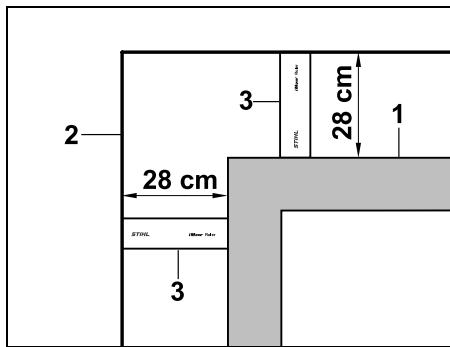
Izvietojiet ierobežojošo lento (1) ap plaujamo platību un ap iespējamiem šķēršļiem (\Rightarrow 12.9) un nostipriniet to augsnē ar fiksēšanas elementiem (2). Pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler šablonu. (\Rightarrow 12.5)

i Plaujmašīna-robots nevienu vietā nedrīkst atrasties tālāk par 17 m no ierobežojošās lentas, citādi nav uztverams lentas signāls.



Izvairieties no izvietošanas šaurā leņķī (mazāks par 90°). Smailos zālāja stūros ierobežojošo lento (1) nostipriniet augsnē ar fiksēšanas elementiem (2), kā parādīts attēlā. (\Rightarrow 12.6)

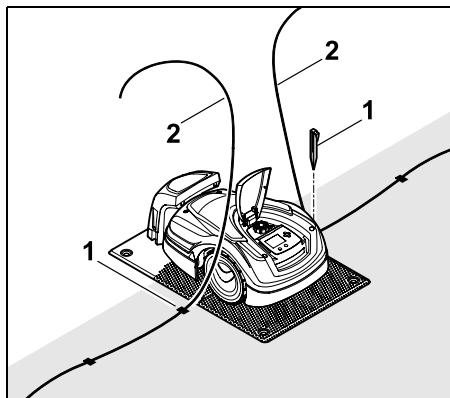
Pirms nākamā stūra izveidošanas pēc 90° stūra taisnā virzienā jāizvieto vismaz viens iMOW® Ruler šablonu garums.



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

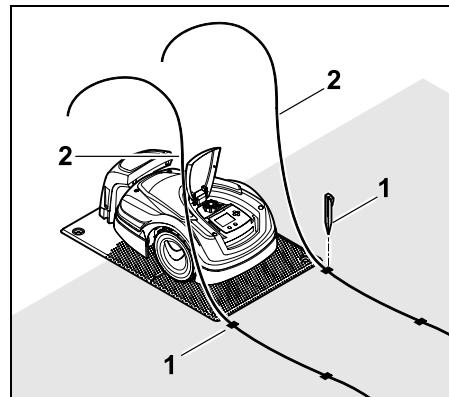
- Ja nepieciešams, pagariniet ierobežojošo lento ar piegādātajiem stieples savienotājiem. (⇒ 12.16)
- Vairākās pļaujamās platībās, kas atrodas blakus, ierīkojiet papildu platības (⇒ 12.10) vai arī pļaujamās platības savienojiet ar celiņu. (⇒ 12.11)

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana iekšējai bāzes stacijai



Pēdējos fiksēšanas elementus (1) iedzeniet pa kreisi vai pa labi blakus pamatplāksnei – tieši blakus lentas izvadam. Nogrieziet ierobežojošo lento (2), atstājot brīvu aptuveni 1,5 m lentas.

Pēdējā fiksēšanas elementa izmantošana ārējai bāzes stacijai



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

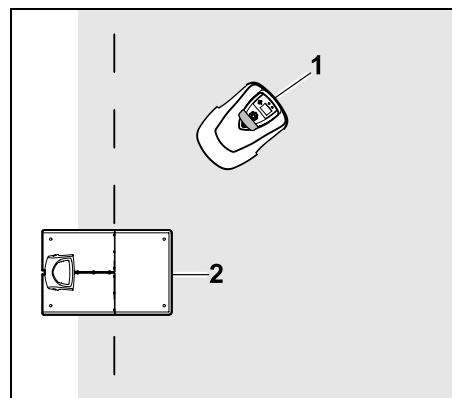
Lentas izvietošanas noslēgšana

- Pārbaudiet ierobežojošās lentas fiksāciju augsnē; pietiek, ja izmanto vienu fiksēšanas elementu uz katru metru. Ierobežojsai lentai vienmēr jābalstās uz zālāja. Iedzeniet fiksēšanas elementus pilnībā.
- Pēc darba pabeigšanas nospiediet taustiņu OK.

! Ja akumulatora uzlādes līmenis ir pārāk zems, lai veiktu uzstādīšanas asistenta atlikušās darbības, tiek parādīts attiecīgs ziņojums. Šajā gadījumā atstājiet pļaujmašīnu–robotu bāzes stacijā un turpiniet uzlādēt akumulatoru.

Pāreja uz nākamo darbību uzstādīšanas asistentā ar taustiņu OK iespējama tikai tad, ja ir sasniegts nepieciešamais akumulatora spriegums.

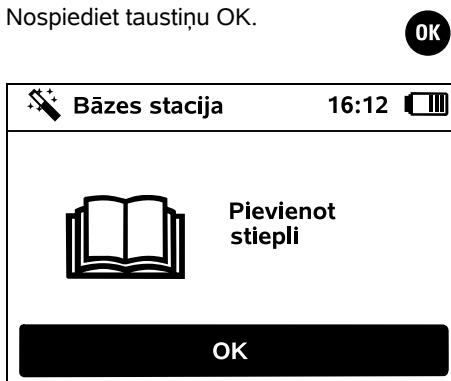
9.10 Ierobežojošās lentas pievienošana



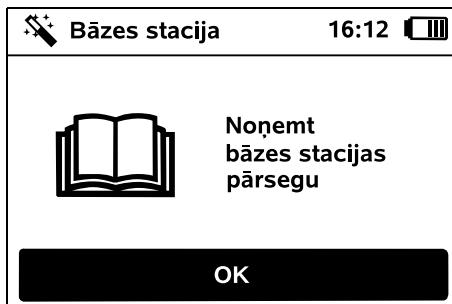
Novietojiet plaujmašīnu–robotu (1), kā parādīts attēlā, aiz bāzes stacijas (2) plaujamajā platībā un nospiediet taustiņu OK.



Nospiediet taustiņu OK.

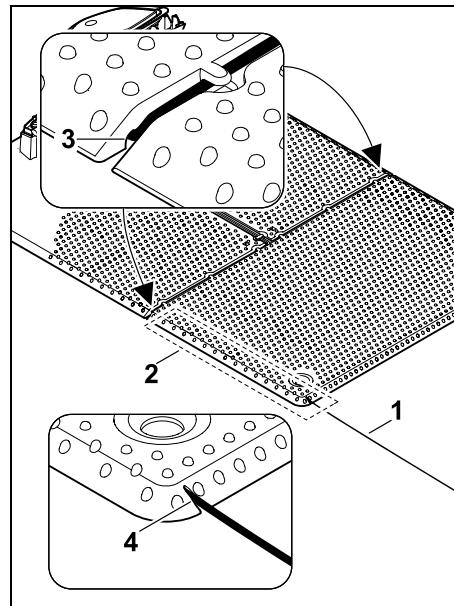


Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla un nospiediet taustiņu OK.

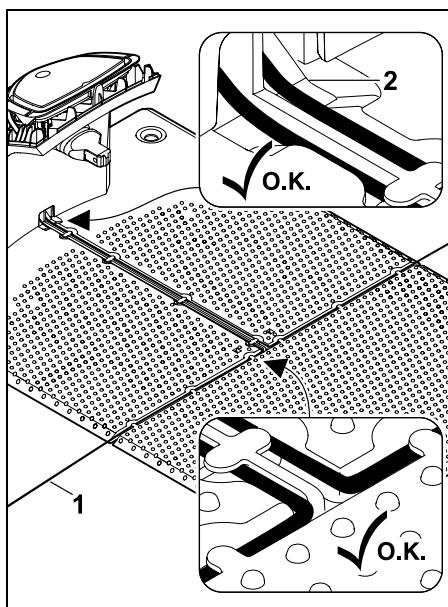


Noņemiet pārsegu. (⇒ 9.2)

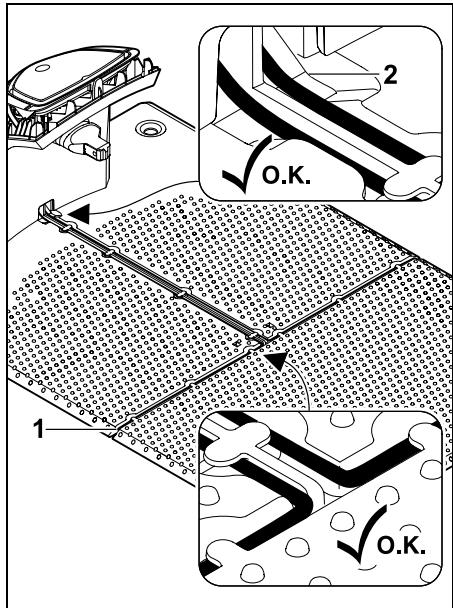
Ierobežojošās lentas pievienošana ārējai bāzes stacijai



Izvietojiet ierobežojošo lento (1) zonā (2) zem pamatplāksnes. Iebīdiet stiepli atvērumā (3, 4); ja nepieciešams, atlaidiet valīgāk tapas.



Ierobežojošo lento (1) ievietojiet pamatplāksnes kabeļu vadotnēs un izvelciet cauri pamatnei (2).



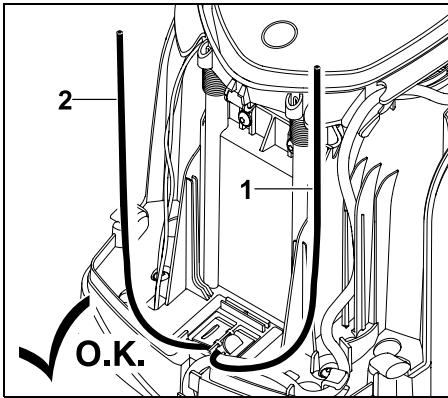
Ierobežojošo lento (1) ievietojiet pamatlāksnes kabeļu vadotnēs un izvelciet cauri pamatnei (2).

Ierobežošās lenta pievienošana

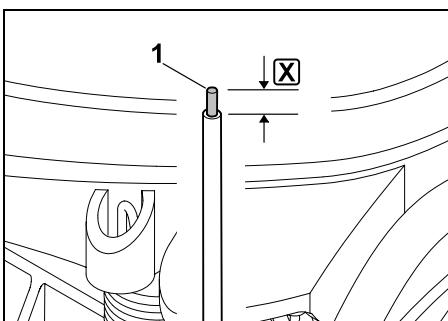


Norādījums:

Pievērsiet uzmanību, lai kontakti būtu tīri (bez korozijas, netīrumiem utt.).

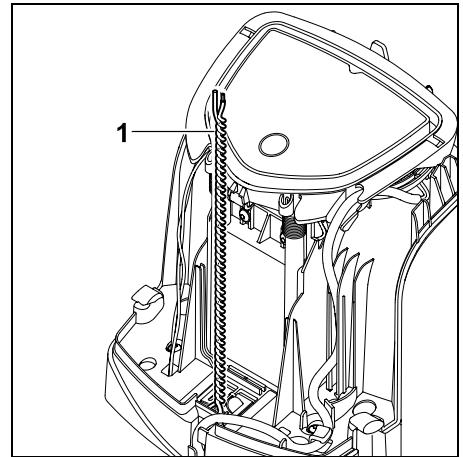


Saīsiniet lenta kreiso (1) un labo (2) galu vienādā garumā. Garums no lenta izvada līdz lenta galam: 40 cm



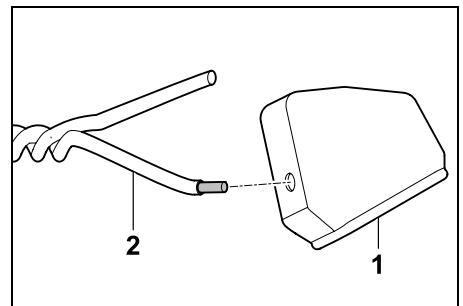
Ar piemērotu darbarīku noņemiet kreisā stieples gala (1) izolāciju norādītajā garumā X un savērpiet stieples dzīslu.

$\text{X} = 10-12 \text{ mm}$

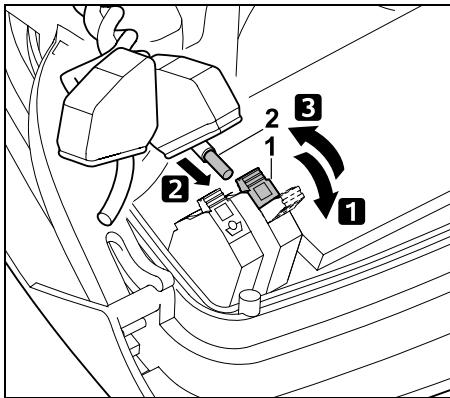


Brīvos stiepļu galus (1) savērpiet kopā, kā attēlotos.

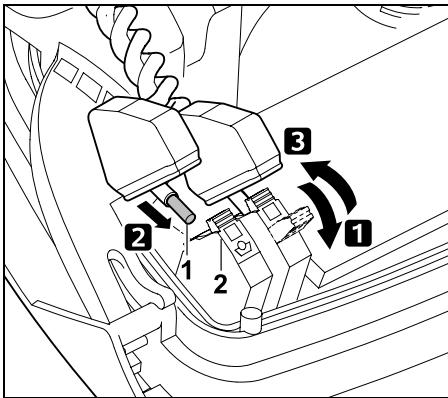
- Atveriet paneli un turiet to atvērtu.
(\Rightarrow 9.2)



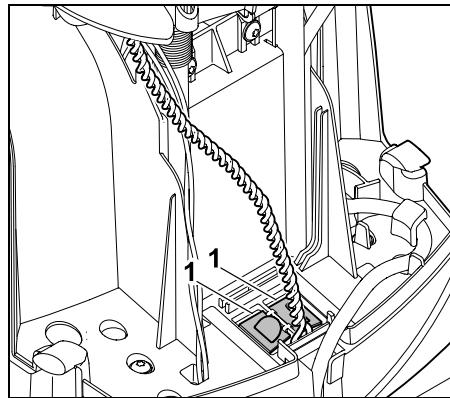
Uztiniet pa vienai uzmavai (1) uz abiem stieples galiem (2).



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



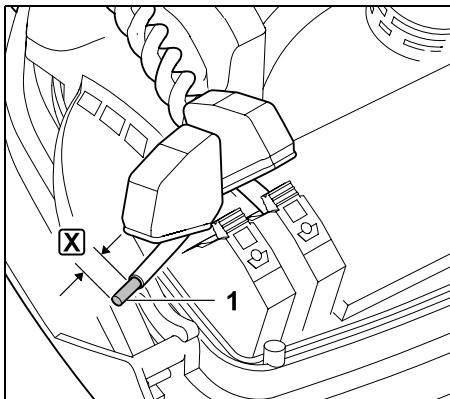
- 1** Atveriet labo fiksācijas sviru (1).
2 Stieples galu (2), kuram noņemta izolācija, iebīdiet fiksācijas blokā līdz atdurei.
3 Aizveriet fiksācijas sviru (1).



Aizveriet kabeļu kanālu (1) pārsegus.

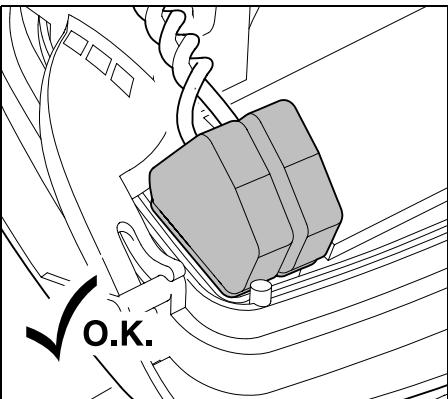
- Pēc darba pabeigšanas nospiediet taustiņu OK.

OK



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

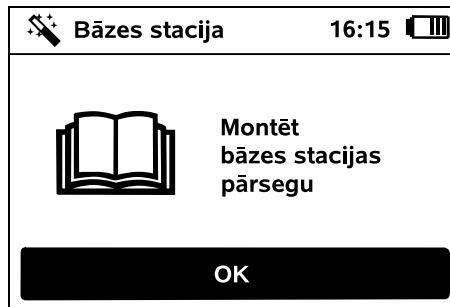
X = 10-12 mm



Uzbīdiet uzmavas uz fiksācijas blokiem.

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

- Aizveriet paneli. (⇒ 9.2)



Uzlieciet pārsegu. (⇒ 9.2)

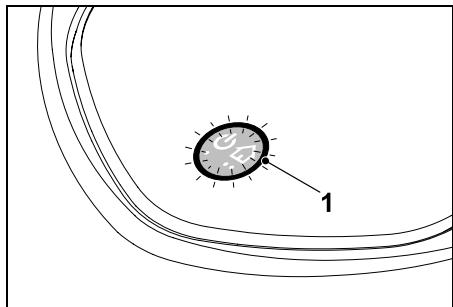
Nospiediet taustīju OK.

OK



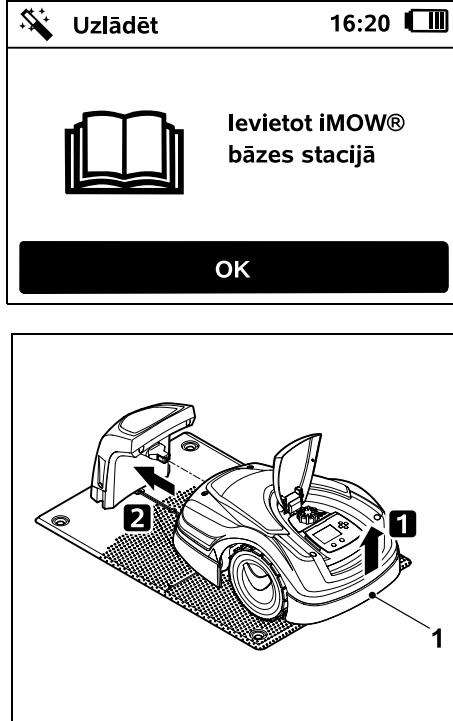
Pievienojet barošanas bloka kontaktdakšu elektrotīklam un nospiediet taustīju OK.

OK



Ja ierobežojošā lenta ir pareizi uzstādīta un bāzes stacija ir pieslēgta elektrotīklam, iedegas gaismas diode (1).

i Skatiet sadaļu „Bāzes stacijas vadības elementi”, jo īpaši, ja gaismas diode nedarbojas, kā aprakstīts. (⇒ 9.2)



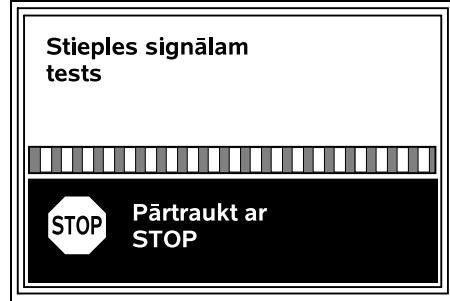
Lai atslogotu piedziņas riteņus, nedaudz paceliet plaujmašīnu–robotu aiz transportēšanas roktura (1) uz augšu. Atbalstot ierīci uz priekšējiem riteņiem, iebīdīt to bāzes stacijā.

Pēc tam displejā nospiediet taustīju OK.

OK

9.11 Plaujmašīnas–roboota un bāzes stacijas savienošana pār

i Plaujmašīnas–roboota ekspluatāciju var sākt tikai tad, ja tas pareizi uzver stieples signālu, ko nosūta bāzes stacija. (⇒ 11.15)



Stieples signāla tests var ilgt vairākas minūtes. Nospiežot sarkano taustīju STOP ierīces augšpusē, savienošana pār tiek atcelta un uzstādīšanas vednī tiek parādīta iepriekšējā darbība.

Standarta uztveršana



Stieples signāls OK

Displejā tiek parādīts teksts „Stieples signāls OK”.



Plaujmašīna–robots un bāzes stacija ir pareizi savienoti.

Turpiniet sākotnējo uzstādīšanu, nospiežot taustīju OK.

OK

i **RMI 422 PC**
Pēc sekmīgas savienošanas pār tiek aktivizēts energorežīms „Standarta”. (⇒ 11.9)

Uztveršana ar traucējumiem

Plaujmašīna–robots neuztver **stieples signālu**: displejā tiek parādīts teksts „Nav stieples signāls”.



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



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



Iespējamais cēlonis

- Ţīslīcīgs traucējums
- Plaujmašīna–robots neatrodas bāzes stacijā
- Ierobežojošā lenta pieslēgta ar nepareizu polaritāti (puses samainītas vietām)
- Bāzes stacija ir izslēgta vai nav pieslēgta elektrotīklam
- Kļūdains spraudņu savienojums
- Nav nodrošināts ierobežojošās lentas minimālais garums
- Satīts barošanas kabelis bāzes stacijas tuvumā
- Pārāk gari vai nepietiekami cieši savīti ierobežojošās lentas gali
- Ierobežojošās lentas plīsums
- Svešas izceļsmes signāli, piemēram, mobilā tālruņa vai citas bāzes stacijas signāls
- Strāvu vadoši pazemes kabeļi, dzelzsbetons vai traucējoši metāli augsnē zem bāzes stacijas

- Pārsniegts ierobežojošās lentas maksimālais garums (\Rightarrow 12.1)

Risinājums

- Atkārtojiet savienošanu pāri, neveicot citas darbības
- Ievietojiet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijā (\Rightarrow 15.6)
- Pareizi pievienojiet ierobežojošās lentas galus (\Rightarrow 9.10)
- Pārbaudiet bāzes stacijas elektrotīkla savienojumu, attiniet barošanas kabeli bāzes stacijas tuvumā, nenovietojiet to satītu
- Pārbaudiet stieplu galu savienojumu spaiļu terminālī; saīsiniet pārāk garus stieplu galus vai satiniet tos kopā (\Rightarrow 9.10)
- Mazākās plaujamās platībās, kur lentas garums ir mazāks par 80 m, kopā ar ierobežojošo lento ir jāuzstāda piegādes komplektācijā ietvertais piederums AKM 100 (\Rightarrow 9.9)
- Pārbaudiet bāzes stacijas LED indikatoru (\Rightarrow 13.1)
- Salabojiet saplīsušo lento
- Izslēdziet mobilos tālruņus vai netālu esošās bāzes stacijas
- Mainiet bāzes stacijas pozīciju vai noņemiet traucējumu avotus zem bāzes stacijas
- Izmantojiet ierobežojošo lento ar lielāku šķērsgriezumu (papildpiederums)

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



Ja stieples signālu nevar uztvert pareizi un aprakstītās darbības nesniedz gaidīto rezultātu, sazinieties ar izplatītāju.

9.12 Uzstādīšanas pārbaude

Ierobežojums 16:23

Braukt pa malu

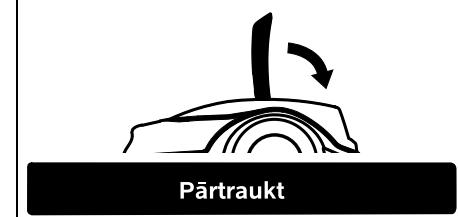
Sākums

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



Pēc sākotnējās uzstādīšanas plaujmašīna–robots aktīvas darbības laikā brauc pa plaujamās platības malu pamīšus abos virzienos. Tāpēc braukšana pa malu jāpārbauda pirmās uzstādīšanas laikā abos virzienos.

Aizvērt vāku



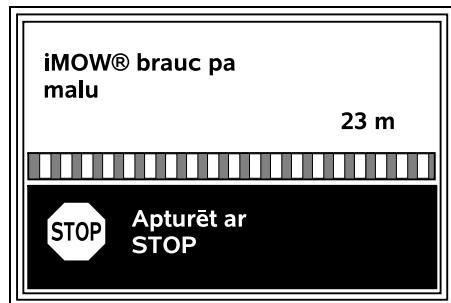
Aizveriet pļaujmašīnas–roboota pārsegu. (⇒ 15.2) Tikai tad, ja pārsegs ir aizvērts, pļaujmašīna–robots sāk darboties automātiski un brauc pa malu gar ierobežojošo lento.



RMI 422 PC:

braucot pa malu, tiek noteikta pļaujmašīnas–roboota **māju zona**. (⇒ 14.5)

Ja pļaujmašīna–robots pirms braukšanas pa malu nesaņem GPS signālu, displejā redzams teksts „Gaidit GPS”. Ja GPS signāls netiek uztverts, pļaujmašīna–robots tik un tā pēc dažām minūtēm sāk braucienu pa malu. Lai varētu izmantot GPS aizsardzību, vēlāk ir jāizpilda funkcija „Testēt malu” (⇒ 11.13), jo pretējā gadījumā nav definēta māju zona.



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

- ka pļaujmašīna–robots brauc pa pļaujamās platības malu, kā plānots;
- ka attālumi no šķēršļiem un pļaujamās platības robežām ir pareizi;
- ka pareizi notiek pievienošanās pie bāzes stacijas un atvienošanās no tās.

Displejā tiek rādīts nobrauktais attālums – šī vērtība metros ir nepieciešama, lai iestatītu **sākuma punktus** pļaujamās platības malā. (⇒ 11.14)

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

Braukšana pa malu tiek pārtraukta automātiski, ja ir šķēršļi vai pārāk slīpas nogāzes, vai manuāli, ja tiek nospiests taustiņš STOP.

- Ja brauciens pa malu ir automātiski apturēts, pielāgojiet ierobežojošas lentas pozīciju vai noņemiet šķēršļus.
- Pirms pļaujmašīna–robots turpina braukšanu pa malu, pārbaudiet tā pozīciju. Ierīcei ir jābūt vai nu uz ierobežojošās lentas, vai arī pļaujamā platībā ar priekšpusi pret ierobežojošo lento.

Turpināšana pēc pārtraukuma

Lai pēc pārtraukuma turpinātu braukšanu pa malu, nos piediet taustiņu **OK**.

i STIHL iesaka nepārtraukt malas apbraukšanu. Tādējādi var neatklāt iespējamās problēmas, kas saistītas ar pļaujamās platības malas apbraukšanu vai pievienošanos bāzes stacijai.

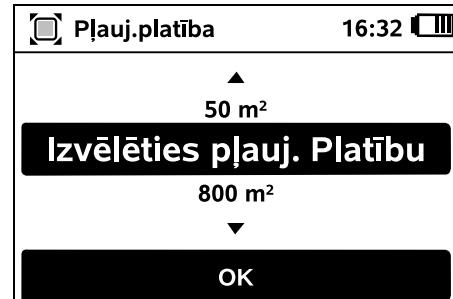
Ja nepieciešams, pēc sākotnējās uzstādīšanas var atkārtot braukšanu pa malu. (⇒ 11.13)

Kad pļaujamā platība ir pilnībā apbraukta, pļaujmašīna–robots pievienojas bāzes stacijai. Pēc tam tiek attēlots vaicājums, vai sākt otru braucienu pretējā virzienā.

Brauciena pa malu automātiska pabeigšana

Kad notiek pievienošanās pie bāzes stacijas pēc otrā brauciena pabeigšanas vai tiek noraidīta braukšana pa malu pretējā virzienā, tiek parādīta nākamā darbība uzstādīšanas vednī.

9.13 Pļaujmašīnas–roboota programmēšana



Ievadiet zālāja platības izmēru un apstipriniet ar **OK**.

i Aprēķinot pļaujamās platības lielumu, neiekļaujiet uzstādītās blokētās platības vai papildu platības.

Notiek jaunā pļaušanas grafika aprēķināšana



Tiek aprēķināts jauns plaušanas grafiks. Procesu var pārtraukt, nospiežot sarkano STOP pogu ierīces augšējā daļā.

Plauš.grafiks

Apstiprināt katru dienu
atsevišķi vai mainīt
darbības laiku

OK

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

OK

Darbības laiki		16:36				
PR	OT	TR	CE	PK	SE	SV
Ieslēgt darbības laikus						
<input type="checkbox"/>	08:00 - 12:00					
<input checked="" type="checkbox"/>	13:00 - 17:00					
	Jauns darbības laiks					

Tiek parādīti pirmdienas darbības laiki, un ir aktivizēts izvēlnes punkts **Apstiprināt darbības laikus**.



Ar pogu OK tiek apstiprināti visi darbības laiki un tiek parādīta nākamā diena.

OK

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

Redzamie **darbības laiki** var mainīties. Ar vadāmo krustiņu atlasiet vēlamo laika intervālu un nospiediet pogu OK, lai to atvērtu. (⇒ 11.7)



Ja ir nepieciešami papildu darbības laiki, atlasiet izvēlni **Jauns darbības laiks** un atveriet to, nospiežot pogu OK. Uzstādīet atlases logā jaunā darbības laika sākuma laiku un beigu laiku un apstipriniet ar pogu OK. Dienā var būt maksimāli trīs darbības laiki.



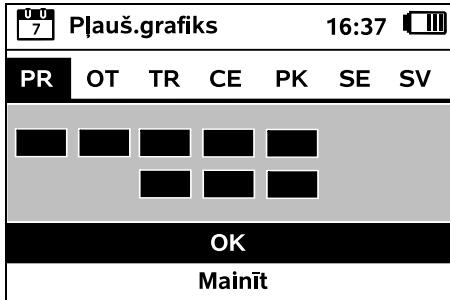
Ja visi parādītie darbības laiki tiek izdzēsti, atlasiet izvēlni **Dzēst visus darb. laikus** un apstipriniet ar pogu OK.



Darbības laiki		16:36				
PR	OT	TR	CE	PK	SE	SV
Ieslēgt darbības laikus						
	Jauns darbības laiks					

Apstiprinot svētdienas darbības laikus, parādās plaušanas grafiks.

OK



Parādīto plaušanas grafiku apstipriniet ar pogu OK, tad uzstādīšanas vednī parādās pēdējais solis.

OK

Ja ir nepieciešamas izmaiņas, atlasiet **Mainīt** un pielāgojet darbības laikus individuāli.

! Darbības laikā nepiederošām personām aizliegts uzturēties bīstamajās zonās. Attiecīgi pielāgojet darbības laikus. Ievērojet arī pašvaldību noteikumus par plaujmašīnas-robotu lietošanu, kā arī norādes sadaļā „Jūsu drošībai”, (⇒ 6.) un, ja nepieciešams, mainiet darba laikus uzreiz vai pēc sākotnējās uzstādīšanas izvēlnē „Plauš.grafiks”. (⇒ 11.7) Īpaši vajadzētu pārbaudīt kompetentajā iestādē, kurā dienas un nats laikā ierīci drīkst izmantot.

9.14 Sākotnējās uzstādīšanas pabeigšana

! Plaujamajā platībā noņemiet visus svešķermenus (piem., rotālietas, darbarīkus).

iMOW® ir gatavs darbam

Ieteikums:
iestatījumos paaugstināt
drošības pakāpi

OK

Lai varētu izmantot visas plaujmašīnas–
robo funkcijas, viedtālrunī vai
planšetdatorā ar interneta savienojumu un
GPS uztvērēju ir jāinstalē un jāpalaiž
iMOW® lietotne. (⇒ 10.)

Aizveriet dialoglodziņu, nospiežot
taustiņu OK.

OK

Pabeidziet sākotnējo uzstādīšanu,
nospiežot taustiņu OK.

OK

! Pēc sākotnējās uzstādīšanas ir
aktivizēta drošības pakāpe „Nav”.

Ieteikums:

iestatiet drošības pakāpi „Zema”,
„Vidēja” vai „Augsta”. Tas garantē,
ka nepiederīšas personas nevar
mainīt iestatījumus un
plaujmašīnu–robotu nevar izmantot
kopā ar citām bāzes stacijām.
(⇒ 11.15)

RMI 422 PC

Papildus aktivizējiet ierīces GPS
aizsardzību. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:

Palaist lietotni

Tagad var palaist iMOW®
zāles plāvēja lietotni

OK

Sākt plaušanu

Nē

Jā

Ja sākotnējā uzstādīšanas
pabeigšana tiek veikta ārpus
darbības laika, plaušanu var sākt,
nospiežot pogu OK. Ja plaujmašīna–
robots nedrīkst plaut, atlasiet „Nē”.

OK

10. iMOW® lietotne

Modeli RMI 422 PC var vadīt, izmantojot
iMOW® lietotni.

Lietotne ir pieejama populārākajām
operētājsistēmām to attiecīgajos
lietojumprogrammu veikalos.



Plašāku informāciju skatiet tīmekļa
vietnē
web.imow.stihl.com/systems/.



Nodaļā „Jūsu drošībai” iekļautās
norādes ir īpaši paredzētas visiem,
kuri izmanto **iMOW® lietotni.**
(⇒ 6.)

Aktivizēšana:

Iai varētu veikt datu apmaiņu starp lietotni
un plaujmašīnu–robotu, specializētajam
izplatītājam jāveic ierīces aktivizēšana ar
īpašnieka e-pasta adresi. Uz e-pasta
adresi tiek nosūtīta aktivizēšanas saite.

iMOW® lietotne ir jāinstalē viedtālrunī vai
planšetdatorā ar interneta savienojumu un
GPS uztvērēju. E-pasta adreses saņēmējs
tieki noteikts kā lietotnes administrators un
galvenais lietotājs ar pilnu piekļuvi visām
funkcijām.



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

Datu plūsma:

Datu pārsūtīšana no plaujmašīnas–robo
ta uz tīmekli (M2M pakalpojums) ir iekļauta
pirkuma cenā.

Datu pārsūtīšana nenotiek pastāvīgi,
tāpēc var ilgt vairākas minūtes.

Tiek veikta datu pārsūtīšana no lietotnes
uz tīmekli, tāpēc atbilstoši līgumam ar
mobilu sakaru nodrošinātāju vai interneta
nodrošinātāju var rasties izmaksas par
internetu, kas jāsedz pašam lietotājam.



Ja neizmanto mobilu sakaru tīkla
savienojumu un lietotni, GPS
aizsardzība ir pieejama tikai bez e–
pasta un SMS ziņojumiem, kā arī
bez pašiegādes ziņojumiem.

Lietotnes galvenās funkcijas

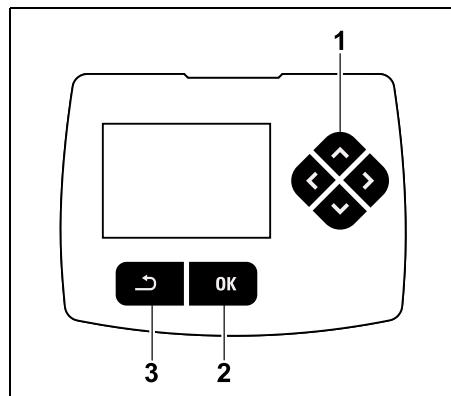
- Plaušanas grafika skatīšana un rediģēšana
- Plaušanas sākšana
- Automātikas ieslēgšana un izslēgšana
- Plaujmašīnas–robota nosūtišana uz bāzes staciju
- Datuma un laika maiņa

⚠️ Plaušanas grafika maiņa, plaušanas sākšana, automātikas ieslēgšana un izslēgšana, plaujmašīnas–robota nosūtišana uz mājām un datuma un laika maiņa var izraisīt darbības, kas ir negaidītas citām personām. Tāpēc vienmēr pirms iespējamām plaujmašīnas–robota darbībām informējet iesaistītās personas.

- Ierīces informācijas un plaujmašīnas–robota atrašanās vietas noskaidrošana

11. Izvēlne

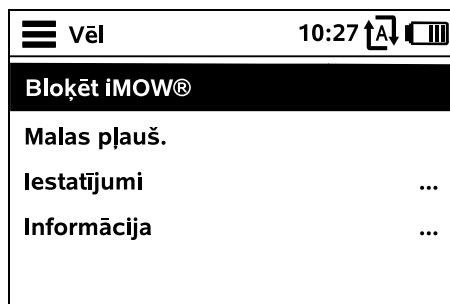
11.1 Lietošanas norādes



Četras virzienu pogas veido vadības krustiņu (1). To izmanto, lai virzītos izvēlnēs, un, nospiežot taustiņu OK (2), tiek apstiprināti iestatījumi un atvērtas izvēlnes. Ar taustiņu Atpakaļ (3) izvēlnes var aizvērt.



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



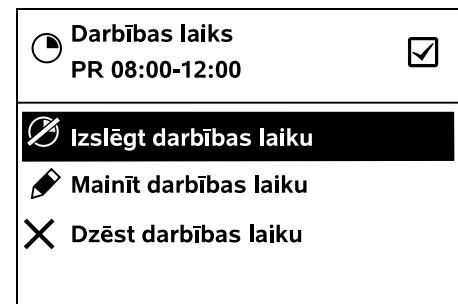
Otrs izvēlnes līmenis tiek attēlots kā saraksts. Apakšizvēlnēs var ritināt lejup vai augšup, nospiežot vadības krustiņu uz leju vai uz augšu. Aktīvie izvēlnes ieraksti tiek izcelti melnā krāsā.

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

Apakšizvēlnes tiek atvērtas, nospiežot taustiņu OK.

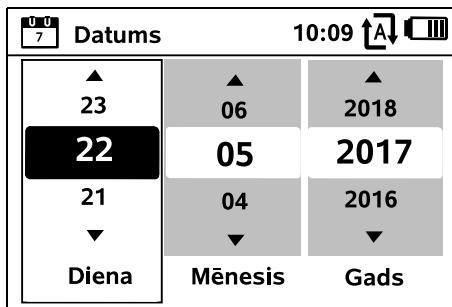


Apakšizvēlnes „iestatījumi” un „Informācija” tiek attēlotas kā cilnes. Cilnes var atlasīt, nospiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi, un apakšizvēlnes var atlasīt, nospiežot vadības krustiņu uz leju vai uz augšu. Aktīvās cilnes vai izvēlnes elementi tiek izcelti melnā krāsā.



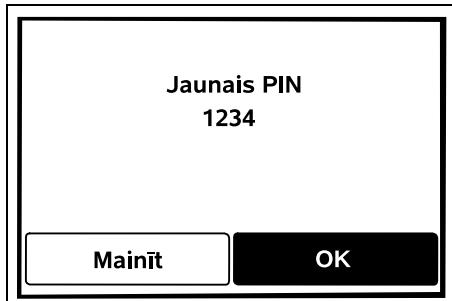
Apakšizvēlnē tiek uzskaitītas opcijas. Aktīvie saraksta ieraksti tiek izcelti melnā krāsā. Nospiežot taustiņu OK, tiek atvērts atlases logs vai dialoglodziņš.

Atlases logs



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

Dialoglodziņš

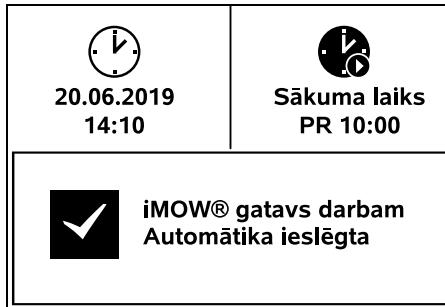


Ja tiek saglabātas izmaiņas vai ir jāapstiprina ziņojumi, displejā parādās dialoglodziņš. Aktīvie taustiņi tiek izcelti melnā krāsā.

Ja ir izvēles iespēja, attiecīgo taustiņu var aktivizēt, nospiežot vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi.

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

11.2 Statusa rādījums



Statusa rādījums tiek attēlots,

- ja plaujmašīnas–robotu gaidīšanas režīms tiek pārtraukts, nospiežot kādu taustiņu;
- ja galvenajā izvēlnē tiek nospiests taustiņš Atpakal;
- ekspluatācijas laikā.



Displeja augšējā daļā ir divi konfigurējami lauki, kuros var parādīt dažādu informāciju par plaujmašīnu–robotu vai plaušanas reizēm. (⇒ 11.10)

Statusa informācija bez aktīvas darbības – RMI 422, RMI 422 P



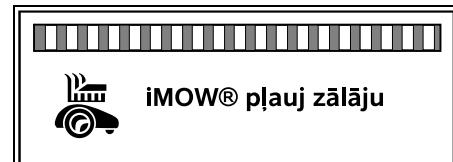
Displeja apakšējā daļā tiek parādīts teksts „iMOW® gatavs darbam” kopā ar attēloto simbolu un automātikas statusu. (⇒ 11.7)

Statusa informācija bez aktīvas darbības – RMI 422 PC



Displeja apakšējā daļā tiek parādīts plaujmašīnas–robotu nosaukums (⇒ 10.), teksts „iMOW® gatavs darbam” kopā ar attēloto simbolu, automātikas statuss (⇒ 11.7) un informācija par GPS aizsardzību (⇒ 5.9).

Statusa informācija aktīvu darbību laikā – visiem modeļiem



Notiekošas **plaušanas** darbības laikā displejā tiek attēlots teksts „iMOW® plauj zālāju” un attiecīgs simbols. Teksta informācija un simbols tiek pielāgots pašlaik aktīvajai darbībai.



Pirms plaušanas tiek attēlots teksts „Uzmanību – iMOW® sāk darbu” un brīdinājuma simbols.

Mirgojošs displeja apgaismojums un skanas signāls arī brīdina par gaidāmo plaušanas motora iedarbināšanu. Plaušanas nazis tiek ieslēgts tikai dažas sekundes pēc tam, kad plaujmašīna–robots ir sācis kustību.

Malas plaušana

Kamēr plaujmašīna–robots apstrādā plaujamās platības malu, tiek rādīts teksts „Notiek malas plaušana”.

Braukt uz bāzes staciju

Kad plaujmašīna–robots brauc atpakaļ uz bāzes staciju, displejā tiek parādīts attiecīgais iemesls (piem., „Akumul. izlādējies”, „Plaušana ir pabeigta”).

Akumulatora uzlāde

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

Piebraukt sākuma punktiem

Ja plaušanas darbības sākumā plaujmašīna–robots tuvojas sākuma punktam, tiek rādīts teksts „Tuvojas sākuma punktam”.

RMI 422 PC: piebraukt vēlamajai zonai

Ja plaušanas darbības sākumā

plaujmašīna–robots tuvojas vēlamajai zonai, tiek rādīts teksts „Tuvojas vēlamajai zonai”.

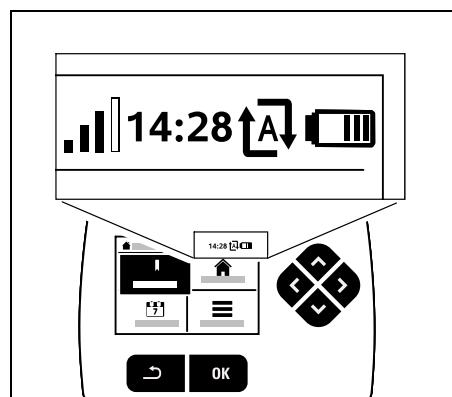
Zinojumu parādīšana – visiem modeļiem



Klūdas, traucējumi vai ieteikumi tiek parādīti kopā ar brīdinājuma simbolu, datumu, laiku un zinojuma kodu. Ja ir aktīvi vairāki zinojumi, tie tiek rādīti pārmaiņus. (⇒ 24.)

i Ja plaujmašīna–robots ir gatavs darbam, pārmaiņus tiek rādīti zinojums un statusa informācija.

11.3 Informācijas zona



Displeja augšējā labajā stūrī tiek attēlotā tālāk norādītā informācija.

1. Akumulatora uzlādes stāvoklis vai uzlādes procesa norise

2. Automātikas statuss

3. Laiks

4. Mobilo sakaru tīkla signāls (RMI 422 PC)

1. Uzlādes stāvoklis:

uzlādes stāvokli parāda akumulatora simbols.

Nav joslu – akumulators izlādējies 1 līdz 5 joslas – akumulators daļēji izlādējies

6 joslas – akumulators pilnībā uzlādēts

Uzlādes laikā akumulatora simbola vietā tiek parādīts kontaktdakšas simbols.

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

3. Laiks:

pašreizējais laiks tiek rādīts 24 stundu formātā.

4. Mobilo sakaru tīkla signāls:

mobilo sakaru tīkla savienojuma signāla stiprums tiek parādīts, izmantojot 4 joslas. Jo vairāk aizpildītu joslu, jo labāks signāls.

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

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

11.4 Galvenā izvēlne



Galvenā izvēlne tiek parādīta,

- ja statuss (\Rightarrow 11.2) tiek aizvērts, nospiežot taustiņu OK,
- kad otrajā izvēlnes līmenī tiek nospiests taustiņš Atpakaļ.

1. Sākums (\Rightarrow 11.5)

Pļaušanas laiks
Sākuma punkts
Pļaušana



2. Atgriešanās (\Rightarrow 11.6)

3. pļaušanas grafiks (\Rightarrow 11.7)

Automātika
Pļaušanas ilgums
Darbības laiki
Jauns pļaušanas grafiks



4. Vēl (\Rightarrow 11.8)

Blokēt iMOW®
Mallas pļaušana
Iestatījumi
Informācija



11.5 Sākums

Sākt pļaušanu	15:02		
Pļauš. laiks	1.5 h		
Sākuma punkts	Sākuma punkts 1		
Pļaušana:	Galvenā platība		

1. Pļaušanas laiks:
var iestatīt pļaušanas laiku.

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

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

11.6 Atgriešanās

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



RMI 422 PC

Pļaujmašīnu–robotu var nosūtīt uz bāzes staciju, arī izmantojot lietotni. (\Rightarrow 10.)



11.7 Pļaušanas grafiks

Pļauš.grafiks	11:02		
Automātika	Iesl.		
Pļauš. ilgums	18 h		
Darbības laiki	...		
Jauns pļaušanas grafiks			

Automātika

Iesl. – automātika ir ieslēgta.

Pļaujmašīna–robots pļauj zālāju līdz nākamajam darbības laikam.

Izsl. – visi darbības laiki ir deaktivizēti.

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

Pļaušanas ilgums

Var iestatīt pļaušanas ilgumu nedēļā. Šis iestatījums ir iespējams tikai pļaušanas grafika tipam „Dinamiski”. Iepriekš iestatītā vērtība ir saskaņota ar pļaujamās platības izmēru. (\Rightarrow 14.4)

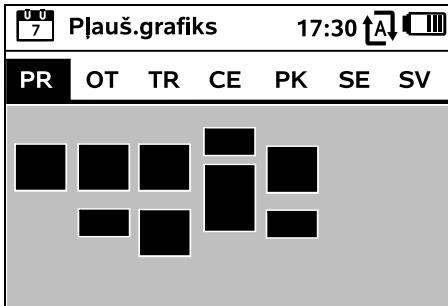


Ievērojiet norādījumus nodaļā „Programmēšanas pielāgošana”. (\Rightarrow 15.3)

RMI 422 PC

Pļaušanas ilgumu var iestatīt arī lietotnē. (\Rightarrow 10.)

Darbības laiki



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

Ar izslēgtu automātiku viss plaušanas grafiks ir neaktīvs, un visi darbības laiki ir pelēkā krāsā.

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



Darbības laikos **ar kēksīti** plaušana ir atļauta, un plaušanas grafikā tie ir izcelti melnā krāsā.

Darbības laikos **bez kēksīša** plaušana nav atļauta, un plaušanas grafikā tie ir izcelti pelēkā krāsā.

Izpildiet norādījumus nodalā „Plaušanas ieteikumi – darbības laiki”. (\Rightarrow 14.3)

Īpaša uzmanība jāpievērš tam, lai darbības laikā būstamajā zonā neuzturētos trešās personas.

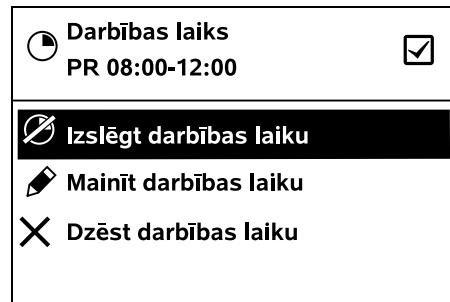
RMI 422 PC
Darbības laikus var rediģēt arī lietotnē. (\Rightarrow 10.)

Saglabātos darbības laikus var atlasīt un rediģēt katru atsevišķi.

Var atlasīt izvēlnes vienumu **Jauns darbības laiks**, ja dienā ir saglabāti mazāk par 3 darbības laikiem. Papildu darbības laiks nedrīkst pārklāties ar citiem darbības laikiem.

Ja plaujmašīna–robots atlasītajā dienā nedrīkst plaut, jāatlasa izvēlnes vienums **Dzēst visus darb. laikus**.

Darbības laiku maiņa



Ar opciju **Izslēgt darbības laiku** vai **Ieslēgt darbības laiku** izvēlētais darbības laiks tiek iespējots vai atspējots plaušanas automātiskajam režīmam.

Ar opciju **Mainīt darbības laiku** var mainīt laika logu.

Ja atlasītais darbības laiks vairs nav vajadzīgs, jāatlasa izvēlnes vienums **Dzēst darbības laiku**.

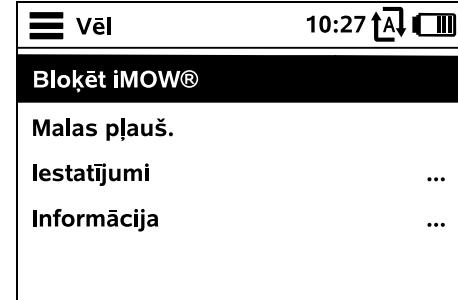
Ja laika periods nav pietiekams nepieciešamajām plaušanas darbībām un uzlādes procesiem, darbības laiki ir jāpilda zina vai jāpapildina, vai arī ir jāsaīsina plaušanas ilgums. Displejā tiek parādīts atbilstošs ziņojums.

Jauns plaušanas grafiks

Komanda **Jauns plaušanas grafiks** dzēš visus saglabātos darbības laikus. Uzstādīšanas vednī tiek atvērta darbība „Programmēt plaujmašīnu–robotu”. (\Rightarrow 9.13)

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

11.8 Vēl



1. iMOW® bloķēšana: ierīces bloķēšanas aktivizēšana

Lai atbloķētu, nospiediet norādīto taustiņu kombināciju. (⇒ 5.2)

2. Malas plaušana

Pēc aktivizēšanas plaujmašīna–robots plauj plaujamās platības malu. Pēc viena aplā tas dodas atpakaļ uz bāzes staciju, lai uzlādētu akumulatoru.

3. Iestatījumi (⇒ 11.9)

4. Informācija (⇒ 11.17)

11.9 Iestatījumi



1. iMOW®:

ierīces iestatījumu pielāgošana
(⇒ 11.10)



2. Uzstādīšana:

uzstādīšanas pielāgošana un testēšana (⇒ 11.13)



3. Drošība:

drošības iestatījumu pielāgošana
(⇒ 11.15)



4. Apkope:

apkope un tehniskā apskate
(⇒ 11.16)



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



11.10 iMOW® zāles plāvējs – ierīces iestatījumi

1. Plaušanas grafika tips

Standarta: plaujmašīna–robots plauj zālāju visā darbības laikā. Darbību pārtrauc tikai uzlādes reizēs. Ir iestatīts plaušanas grafika tips „Standarta”.

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

2. Lietus sensors

Lietus sensoru var regulēt tā, ka plaušana tiek pārtraukta vai netiek sākta, ja līst lietus.

- Lietus sensora iestatīšana (⇒ 11.11)



3. Statusa rādījums

Atlasiet informāciju, ko vēlaties redzēt statusa rādījuma joslā.
(⇒ 11.2)



- Statusa rādījuma iestatīšana (⇒ 11.12)

4. Laiks

Pašreizējā laika iestatīšana.
Iestatītajam laikam jāatbilst faktiskajam laikam, lai novērstu nejaušu plaujmašīnas–robotu plaušanas darbību.



i RMI 422 PC

Laiku var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)

5. Datums

Pašreizējā datuma iestatīšana.
Iestatītajam datumam jāatbilst



faktiskajam kalendāra datumam, lai novērstu nejaušu plaujmašīnas–robotu plaušanas darbību.



RMI 422 PC

Datumu var arī iestatīt, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)

6. Datuma forma

Iestatiet vēlamo datuma formu.



7. Valoda

Iestatiet vēlamo displeja valodu. Pēc noklusējuma tiek iestatīta tā valoda, kas tiek atlasīta sākotnējās uzstādīšanas laikā.



8. Kontrasts

Ja nepieciešams, var regulēt displeja kontrastu.



9. Energorežīms (RMI 422 PC)

Standarta režīmā plaujmašīna–robots jebkurā laikā ir savienota ar internetu un sasniedzama, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)



ECO režīmā enerģijas patēriņš tiek samazināts, atpūtas brīžos deaktivizējot datu pārraidi; šādā gadījumā plaujmašīnu–robotu nav iespējams sasniegt, izmantojot lietotni. Lietotnē tiek parādīti pēdējie pieejamie dati.

11.11 Lietus sensora iestatīšana

Lai iestatītu 5 posmu sensoru, nospiediet vadības krustiņu pa kreisi vai pa labi. Pašreizējā vērtība tiek parādīta izvēlēnē „iestatījumi” ar pārtrauktas līnijas grafiku.

< "I" >

Regulētāja nobīde ietekmē

- lietus sensora jutību;

- laiku, cik ilgi plaujmašīna–robots pēc lietus uzgaida, lai sensora virsma nožūtu.

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



Būdiet svītrīnas tālāk **pa kreisi** plaušanai pie augstāka mitruma. Pavisam pa kreisi plaujmašīna–robots plauj pat mitros vides apstākļos un nepārtrauc plaušanas procesu, ja sensoru skar lietus piles.



Būdiet svītrīnas tālāk **pa labi** plaušanai pie mazāka mitruma. Pavisam pa labi plaujmašīna–robots plauj tikai tad, ja lietus sensors ir pilnīgi sauss.



11.12 Statusa rādījuma iestatīšana

Lai konfigurētu statusa rādījumu, ar vadības krustiņu atslēgt kreiso vai labo rādījumu un nospiедiet taustiņu OK.

Uzlādes stāvoklis

Akumulatora simbola rādījums kopā ar uzlādes stāvokli procentos



Atlikušais laiks

Atlikušais plaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs. Šis rādījums ir pieejams tikai plaušanas grafika tipam „Dinamiski”.



Laiks un datums

Pašreizējais datums un laiks



Sākuma laiks

Nākamās plānotās plaušanas reizes sākuma laiks. Ja pašlaik ir aktīvs darbības laiks, tiek parādīts teksts „aktīvs”.



Plaušanas reizes

Veikto plaušanas reižu skaits



Plaušanas h

Līdz šim veikto plaušanas reižu ilgums



Attālums

Kopējais nobrauktais attālums



Tīkls

(RMI 422 PC)

Mobilo sakaru tīkla signāla stiprums ar tīkla identifikatoru. Neliels x vai jautājuma zīme norāda, ka plaujmašīnai–robotam nav savienojuma ar internetu. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



GPS uztvere

(RMI 422 PC)

Plaujmašīnas–robotu GPS koordinātes. (⇒ 11.17)



Kombinācijā ar ārējo bāzes staciju, kā arī ar celiņiem un šaurām vietām, lai atgrieztos ar nobīdi, ir jāuzstāda **meklēšanas cilpas**. (⇒ 12.12)

Lai izveidotu atgriešanos ar nobīdi, minimālajam attālumam starp lentām jābūt vismaz 2 m.

2. Sākuma punkti

Plaujmašīna–robots sāk plaušanu no bāzes stacijas (noklusējuma iestatījums) vai sākuma punkta.



Sākuma punkti ir jānosaka:

- ja mērķtiecīgi jāpiebrauc pie dalītām platībām, jo tās nav pietiekami apstrādātas;
- ja platības ir pieejamas, tikai pārvietojoties pa celiņu. Šajās dalītajās platībās ir jānosaka vismaz viens sākuma punkts.

RMI 422 PC

Sākuma punktiem var noteikt **rādiusu**.

Sākot plaušanu attiecīgajā sākuma punktā, plaujmašīna–robots vispirms plauj apla formas laukumā ap sākuma punktu. Tikai pēc tam, kad ir apstrādāta šī zona, plaušana tiek turpināta atlikušajā plaujamajā platībā.

- Sākuma punktu iestatīšana (⇒ 11.14)

3. Papildu platības

Papildu platību atbloķēšana.



Neaktīva – standarta iestatījums

Aktīva – iestatījums, ja jāplauj papildu platības. Izvēlnē „Sākums” jābūt atlasītam vienam „Plaujamā platība” (Galvenā platība/Papildu platība). (⇒ 12.10)

4. Malas plaušana

Nosakiet malas plaušanas biežumu.



Nekad – mala netiek plauta nekad.

Vienreiz – standarta iestatījums, mala tiek

pļauta reizi nedēļā.

Divreiz/trīsreiz/četrreiz/piecreiz – mala tiek pļauta divas/trīs/četras/piecas reizes nedēļā.

5. Malas testēšana

Sāciet braukšanu pa malu, lai pārbaudītu, vai lentas izvietojums ir pareizs.

Uzstādīšanas asistentā tiek parādīta darbība „Pārbaudīt uzstādīšanu”. (⇒ 9.)

i Lai pārbaudītu, vai ierobežojošas lentas izvietojums ap bloķētajām platībām ir pareizs, novietojiet pļaujmašīnu–robotu ar priekšējo daļu pret bloķēto platību pļaujamās platības iekšpusē un sāciet braukšanu pa malu.

Braucot pa malu, tiek noteikta pļaujmašīnas–robotu māju zona. Ja nepieciešams, jau saglabātu māju zonu var paplašināt. (⇒ 14.5)

6. Jauna uzstādīšana

Uzstādīšanas asistents tiek atsāknēts, esošais pļaušanas grafiks tiek izdzēsts. (⇒ 9.)

11.14 Sākuma punktu iestatīšana

Lai iestatītu, vai nu

- nosakiet sākuma punktu apgūšanu, vai arī
- atlasiет vēlamos sākuma punktus un definējet tos manuāli.

Sākuma punktu apgūšana

Nospiežot taustiņu OK, pļaujmašīna–robots sāk apguves braucienu gar ierobežojošo stiepli. Ja tas neatrodas bāzes stacijā, vispirms tas brauc uz bāzes staciju. Visi esošie sākuma punkti tiek dzēsti.

i RMI 422 PC:
Apguves braucienu laikā tiek noteikta pļaujmašīnas–robotu māju zona. Ja nepieciešams, jau saglabātu māju zonu var paplašināt. (⇒ 14.5)

Braukšanas laikā pēc pārsega atvēršanas nospiežot taustiņu OK, var iestatīt maksimāli 4 sākuma punktus.

i Nespiediet taustiņu STOP pirms pārsega atvēršanas, jo šādi tiek pārtraukts apguves brauciens. Pārtraukšana ir nepieciešama tikai tad, ja ir jāmaina stieples pozīcija vai jānoņem šķēršļi.

Apguves procesa pārtraukšana

Manuāli – nospiežot taustiņu STOP. Automātiski – šķēršļu dēļ pie pļaujamās platības malas.

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

Apguves procesa pabeigšana

Manuāli – pēc pārtraukuma. Automātiski – pēc pievienošanās bāzes stacijai.

Jaunie sākuma punkti tiek saglabāti pēc pievienošanās bāzes stacijai vai pēc pārtraukšanas, apstiprinot ar taustiņu OK (pēc pārsega atvēršanas).

Sākšanas biežums

Ar sākšanas biežumu nosaka, cik reižu pļaušana jāsāk no sākuma punkta. Noklusējuma iestatījums ir 2–10 pļaušanas reizes (2/10) no katra sākuma punkta.

- Ja nepieciešams, pēc apguves mainiet sākšanas biežumu.

- Ja apguves process tiek pārtraukts priekšlaicīgi, ar komandas palīdzību sūtiet pļaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇒ 11.6)

RMI 422 PC:

Pēc apguves brauciena katram sākuma punktam var noteikt **rādiusu** no 3 m līdz 30 m. Saglabātajiem sākuma punktiem pēc noklusējuma nav piešķirts rādiuss.

Sākuma punkti ar rādiusu

i Ja pļaujmašīna–robots ir sākusī pļaušanu attiecīgajā sākuma punktā, vispirms pļaujmašīna–robots pļauj sākuma punkta apļa zonas iekšpusē. Pēc tam tiek apstrādāta atlikusī pļaujamā platība.

1.–4. sākuma punkta manuāla iestatīšana

Nosakiet attālumu no sākuma punkta līdz bāzes stacijai un definējet sākšanas biežumu.

Attālums atbilst braucienu attālumam no bāzes stacijas līdz sākuma punktam metros, ko mēra pulksteņrādītāju kustības virzienā.

Sākšanas biežuma vērtība var būt šādā diapazonā: 0 no 10 pļaušanas reizēm (0/10) līdz 10 no 10 pļaušanas reizēm (10/10).

RMI 422 PC:

Katram sākuma punktam var noteikt **rādiusu** no 3 m līdz 30 m.

1
2
3
4



Bāzes stacija ir definēta kā **0. sākuma punkts**, parasti plaušana tiek sākta no šī punkta.

Sākšanas biežums atbilst aprēķinātajai atlikušajai vērtībai, proti, 10 no 10 braucieniem.



11.15 Drošība

1. Ierīces bloķēšana
2. Pakāpe
3. GPS aizsardzība (RMI 422 PC)
4. Mainīt PIN kodu
5. Starta signāls
6. Izvēlnes signāli
7. Taustiņu bloķēšana
8. iMOW® sasaiste ar bāzes staciju

1. Ierīces bloķēšana

Nospiežot OK, tiek aktivizēta ierīces bloķēšana, plaujmašīnu–robotu vairs nav iespējams lietot.

Plaujmašīna–robots jābloķē pirms visu veidu apkopes un tīrīšanas darbu veikšanas, pirms transportēšanas, kā arī pirms pārbaudes. (⇒ 5.2)



- Lai ierīci atbloķētu, nospiediet parādīto taustiņu kombināciju.



2. Pakāpe

Var iestatīt 4 drošības pakāpes, un atkarībā no pakāpes tiek aktivizētas noteiktas bloķēšanas un aizsardzības ierīces.

– Nav

Plaujmašīna–robots ir neaizsargāta.

– Zema

PIN vaicājums ir aktīvs; plaujmašīnās–roboota un bāzes stacijas savienošana pārī, kā arī ierīces atiestatīšana uz rūpnīcas iestatījumiem iespējama tikai pēc PIN koda ievadīšanas.

– Vidēja

kā „Zema”, bet papildus ir aktīva arī laika bloķēšana.

– Augsta

Vienmēr ir jāievada PIN kods.



STIHL iesaka iestatīt drošības pakāpi „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”.

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

PIN vaicājums

Ja plāvējs tiek sagāzts ilgāk par 10 sekundēm, tiek parādīts PIN vaicājums. Ja PIN kods netiek ievadīts 1 minūtes laikā, atskan trauksmes signāls, tiek izslēgta arī automātika.

Saites bloķēšana

PIN koda pieprasījums pirms plaujmašīnas–roboota un bāzes stacijas savienošanas pārī.

Aiestatīšanas bloķēšana

PIN koda pieprasījums pirms ierīces atiestatīšanas uz rūpnīcas iestatījumiem.

Laika bloķēšana

PIN koda pieprasījums, lai mainītu iestatījumu, ja PIN kods nav ievadīts ilgāk nekā 1 mēnesi.

Iestatīšanas aizsardzība

PIN koda pieprasījums, ja tiek mainīti iestatījumi.

3. GPS aizsardzība (RMI 422 PC)

Pozīcijas uzraudzības ieslēgšana vai izslēgšana. (⇒ 5.9)



Ieteikums

Vienmēr ieslēdziet GPS aizsardzību.

Pirms ieslēgšanas lietotnē (⇒ 10.) ievadiet īpašnieka mobilā tālruņa numuru un plaujmašīnā–roboči iestatiet drošības pakāpi „Zema”, „Vidēja” vai „Augsta”.



4. Mainīt PIN kodu

Ja nepieciešams, iespējams mainīt 4 ciparu PIN kodu.



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

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



STIHL iesaka pierakstīt mainīto PIN kodu.

Ja PIN kods tiek ievadīts nepareizi 5 reizes, ir nepieciešams 4 ciparu **galvenais kods**, kā arī tiek izslēgta automātika.

Lai izveidotu galveno kodu, izplatītājam jānosūta 9 ciparu sērijas numurs un 4 ciparu datums, kas tiek rādīts atlases logā.



5. Starta signāls

Skaņas signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, pirms tiek ieslēgts plaušanas nazis.



6. Izvēlnes signāli

Klikšķa skaņas signāla ieslēgšana vai izslēgšana; tas atskan, ja tiek atvērta izvēlne vai apstiprināta atlase, nospiežot taustiņu OK.

7. Taustiņu bloķēšana

Ja ir ieslēgta taustiņu bloķēšana, taustiņus displejā var nospiest tikai tad, ja vispirms tiek nospiests un turēts taustiņš **Atpakaļ** un pēc tam vadības krustiņš tiek nospiests **uz priekšu**.



Taustiņu bloķēšana tiek aktivizēta 2 minūtes pēc pēdējās taustiņu lietošanas.

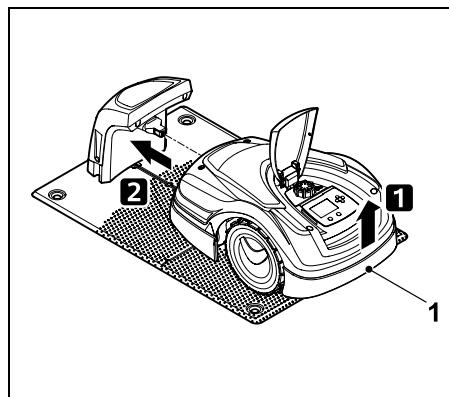
8. iMOW® sasaistīšana ar bāzes staciju



Pēc ekspluatācijas uzsākšanas plaujmašīna–robots darbojas tikai ar uzstādītu bāzes staciju.

Pēc bāzes stacijas vai plaujmašīnas–robota elektronikas daļu nomaiņas vai uzsākot plaujmašīnas–robotu ekspluatāciju citās plaujamajās platībās ar citu bāzes staciju, plaujmašīna–robots un bāzes stacija ir jāsavieno pāri.

- Uzstādiet bāzes staciju un pievienojiet ierobežojošo lenu. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



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

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



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

11.16 Apkope

1. Naža maiņa:

ar taustiņu OK apstiprina jauna plaušanas naža uzstādīšanu. Skaitītājs tiek atiestatīts.

2. Stieples lūzuma meklēšana:

ja bāzes stacijā mirgo sarkanais LED indikators, ir pārtraukta ierobežojošā lente. (⇒ 13.1)

- Stieples lūzuma meklēšana (⇒ 16.7)

3. Ziemas glabāšana:

nospiežot OK, plaujmašīna–robots pārslēdzas ziemas glabāšanas režīmā. Iestatījumi saglabājas, pulkstenis un datums tiek atiestatīti.

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

4. Atiestatīt iestatījumus:

nospiežot taustiņu OK, tiek atiestatīti plaujmašīnas–robota rūpnīcas iestatījumi un uzstādīšanas vednis tiek palaists atkārtoti. (⇒ 9.6)

- Nospiežot pogu OK, ievadiet PIN kodu.



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

11.17 Informācija

i	Informācija	10:32	
Ziņojumi			
Konstatēts lietus			PK 13:52
Ieteikums			SV 15:00

1. Ziņojumi:

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



2. Notikumi:

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



i Ja dažas darbības notiek neparatī bieži, izplatītājs var sniegt plašāku informāciju. Kļudas normālas ekspluatācijas laikā tiek dokumentētas ziņojumos.

3. iMOW® statuss:

informācija par plaujmašīnu–robotu



- Uzlādes stāvoklis: akumulatora uzlādes līmenis procentos
- Atlikušais laiks: atlikušais plaušanas ilgums pašreizējā nedēļā stundās un minūtēs
- Datums un laiks

- Sākuma laiks:
nākamās plānotās pļaušanas reizes sākuma laiks
- Visu pabeigto pļaušanas reižu skaits
- Pļaušanas h:
visu pabeigto pļaušanas reižu ilgums stundās
- Attālums:
kopējais nobrauktais attālums metros
- Ser.-No.:
pļaujmašīnas – robota sērijas numurs, redzams arī datu plāksnītē (skatiet ierīces aprakstu). (⇒ 3.1)
- Akumulators:
akumulatora sērijas numurs
- Programmatūra:
instalētā ierīces programmatūra

4. Zālāja statuss:

informācija par zālāja platību



- Pļaujamā platība kvadrātmetros:
vērtība tiek ievadīta sākotnējās uzstādīšanas vai jaunas uzstādīšanas laikā. (⇒ 9.6)
- Apļa laiks:
ap pļaujamo platību apbraucamā apļa ilgums minūtēs un sekundēs
- Sākuma punkti 1–4:
attālums metros no attiecīgā sākuma punkta līdz bāzes stacijai, ko mēra pulksteņrādītāju kustības virzienā.
(⇒ 11.14)
- Platība:
pļaujamā platība metros.
- Malas pļaušana:
malas pļaušanas biežums nedēļā
(⇒ 11.13)

5. Bezvadu moduļa statuss (RMI 422 PC):

informācija par bezvadu moduli



- Satelīti:
sasniedzamo satelītu skaits
- Pozīcija:
pašreizējā pļaujmašīnas–robotu pozīcija; pieejama, ja ir pietiekami daudz satelītu savienojumu
- Signāla stiprums:
mobilo sakaru tīkla signāla stiprums; jo vairāk pluszīmu (maks. „++++”) tiek rādīts, jo labāks ir savienojums.
- Tīkls:
tīkla identifikators, ko veido valsts kods (MCC) un nodrošinātāja kods (MNC)
- Mobilā tālruņa nr.:
lietotāja mobilā tālruņa numurs; tiek ievadīts lietotnē. (⇒ 10.)
- IMEI:
bezvadu moduļa aparatūras numurs
- IMSI:
starptautiskā mobilo sakaru abonenta identitāte
- SW:
bezvadu moduļa programmatūras versija
- Ser.-No.:
bezvadu moduļa sērijas numurs
- Modema SN:
modema sērijas numurs

12. Ierobežojošā lenta



Pirms ierobežojošās lentas ieklāšanas,

jo īpaši pirms pirmās uzstādīšanas reizes, izlasiet visu nodālu un precīzi plānojet lentas ieklāšanu.



Veiciet pirmo uzstādīšanu, izmantojot uzstādīšanas vedni.
(⇒ 9.)

Ja nepieciešama palīdzība, STIHL izplatītājs labprāt palīdzēs sagatavot pļaujamo platību un uzstādīt ierobežojošo lentu.

Pirms ierobežojošās lentas galīgās nolikšanas pārbaudiet uzstādīšanu.
(⇒ 9.) Stieples ieklājuma korekcija parasti ir nepieciešama celiņu zonā, kā arī šaurās vietās vai bloķētās platībās.

Var pastāvēt novirzes,

- ja ir izsmeltas pļaujmašīnas–robotu tehniskās iespējas, piemēram, loti garu celiņu gadījumā, vai izklājot platībās ar metāla priekšmetiem vai uz metāla zem zālāja (piem., uz ūdensvadiem vai elektības vadiem);
- kad strukturāli tiek īpaši pārveidota pļaujamā platība, lai izmantotu pļaujmašīnu–robotu.



Šajā lietošanas pamācībā norādītie stieples attālumi ir pielāgoti ierobežojošās lentas ieklāšanai uz zālāja virsmas.

Ierobežojošo lento var aprakt līdz 10 cm dziļi (piem., ar ieklāšanas mašīnu).

Aprakšana augsnē parasti ietekmē signāla uztveršanu, jo īpaši, ja uz ierobežojošās lentas ir uzstādīti dēļ vai bruģis. Plaujmašīna–robots, iespējams, brauc ar nobīdi tālāk uz āru gar ierobežojošo lento, kas prasa vairāk telpas celiņiem, šaurām ejām un braucot pa malu. Ja nepieciešams, noregulējiet stieples ieklājumu.

12.1 Ierobežojošās lentas izvietošanas plānošana



Ievērojet uzstādīšanas piemērus lietošanas pamācības beigās. (⇒ 27.)

Lai izvairītos no turpmākiem labojumiem, ierobežojošās lentas izvietošanas laikā izveidojiet bloķētās platības, celiņus, papildu platības, meklēšanas cilpas un lentas rezerves.

- **Nosakiet bāzes stacijas** atrašanās vietu (⇒ 9.1)
- **Šķēršlus** plaujamā platībā noņemiet vai nodrošiniet bloķētās platības. (⇒ 12.9)
- **Ierobežojošā lenta**
Ierobežojošā lenta ir jāiekļāj pa apli ap visu plaujamo platību.
Maksimālais garums:
500 m



Mazākās plaujamās platībās, kur lentas garums nepārsniedz 80 m, kopā ar ierobežojošo lento ir jāuzstāda piegādes komplektācijā ietvertais piederums **AKM 100**. (⇒ 9.9)

• Celiņi un papildu platības

Lai pļautu automātiskajā režīmā, visas plaujamās platības jāsavieno ar **celiņiem**. (⇒ 12.11)

Ja nav pietiekami daudz vietas, jāierīko **papildu platības**. (⇒ 12.10)

- Ieklājot ierobežojošo lento, jāievēro **atstarpes** (⇒ 12.5):
ar blakus esošajām platībām, pa kurām var braukt (apvidus augstuma atšķirība nepārsniedz +/- 1 cm, piemēram, gājēju celiņiem): **0 cm**
celiņiem: **22 cm**

augstiem šķēršļiem (piem., sienas, koki): **28 cm**

minimālais stieples atstatums šaurās vietās: **44 cm**

pie ūdens platībām un vietām, kur iespējams nokrist (malas, paaugstinājumi): **100 cm**

• Stūri

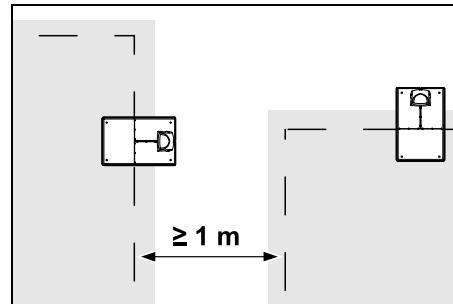
Centieties izvietot šaurā leņķī (mazākā par 90°)

• Meklēšanas cilpas

Ja jāizmanto atgriešanās ar nobīdi (koridors), pie celiņiem vai ārējām bāzes stacijām jābūt uzstādītam meklēšanas cilpām. (⇒ 12.12)

• Lentas rezerves

Lai ierobežojošās lentas izvietojumu varētu pēc tam viegli mainīt, jāizveido vairākas lentas rezerves. (⇒ 12.15)



Plaujamās platības nedrīkst pārklāties. Jāievēro **≥ 1 m** minimālais attālums starp divu plaujamo platību ierobežošām lentēm.



Satīti ierobežojošās lentas pārpalikumi var radīt traucējumus, un tie ir jānoņem.

12.2 Plaujamās platības skices izveidošana

Uzstādot plaujmašīnu–robotu un bāzes staciju, ir ieteicams izveidot plaujamās platības skici. Šīs lietošanas pamācības sākumā šīm nolūkam ir paredzēta lapa.

Šī skice ir jāatlaujina, veicot turpmākus grozījumus.

Skices saturs:

- **plaujamās platības kontūrs** ar galvenajiem šķēršļiem, ierobežojumiem un ierobežotas piekļuves platībām, kur plaujmašīna–robots nedrīkst strādāt. (⇒ 27.)
- **bāzes stacijas** stāvoklis (⇒ 9.8)
- **ierobežojošās lentas** stāvoklis. Ierobežojošā lenta pēc neilga laika ieauģ augsnē, un tā vairs nav redzama. Īpaša stieples vilkšana, lai atzīmētu šķēršļus. (⇒ 9.9)

– stieples savienotāja stāvoklis.

Izmantotie stieples savienotāji pēc neilga laika vairs nav redzami. To pozīcija ir jāatzīmē, lai tos nomainītu, ja nepieciešams. (⇒ 12.16)

12.3 Ierobežojošas lentes izvietošana

i Izmantojet tikai oriģinālos fiksēšanas elementus un oriģinālo ierobežojošo lenti. **Uzstādīšanas komplekti** ar nepieciešamajiem uzstādīšanas materiāliem ir pieejami kā piedurumi pie STIHL izplatītāja. (⇒ 18.)

Izvietošanas virzienu (pulksteņrādītāju kustības virzienā vai pretēji) var izvēlēties pēc nepieciešamības.

Nekad neizraujiet fiksēšanas elementus, izmantojot ierobežojošo lenti, vienmēr izmantojet piemērotu rīku (piem., knaibles).

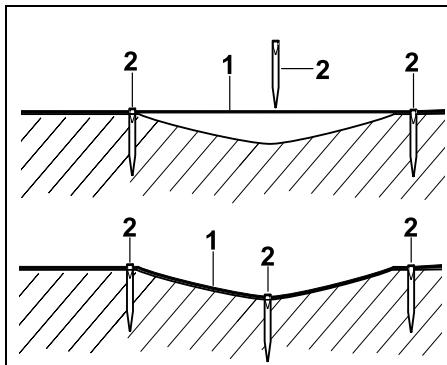
Uzskicējiet ierobežojošas lentes izvietojumu. (⇒ 12.2)

• Uzstādīt bāzes staciju. (⇒ 9.8)

- Novietojiet ierobežojošo lenti, sākot no bāzes stacijas, ap plaušanas platību un ap šķēršļiem (⇒ 12.9) un nofiksējiet to ar fiksēšanas elementiem pie zemes. Pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler. (⇒ 12.5) Levērojiet norādījumus sadaļā „Sākotnējā uzstādīšana”. (⇒ 9.9)

• Pievienojiet ierobežojošo lenti. (⇒ 9.10)

i **Norādījums:** izvairieties no pārliekas ierobežojošās lentes nospriegošanas, lai novērstu lentes pātrūkšanu. Jo īpaši, izmantojot lentes izvietošanas ierīci, ievērojet, lai ierobežojošā lente brīvi tītos no spoles.



Ierobežojošā lente (1) tiek izvietota virs zemes un nelīdzīnās vietās nostiprināta, izmantojot papildu fiksēšanas elementus (2). Tādējādi tiek gādāts, lai lenti nesagriež plaušanas nazis.

12.4 Ierobežojošas lentes pievienošana

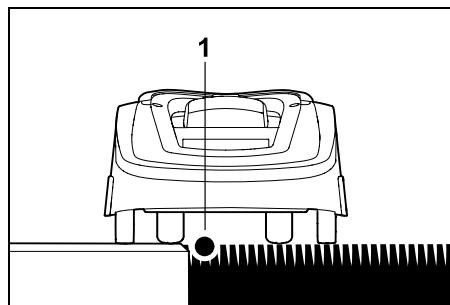
- Atvienojiet kontaktdakšu un nonemiet bāzes stacijas pārsegu.
- Ievietojiet ierobežojošo lento pamata plāksnes kabeļu vadotnē, izvelciet to caur atveri, izolējiet galus un pievienojiet bāzes stacijai. Levērojiet norādījumus nodalā „Sākotnējā uzstādīšana”. (⇒ 9.10)
- Uzstādīt bāzes stacijas pārsegu un pēc tam pievienojiet kontaktdakšas.



• Testējet stieples signālu. (⇒ 9.11)

- Pārbaudiet dokošanu. (⇒ 15.6) Ja nepieciešams, pielāgojiet ierobežojošās lentas stāvokli bāzes stacijas zonā.

12.5 Lentas atstarpes – iMOW® Ruler šablona izmantošana



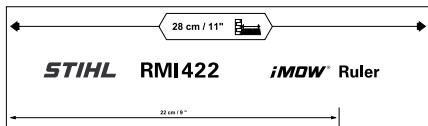
Gar pārbraucamiem šķēršļiem, piemēram, terasēm un satiksmes ceļiem, ierobežojošo lenu (1) **var izvietot bez atstarpes**. Tad plaujmašīna–robots brauc ar vienu aizmugures riteni plaujamās platības ārpusē.

Maksimālā apvidus augstuma atšķirība līdz zāles velēnai: **+/- 1 cm**

i Uzkopjot zālāja malas, uzmanieties, lai nesabojātu ierobežojošo lenu. Ja nepieciešams, uzstādīt ierobežojošo lenu ar nelielu atstarpi (2-3 cm) no zālāja malas.

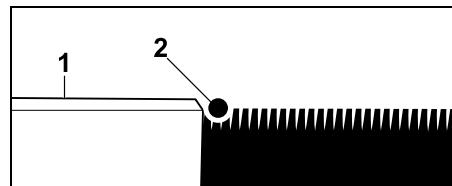
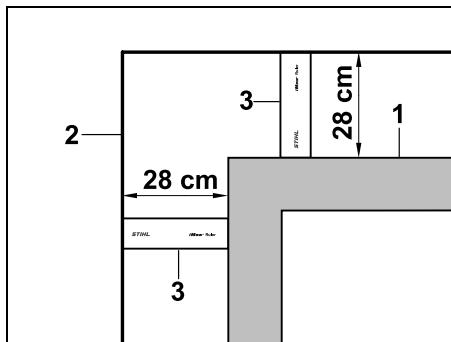
Lentas atstarpu mērišana, izmantojot iMOW® Ruler šablonu

Lai ierobežojošo lenu izvietotu ar pareizām atstarpēm no zālāja malas un šķēršļiem, atstarpes mērišanai jāizmanto iMOW® Ruler šablons.



Augsts šķērslis

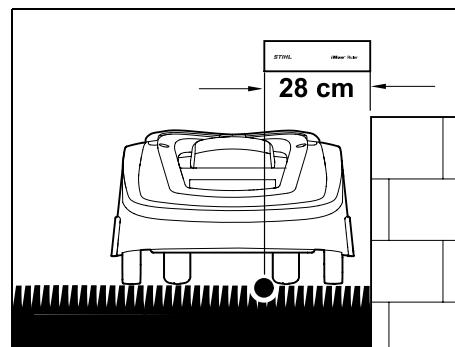
Atstarpe starp augstu šķērslu un ierobežojošo lenu.



Augstuma atšķirība ar pārbraucamu šķērsli (1) ir mazāka par +/- 1 cm: ieklājiet ierobežojošo lenu (2) bez atstarpes līdz šķērslim.

i Ja nepieciešams, noregulējet plaušanas augstumu tā, lai plaujmašīnas–robs varētu pārvietoties ar minimālām plaušanas augstumiem.

Ja ir iestatīts minimālais plaušanas augstums, plaujmašīna–robs var pārvietoties tikai tādus šķēršļus, kas ir zemāki par norādīto augstumu.



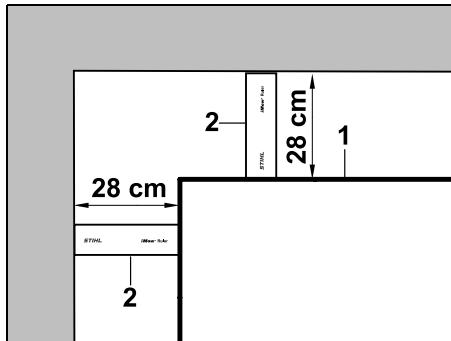
Plaujmašīnai–robotam pilnībā jābrauc plaujamās platības iekšpusē, un tas nedrīkst pieskarties šķēršļiem.

Nodrošinot 28 cm atstarpi, plaujmašīna–robs virzās cieši gar ierobežojošo lenu, neatdurieties pret šķēršļiem.

Lentas izvietošana ap augstiemi šķēršļiem

Izvietojot ap augstiemi šķēršļiem (1), piemēram, ap mūru stūriem vai augstajām dobēm, stūros precīzi jāievēro lentas atstarpe, lai plaujmašīna–robs nepieskartos šķērslim. Izvietojiet ierobežojošo lenu (2), izmantojot iMOW® Ruler šablonu (3), kā parādīts attēlā.

Lentas attālums: 28 cm



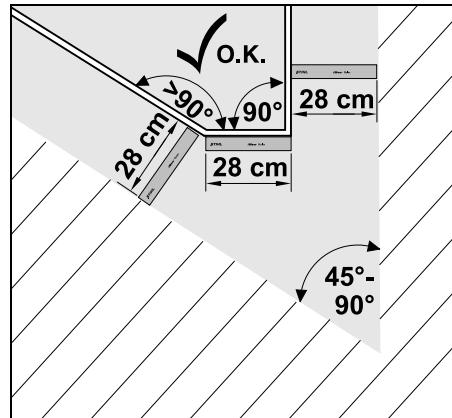
Izvietojiet ierobežojošo lenu (1) gar augsta šķēršļa iekšējo stūri, nomēriet lentas attālumu ar iMOW® Ruler šablonu (2).

Lentas attālums: 28 cm

Šķēršļu augstuma mērišana

Plaujmašīna–robs var pārvietoties pa blakus esošajām platībām, piemēram, ceļiem, ja pārvaramā apvidus augstuma atšķirība nepārsniedz +/- 1 cm.

12.6 Asi stūri



Asos zālāja stūros ($45^\circ - 90^\circ$) ierobežojošā lenta jāizvieto, kā parādīts attēlā. Abiem leņķiem jābūt vismaz **28 cm** attālumā, lai plaujmašīna–robots varētu braukt pa malu.

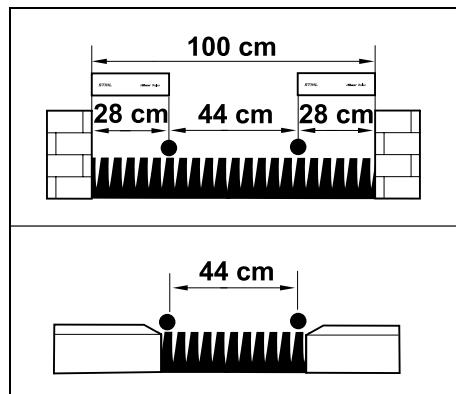
Stūros, kuru leņķis ir mazāks par 45° , lento neievietojiet.

12.7 Šauras vietas

i Ja plaujamajā platībā ir uzstādīts sašaurinājums, izslēdziet atgriešanos mājās (koridoru) ($\Rightarrow 11.13$) vai uzstādīet meklēšanas celiņu. ($\Rightarrow 12.12$)

Plaujmašīna–robots automātiski pārvietojas pa šaurām vietām, ja ir ievērota stieples minimālā atstarpe. Plaujamās platības sašaurinājumi tiek ierobežoti, attiecīgi izvietojot ierobežojošo lento.

Ja divās plaujamajās platībās, kas pārbraucamas no vienas uz otru, šaurās platības ir savstarpēji savienotas, var ieřikot celiņu. ($\Rightarrow 12.11$)



Minimālais lentes attālums sastāda **44 cm**.

Tādējādi **šaurajā vietā** ir nepieciešama šāda telpa:

- starp augstiņiem šķēršļiem vairāk par +/- 1 cm, piemēram, sienām **100 cm**;
- starp ierobežotu pārbraucamu platību ar apvidus augstuma atšķirību mazāku par +/- 1 cm kā, piem., gājēju celiņi **44 cm**.

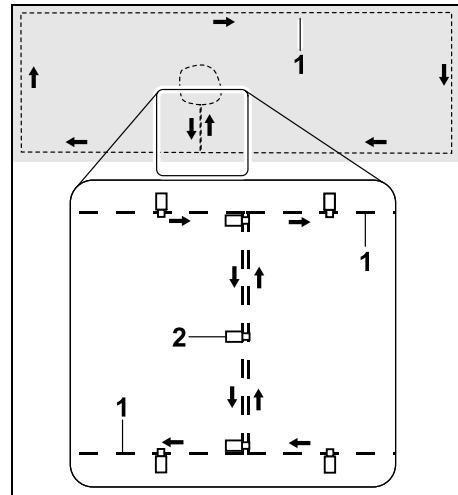
12.8 Savienojuma posmu uzstādīšana

Plaujmašīna–robots ignorē ierobežojošās lentas signālu, ja stieples tiek ieklātas paralēli un cieši kopā. Savienojumu posmi ir jāuzstāda:

- ja ir jāuzstāda papildu platības; ($\Rightarrow 12.10$)
- ja ir nepieciešamas bloķētas platības. ($\Rightarrow 12.9$)

i STIHL iesaka ieklāt savienojumu posmus kopā ar atbilstošajām bloķētajām platībām vai papildu platībām stieples ieklāšanas laikā.

Lai veiktu vēlāku uzstādīšanu, ir jāpārgriež stieples cilpa un savienojumu posmi ir jāintegrē ar piegādāto stieples savienotāju. ($\Rightarrow 12.16$)



ierobežojošā lenta (1) savienojumu posmos jāiekļāj paralēli, stieples nedrīkst krustoties, un tām jāatrodas cieši kopā. Savienojumu posmi jānostiprina augsnē, izmantojot pietiekamu daudzumu fiksēšanas elementu (2).

12.9 Bloķētās platības

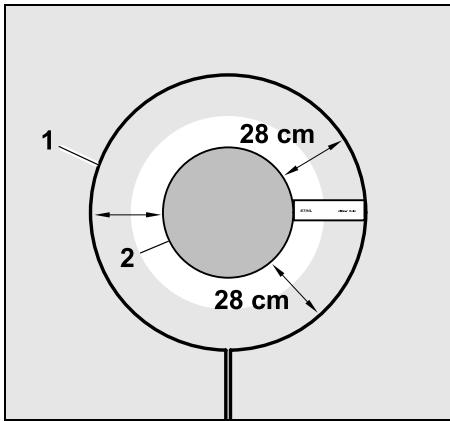
Bloķētās platības ir jāuzstāda:

- ap šķēršļiem, pie kuriem plaujmašīna– robots nedrīkst pieskarties;
- ap šķēršļiem, kas nav pietiekami stabili;
- ap šķēršļiem, kas ir pārāk zemi. Minimālais augstums: 8 cm

STIHL iesaka:

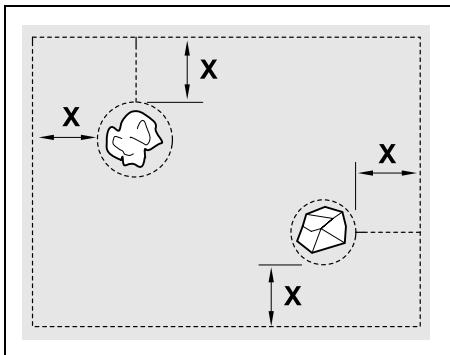
- norobežojiet šķēršļus ar bloķētām platībām vai nonemiet tos;
- pēc sākotnējās uzstādīšanas vai pēc izmaiņām lentas uzstādīšanā pārbaudiet bloķētās platības, izmantojot komandu „Testēt malu”. ($\Rightarrow 11.13$)

Ierobežojošās lentes ievietošanas attālums ap bloķēto platību: **28 cm**



Pļaujmašīna–robots brauc gar ierobežojošo lento (1), nepieskaroties šķērslim (2).

Lai nodrošinātu robustu darbību, bloķētajām platībām svarīgi būt apājām, nevis ovālām, stūrainām vai izliektām uz iekšpusi.



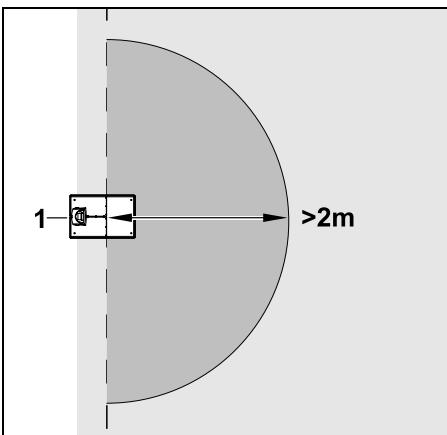
Bloķētajām platībām jābūt ar **minimālo diametru** 56 cm.

Attālumam līdz malējai cilpai (X) jābūt lielākam par 44 cm.

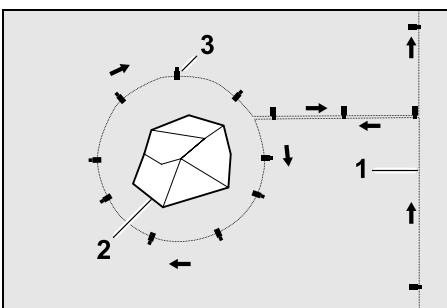


Ieteikums:

bloķēto platību diametrs drīkst būt maksimāli 2–3 m.



Lai braukšana uz bāzes staciju būtu netraucēta, bloķētas platības nedrīkst uzstādīt vismaz **2 m** rādiusā ap bāzes staciju (1).

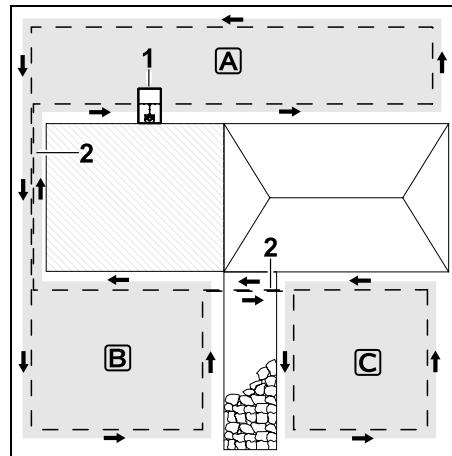


Izvietojiet ierobežojošo lento (1) no apmales līdz šķērslim ar pareizu attālumu no šķēršļa (2) un nostipriniet to augsnē ar pietiekamu skaitu fiksēšanas elementu (3). Pēc tam izvietojiet ierobežojošo lento atpakaļ līdz apmalei.

Starp šķērslī un apmali ierobežojošā lenta jāizvieto **paralēli**, **blakus viena otrai** vienā savienojošā posmā. Turklat ir svarīgi, ka tiek ievērots izvietošanas virziens ap bloķēto platību (\Rightarrow 12.8).

12.10 Papildu platības

Papildu platības ir pļaujamās platības, kuras pļaujmašīna–robots **nevār apstrādāt pilnībā automātiski**, jo tām nav iespējams piebraukt. Tādējādi var norobežot vairākas atsevišķas pļaujamās platības, izmantojot vienu vienīgo ierobežojošo lenti. Pļaujmašīna–robots ir jāpārvieto manuāli no vienas pļaujamās platības uz citu. Pļaušanas reize tiek aktivizēta izvēlnē „Sākums” (\Rightarrow 11.5).



Bāzes staciju (1) uzstāda pļaujamajā platībā **A**, un to apstrādā pilnīgi automātiski atbilstoši pļaušanas grafikam. Blakus esošās platības **B** un **C** savienojuma posmos savieno (2) ar pļaujamo platību **A**. Visās platībās ierobežojoša lente jāizvieto vienādā virzienā — savienojuma posmos ierobežojošā lente nedrīkst krustoties.

- Izvēlnē „Vēl — iestatījumi — uzstādīšana” aktivizējiet papildu platības. (⇒ 11.13)

12.11 Celiņi

Ja jāplauj vairākas plaujamās platības (piemēram, plaujamās platības mājas priekšā un aiz mājas), var ierīkot celiņu, lai izveidotu savienojumu. Tādējādi visas plaujamās platības var apstrādāt **automātiski**.

i Celiņos zālājs tiek nopļauts, tikai braucot gar ierobežojošo lenu. Ja nepieciešams, ieslēdziet automātisko malas plaušanas režīmu vai regulāri plaujiet celiņu platību manuāli. (⇒ 11.13), (⇒ 11.13)

Ja plaujamajā platībā ir uzstādīts celiņš, izslēdziet aizkavētu atgriešanos (koridoru) (⇒ 11.13) vai uzstādīet meklēšanas cilpas. (⇒ 12.12)

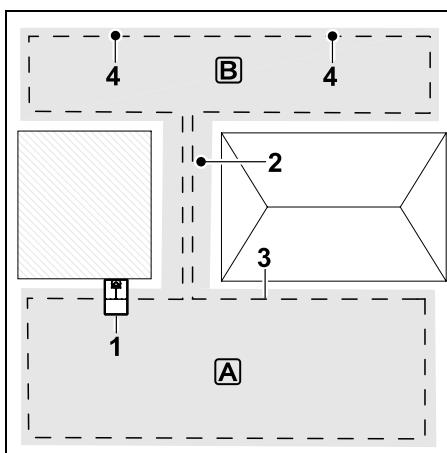
Norādītās stieples atstarpes un celiņu šabloni ir saskaņoti ar ierobežojošās lentas izvietojumu zālāja platībā. Ja ierobežojošā lenta ir ievietota ļoti dziļi (piemēram, zem bruģakmeniem), izmēri atšķiras. Pārbaudiet darbību un pielāgojiet lentas izvietojumu pēc nepieciešamības.

Priekšnoteikumi

- Minimālais platums** starp fiksētiem šķēršļiem celiņa zonā 88 cm, starp pārbraucamiem ceļiem 22 cm.

i Garākos celiņos atkarībā no augsnes īpašībām jāievēro, ka ir nepieciešams nedaudz vairāk telpas. Garāki celiņi vienmēr jāierīko iespējami centrēti starp šķēršļiem.

- Celiņš ir brīvi pārbraucams.
- Otrās plaujamās platības zonā ir definēts vismaz **1 sākuma punkts**. (⇒ 11.14)

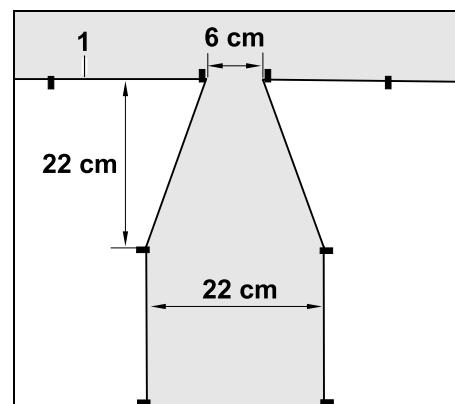


Bāzes stacija (1) tiek uzstādīta plaujamajā zonā **A**. Plaujamo platību **B** celiņš (2) savieno ar plaujamo platību **A**.

Plaujmašīna-robots var braukt virs ierobežojošās lentas (3) visā tās garumā. Lai apstrādātu plaujamo platību **B**, jādefinē sākuma punkti (4). (⇒ 11.14)

Atsevišķās plaušanas reizes sākas atbilstīgi iestatījumam (sākšanas biežums) sākuma punktos.

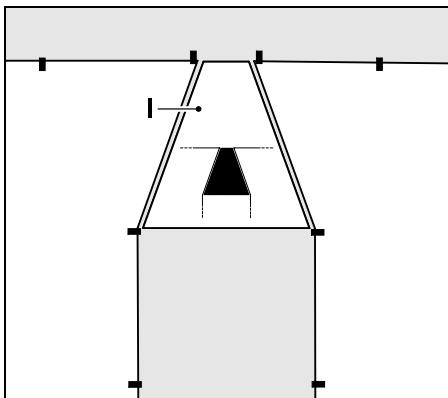
Celiņa sākuma un beigu uzstādīšana



Celiņa sākuma un beigu daļā, kā parādīts attēlā, ierobežojošā lenta (1) ir jāiekļāj piltuvveidā. Tādējādi tiek novērst, ka plaujmašīna-robots plaušanas procesa laikā nejauši iebrauc celiņā.

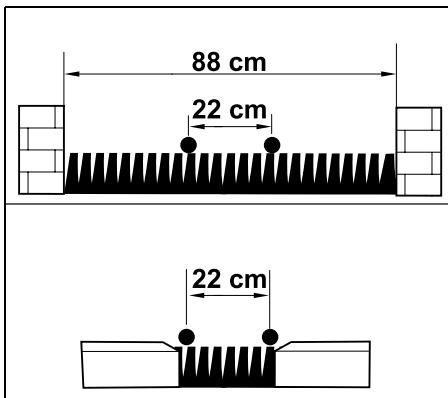
i Izmēri ir lielā mērā atkarīgi no apkārtnes un pamatnes īpašībām. Ja celiņiem ir piltuvveida sākuma vai beigu daļa, vienmēr pārbaudiet, vai plaujmašīna-robots var to izbraukt.

Pa labi un pa kreisi no ieejas celiņā izvietojiet ierobežojošo lenu taisnā virzienā apmēram vienas ierīces garumā.



Piltuvveida formas iebrauktuvēs un izbrauktuvēs izveidošanai izmantojiet arī komplektā ietvertos celiņu šablonus (1).

Celiņa izveidošana

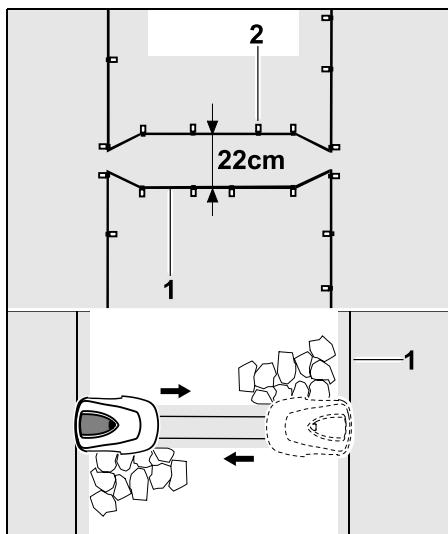


Stieples atstarpe celiņos: **22 cm**

Tādējādi ir šāda nepieciešamā platība:

- starp augstiem šķēršļiem (pārsniedz 1 cm augstumā, piem., mūriem): **88 cm**,

- starp gājēju celiņiem vai pārbraucamiem šķēršļiem (nepārsniedz 1 cm augstumā, piem., celiem): **22 cm**.



Celiņos ierobežojošā lenta (1) tiek izvietota paralēli un nostiprināta augsnē, izmantojot pietiekami daudz fiksēšanas elementu (2). Celiņa sākuma un beigu daļā jāuzstāda piltuvveida iebrauktuve un izbrauktuve.

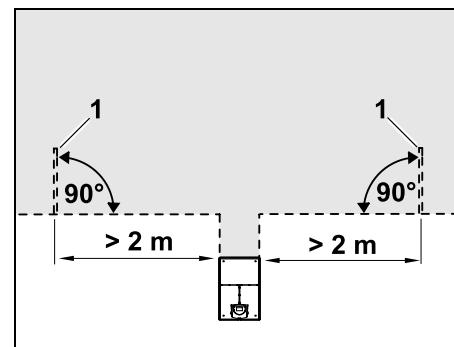
12.12 Aizkavētas atgriešanās meklēšanas cilpas

Ja tiek aktivizēta aizkavēta atgriešanās, jābūt uzstādītām meklēšanas cilpām:

- kad ārējā dokošanas stacija tiek uzstādīta
- vai arī
- ja plāujamajā platībā ir celiņi vai sašaurinājumi.

Darbības princips:
kad plāujmašīna–robots seko pa ierobežojošās lentes iekšpusi, tad atgriešanās laikā tas šķērso vienu no šīm meklēšanas cilpām. Pēc tam tas brauc līdz ierobežojošajai lentei un tālāk – uz bāzes staciju.

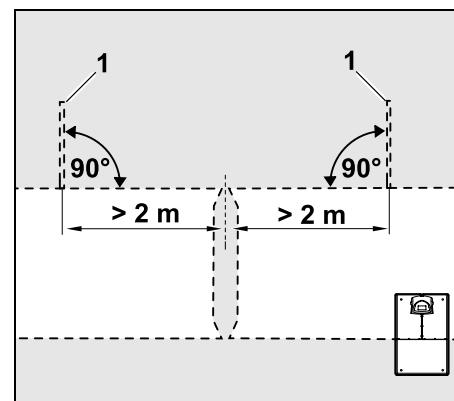
Meklēšanas cilpas pie ārējās bāzes stacijas



Pa labi un pa kreisi blakus ārējās bāzes stacijas piekļuvei ir jāuzstāda divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķi pret ierobežojošo lenti.

Minimālais attālums līdz piekļuvei: **2 m**

Meklēšanas cilpas pie celiņiem

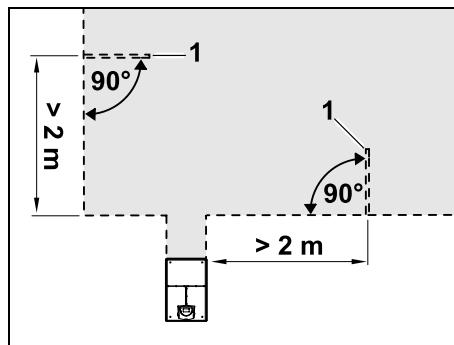


Pa labi un pa kreisi blakus celiņu iebrauktuvēm ir jāuzstāda divas meklēšanas cilpas (1) 90° grādu leņķi pret ierobežojošo lenti, proti, vienmēr tajā plaujamās platības daļā, kuru var sasniegt tikai pa vienu celiņu.

Minimālais attālums līdz celiņa iebrauktuvei: **2 m**

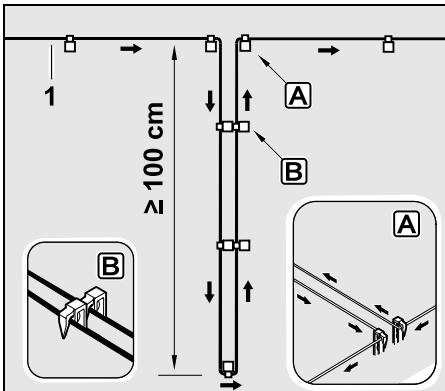
i Ja ir uzstādīti vairāki celiņi pēc kārtas, tad meklēšanas cilpas jāuzstāda katrai attiecīgajai plaujamajai platībai.

Meklēšanas cilpas uzstādīšana



Meklēšanas cilpas nedrīkst uzstādīt stūru tuvumā.

Minimālais attālums līdz stūriem: **2 m**



Uzstādiet meklēšanas cilpas zālājā, kā parādīts attēlā. Ierobežojošai lentei (1) ar diviem fiksēšanas elementiem ir jābūt nostiprinātai augsnē malā **A** un to nedrīkst šķērsot.

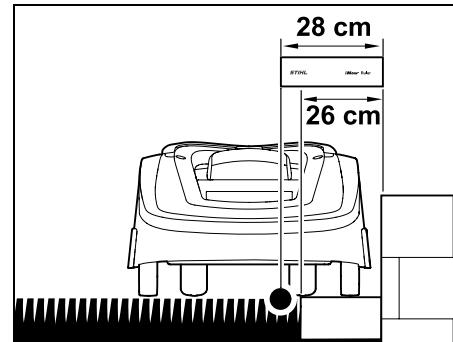
Minimālais garums: **100 cm**
Stieples izvietojums pie fiksēšanas elementa **B**

- Meklēšanas cilpas jānostiprina augsnē ar pietiekamu skaitu fiksēšanas elementu.

12.13 Precīza malu plaušana

i Gar augstiņiem šķēršļiem rodas līdz 26 cm plata nenoplautas zāles josla. Ja nepieciešams, ap augstiņiem šķēršļiem var ieklāt apmales.

Apmales minimālais platums



Ieklājiet ierobežojošo lenu 28 cm attālumā no šķēršļa. Lai pilnībā nopļautu zālāja malu, apmalei jābūt vismaz 26 cm platai. Ja tiek ieklātas platākas apmales, zālāja mala tiek apstrādāta vēl precīzāk.

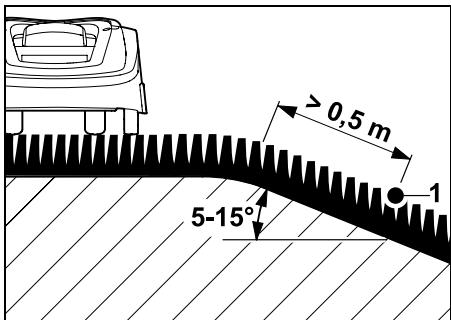
12.14 Slīps reljefs ierobežojošās lentas izvietojuma vietā

i **Norādījums:** noturīgai uzstādīšanai ieteicams izvietot ierobežojošo lenu slīpumā, kas nepārsniedz 10° (17%). Lenu var izvietot slīpumā līdz 15° (27%) kāpumam, bet tas var būtiski palielināt lentas patēriņu un pielāgošanu izvietojot. Turklāt slīpumi noteikti jāatzīmē dārza skicē.

Lai plaujmašīna–robots plautu slīpu zonu plaujamajā platībā (līdz 15° slīpumam) automātiski un bez traucējumiem, ierobežojošā lenta jāuzstāda nogāzē ar minimālo attālumu no reljefa malas.

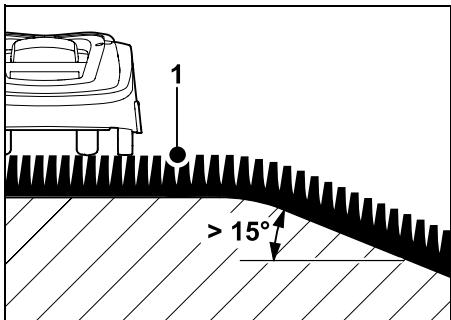
No ūdens virsmām un vietām, no kurām iespējams nokrist, piemēram, apmalēm vai kāpņu laukumiem, jāievēro vismaz **100 cm** attālums.

Slīpa platība ar 5° - 15° kritumu



Ja plaujamajā zonā atrodas slīpa platība ar 5° - 15° kritumu, ierobežojošo lenu plātībā ar kritumu var izvietot zem reljefa malas, kā parādīts attēlā. Netraucētai plaujmašīnas–robotu darbībai jāņem vērā minimālais attālums (0,5 m) no reljefa malas līdz ierobežojošai lentai.

Slīpa platība ar kritumu $> 15^{\circ}$

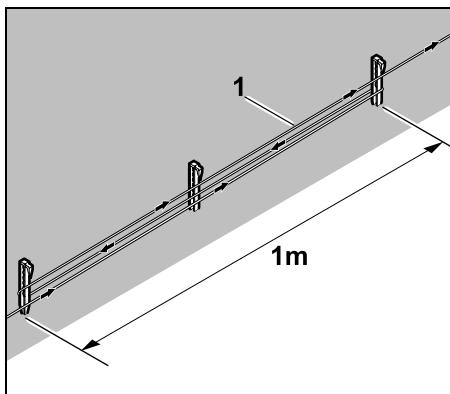


Ja plaujamajā zonā atrodas slīpa platība ar slīpumu $> 15^{\circ}$, kurā jāizvieto ierobežojošā lenta, ieteicams izvietot ierobežojošo lenu (1) uz līdzēnas plātības virs slīpuma malas, kā redzams attēlā. Reljefa mala un plātība ar kritumu netiek plauta.

12.15 Uzstādīet stieples rezerves

Vienmērīgos attālumos uzstādītās stieples rezerves atvieglo veikt visus turpmāk nepieciešamos pielāgojumus, piemēram, ap bāzes staciju vai ierobežojošās lentas izvietojumā.

Stieples rezerves jāuzstāda īpaši sarežģītu fragmentu tuvumā.

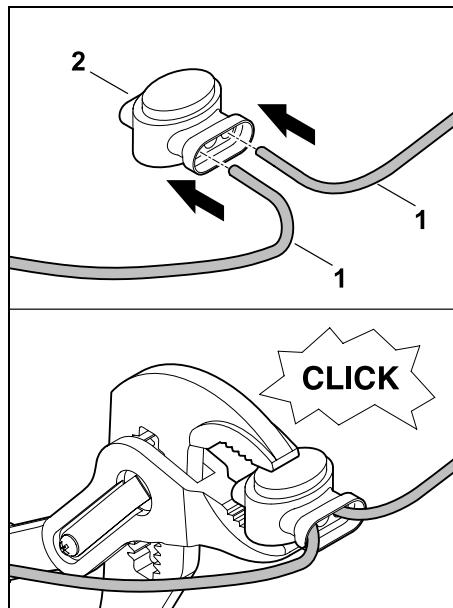


Izkļājet ierobežojošo lenu (1), aptuveni 1 m garumā starp 2 fiksēšanas elementiem, kā redzams attēlā. Stieples rezervi tās vidus daļā noliksējiet pie zemes ar fiksēšanas elementu.

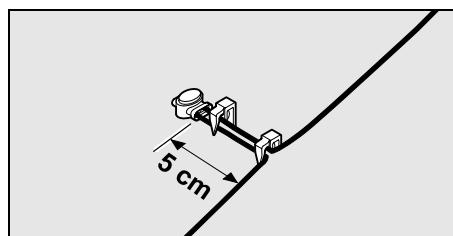
12.16 Stiepļu savienotāja izmantošana

Lai pagarinātu ierobežojošo lenu vai pieslēgtu valējus stieples galus, drīkst izmantot tikai kā piederumus pieejamos un ar gelu uzpildītos stieples savienotājus. Tie novērš priekšlaicīgu nolietošanos (piem., stieples galu koroziju) un garantē optimālu savienojumu.

Stieples savienotāju pozīciju atzīmējiet plaujamās platības skicē. (⇒ 12.2)



Valīgus, neizolētus stieples galus (1) ievietojiet līdz galam stieples savienotājā (2). Stieples savienotāju saspiediet ar piemērotām knaiblēm — pievērsiet uzmanību tā pareizainofiksēšanai.



Nostiepuma atslodzei ierobežojošo lenu nostipriniet augsnē ar diviem fiksēšanas elementiem, kā parādīts attēlā.

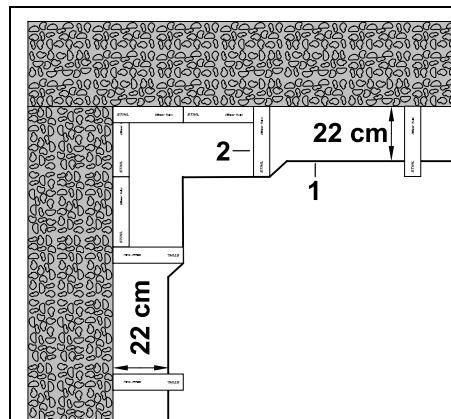
12.17 Šauri malu attālumi

Taisnā posmā, bet ne stūros, pastāv iespēja samazināt lentas attālumu līdz augstam šķērslim līdz **22 cm**. Tādējādi var nopļaut lielāku platību.

Apbraucot malas, (\Rightarrow 9.12), (\Rightarrow 11.13) jāievēro pietiekams attālums (vismaz 5 cm) starp plaujmašīnu–robotu un šķēršļiem. Nepieciešamības gadījumā palieliniet lentas attālumu līdz šķēršļiem.

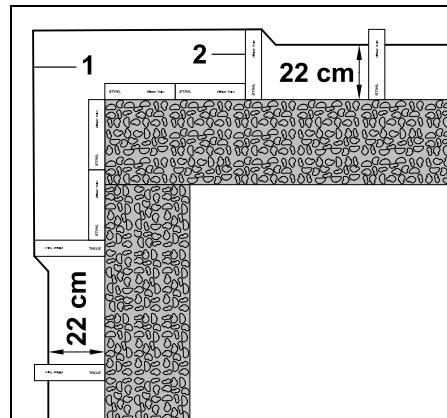
 Šauri malu attālumi noteikti jāatzīmē dārza skicē. (\Rightarrow 12.2)

Šauri malu attālumi iekšējā stūrī



Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) ārējā stūrī, kā parādīts attēlā. Izmantojiet iMOW® Ruler šablonu (2).

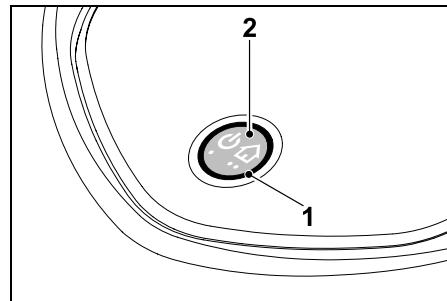
Šauri malu attālumi ārējā stūrī



Izvietojiet ierobežojošo lentu (1) ārējā stūrī, kā parādīts attēlā. Izmantojiet iMOW® Ruler šablonu (2).

13. Dokstacija

13.1 Bāzes stacijas vadības elementi



Sarkana gredzenveida gaismas diode (1) informē par bāzes stacijas un stieples signāla statusu.

Funkciju taustiņš (2)

- Bāzes stacijas ieslēgšana un izslēgšana

- Atgriešanās aktivizēšana
- Stieples lūzuma meklēšanas aktivizēšana

Gaismas diode nedeg

- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.

Gaismas diode deg nepārtraukti

- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.
- Plaujmašīna–robots nav novietota bāzes stacijā.

Gaismas diode mirgo lēni (2 sekundes deg, īsi brīdi nedeg)

- Plaujmašīna–robots ir bāzes stacijā, un akumulators nepieciešamības gadījumā tiek lādēts.
- Bāzes stacija un stieples signāls ir ieslēgti.

Gaismas diode mirgo ātri

- Ir pārtraukta ierobežojoša lenta — stieple ir pārlūzusi vai nav pareizi pieslēgta bāzes stacijai. (\Rightarrow 16.6)

Gaismas diode deg 3 sekundes ar 1 sekundes pauzi

- Tika aktivizēta atgriešanās.

Gaismas diode mirgo — 3 reizes īsi, 3 reizes ilgi, 3 reizes īsi ar apm. 5 sekunžu pauzi (SOS signāls)

- Klūda bāzes stacijā.



Bāzes stacijas ieslēgšana un izslēgšana

Automātiskajā režīmā ieslēgšana un izslēgšana notiek automātiski.

Ja plaujmašīna–robots nav pieslēgusies pie bāzes stacijas, ar **īsu taustiņa nospiešanu** tiek aktivizēta bāzes stacija. Stieples signāls paliek aktīvs 48 stundas, ja vien plaujmašīna–robots pirms tam nav pieslēgusies pie bāzes stacijas.

Ja taustiņu tur nospiestu **2 sekundes**, bāzes stacija tiek izslēgta.

Atgriešanās aktivizēšana

Plaušanas laikā 2 sekunžu laikā  2 reizes ātri nospiediet taustiņu. Plaujmašīna–robots pārtrauc plaušanu, meklē ierobežojošo lenu un atgriežas bāzes stacijā, lai uzlādētu akumulatoru. Pašreizējā darbības laikā netiek veikta turpmāka plaušana.

i Atgriešanās ir aktīva līdz brīdim, kad plaujmašīna–robots atrodas bāzes stacijā. Vēlreiz 2 reizes nospiežot taustiņu bāzes stacijā, arī tiek pārtraukta atgriešanās.

14. Norādījumi par plaušanu

14.1 Vispārēja informācija

Plaujmašīna–robots ir paredzēta zālāju automātiskai apstrādei. Zāle tiek uzturēta īsa, nepārtrauki to apstrādājot. Rezultāts ir skaists un biezs zālājs.

Zālāja platības, kas iepriekš nav nopļautas ar parasto zāles plāvēju, tiek pienācīgi apstrādātas tikai pēc vairākām plaušanas reizēm. It īpaši augstākas zāles gadījumā tīru griezumu var panākt tikai pēc vairākiem plaušanas procesiem.

Karstā un sausā klimatā zālāju nedrīkst turēt pārāk īsu, jo pretējā gadījumā to izdedzina saule un tas kļūst neizskatīgs.

Ar asu nazi griezuma aina ir daudz skaistāka nekā tad, ja tas nav ass, tāpēc tas ir regulāri jānomaina.

14.2 Smalcināšana

Plaujmašīna–robots ir plāvējs ar smalcinātāju.

Smalcināšanas procesā, nopļaujot zāles lapas ar plāvēju, izmantojot smalcinātāju, tās tiek papildus sasmalcinātas. Pēc tam tās nonāk atpakaļ velēnā un paliek tur saput.

Smalki sasmalcinātā nopļautā zāle atdod zālājam atpakaļ organiskās barības vielas un līdz ar to kalpo kā dabīgs mēslojums. Tieki ievērojami samazināta mēslojuma nepieciešamība.

14.3 Darbības laiki

Plaušanas grafikā „Standarts” plaujmašīna–robots plauj visā darbības laikā, ko pārtrauc tikai uzlādes.

Plaušanas grafikā „Dinamiski” darbības laikos plaujmašīnai–robotam ir atļauts jebkurā laikā atstāt bāzes staciju, lai plautu zālāju. Tāpēc šajā laikā notiek **plaušana, uzlādēšana** un **atpūta**. Plaujmašīna–robots automātiski sadala nepieciešamās plaušanas un uzlādēšanas reizes pieejamajā laika posmā.

Uzstādīšanas laikā darbības laiki tiek automātiski sadalīti visai nedēļai. Tieki paredzētas laika rezerves, tādējādi optimāla zālāja kopšana tiek nodrošināta arī tad, kad plānoto plaušanu nevar veikt (piem., lietus dēļ).



Darbības laikos nepiederošām personām aizliegts uzturēties bīstamajās zonās. Attiecīgi pielāgojet darbības laikus. Ievērojet arī pašvaldību noteikumus par plaujmašīnas–robotu lietošanu, kā arī norādījumus nodaļā „Jūsu drošībai” (⇒ 6.1), un mainiet darbības laiku izvēlnē „Plaušās grafiks”. (⇒ 11.7) Īpaši ieteicams kompetentajā iestādē pārbaudīt, kurā dienas un nakts laikā ierīci drīkst izmantot.

14.4 Plaušanas ilgums

Plaušanas ilgums norāda, cik stundu nedēļā jāplauj zālājs. To var paildzināt vai saīsināt. (⇒ 11.7)

Plaušanas ilgums atbilst laikam, kad plaujmašīna–robots plauj zālāju. Laiks, kad tiek uzlādēts akumulators, netiek uzskaitīts kā plaušanas ilgums.

Sākotnējās uzstādīšanas laikā plaujmašīna–robots automātiski aprēķina plaušanas ilgumu, pamatojoties uz iestātītās plaujamās platības lielumu. Šī atsauces vērtība ir paredzēta normālam zālājam sausos apstākjos.

Veikspēja atbilstīgi platībai

Lai nopļautu 100 m^2 , plaujmašīnai–robotam aptuveni nepieciešamais laiks:

RMI 422:	120 minūšu
RMI 422 P,	
RMI 422 PC:	100 minūšu

14.5 Māju zona (RMI 422 PC)

Izmantojot iebūvēto GPS uztvērēju, plaujmašīna–robots atpazīst atrašanās vietu. Katrā braucienā pa malu, lai pārbaudītu stieples ieklājumu (⇒ 9.12) un apgūtu sākuma punktus (⇒ 11.14), plaujmašīna–robots saglabā to punktu koordinātas, kas atrodas vistālāk uz rietumiem, austrumiem, dienvidiem un ziemeļiem.

Šī platība tiek noteikta kā māju zona, šeit var izmantot plaujmašīnu–robotu. Katrā nākamajā braucienā pa malu koordinātas tiek atjauninātas.

Ja **GPS aizsardzība** ir aktivizēta, ierīces īpašniekam tiek paziņots, kad ierīce tiek lietota ārpus māju zonas. Turklat plaujmašīnas–robotu displejā redzams aicinājums ievadīt PIN kodu.

15. Ierīces sagatavošana darbam

15.1 Sagatavošana

i **Sākotnējai uzstādīšanai** ir pieejams uzstādīšanas vednis. (⇒ 9.)

i Plaujmašīna–robots jālādē un jādarbina, kad apkārtējās vides temperatūra ir +5 °C līdz +40 °C.

- Uzstādīet bāzes staciju (⇒ 9.8)
- Izvietojiet ierobežojošo lenu (⇒ 9.9) un pieslēdziet to. (⇒ 9.10)
- Noņemiet svešķermenus (piem., rotaļlietas, instrumentus) no plaujamās platības.
- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.7)

- Iestatiet laiku un datumu (⇒ 11.10)
- Pārbaudiet un pielāgojiet, ja nepieciešams, plaušanas grafiku — jo īpaši pārliecīgieties, vai darbības laikā tiek aizsargātas trešās personas no pieklubes bīstamai zonai. (⇒ 11.7)

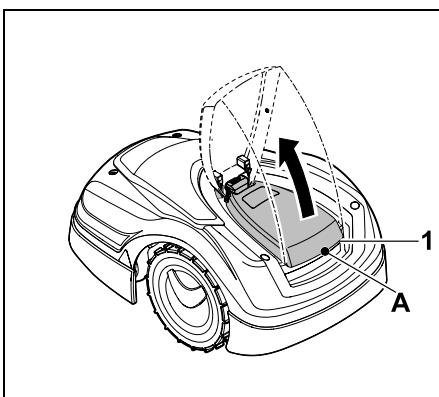
i Loti garu zāli pirms plaujmašīnas–robotu lietošanas noplaujiet ar parasto zāles plāvēju (piem., pēc ilga pārtraukuma).

15.2 Atvāžams vāks

Plaujmašīna–robots ir aprīkota ar atvāžamu vāku, kas aizsargā displeju pret laika apstākļu iedarbību un pret nejaušu darbināšanu. Ja atvāžamais vāks tiek atvērts plaujmašīnas–robotu darbības laikā, process tiek apturēts un plaušanas nazis un plaujmašīna–robots apstājas.

Atvāžamā vāka atvēršana

i Drošības apsvērumu dēļ, ja plaujmašīna–robots darbojas, pirms atvāžamā vāka atvēršanas jānospiež taustiņš Stop.



Satveriet atvāžamo vāku (1) aiz stiprinājuma punkta (A) un atveriet augšup ar vieglu rāvienu. Atveriet atvāžamo vāku līdz galam.

i Atvērto atvāžamo vāku var izvilkт no ierīces virzienā uz augšu. Šāda konstrukcija tiek izmantota drošības nolūkam: tas garantē, ka ierīci nevar pacelt un nest aiz atvāžamā vāka.

Atvāžamā vāka aizvēršana

Nolaidiet atvāžamo vāku uzmanīgi uz leju un ļaujet tam nosiksēties.

i Plaujmašīnu–robotu var lietot tikai ar pilnībā nosiksētu atvāžamo vāku.

15.3 Programmēto iestatījumu pielāgošana

Pašlaik programmētos iestatījumus var skatīt **plaušanas grafikā** vai, ja tiek izmantots modelis RMI 422 PC, arī **iMOW® lietotnē**. (⇒ 11.7)

Plaušanas grafiks tiek aprēķināts uzstādīšanas laikā vai jauna plaušanas grafika izveides laikā atbilstoši plaujamās platības lielumam.

Darbības laikus un **Plaušanas ilgumu** var attiecīgi mainīt. Ar plaušanas grafiku tipu **Standarta** plaujmašīna–robots plauj un uzlādējas precīzi darbības laiku ietvaros; ar plaušanas grafika tipu **Dinamiski** nepieciešamās plaušanas reizes tiek automātiski sadalītas iespējamajos darbības laikos. Ja nepieciešams, darbības laikā notiek vairākas plaušanas un uzlādes reizes. Pēc vēlēšanās plaujamās platības malu var plaut automātiski periodiskos intervālos. (⇒ 11.13)

Dienā ir iespējams iestatīt līdz pat trīs dažādiem darbības laikiem. (⇒ 11.7)

Ja plaujmašīnai–robotam ir jābrauc uz konkrētām plaujamām platībām, ir jānosaka īpaši sākuma punkti. (⇒ 11.14)

i Atlasot plaušanas grafika tipu **Dinamiski**, optimālai zālāja kopšanai noteiktos apstākļos (piem., labi laika apstākļi vai daudz laika) netiek izmantoti visi darbības laiki.

Darbības laiku maiņa (⇒ 11.7)

- Papildu darbības laiki turpmākām plaušanas reizēm
- Laika periodu pielāgošana, piem., lai izvairītos no plaušanas no rīta vai nakts laikā.
- Atsevišķa darbības laika izlaišana, jo plaujamā platība, piem., tiek izmantota svinībām.

Plaušanas ilguma pagarināšana
(⇒ 11.7)

- Ir platības, kas nav pietiekami nopļautas, piem., ja plaujamās platības ir ļoti sarežģītas.
- Intensīva zāles augšana sezonas laikā
- Īpaši biezs zālājs

Plaušanas ilguma saīsināšana (⇒ 11.7)

- Samazināta zāles augšana karstuma, aukstuma vai sausuma dēļ

Jauna plaušana grafika izveidošana
(⇒ 11.7)

- Ir mainīts plaujamās platības lielums.

Jauna uzstādīšana (⇒ 9.6)

- Jauna bāzes stacijas atrašanās vieta
- Sākotnējā ekspluatācijas uzsākšana jaunā plaujamajā platībā

15.4 Plaušana ar automātiku

- Automātikas ieslēgšana
Ja automātika ir ieslēgta, displejā blakus akumulatora simbolam tiek parādīts automātikas simbols. (⇒ 11.7)

Plaušanas reižu sākšana

Ar plaušanas grafika tipu **Standarta** plaujmašīna–robots, uzsākot katru darbības laiku, izbrauc un plauž zālāju. Ar plaušanas grafiku **Dinamiski** plaušanas reizes tiek automātiski sadalītas pieejamajos darbības laikos. (⇒ 11.7)

Plaušanas reižu pabeigšana

Kad akumulators ir izlādējies, plaujmašīna–robots automātiski brauc uz bāzes staciju. (⇒ 15.6)
Ar taustiņu **STOP** vai izvēlnē „**Atgriezties**” plaušanu jebkurā brīdī var manuāli pārtraukt. (⇒ 5.1)
Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, nekavējoties tiek pārtraukta arī pašreizējā plaušana. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC

Plaušanu var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot plaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇒ 10.)

i Plaujamās platības, kuras plaujmašīna–robots sasniedz pa **celiņu**, tiek apstrādātas tikai tad, ja šajās platībās ir noteikti sākuma punkti.

15.5 Plaušana neatkarīgi no darbības laikiem

- Nospiežot taustiņu, aktivizējiet plaujmašīnu–robotu, kad tas atrodas bāzes stacijā. Tādējādi tiek ieslēgta arī bāzes stacija.

Plaujamās platības ar bāzes staciju

- Nekavējoties sākt plaušanu
Aktivizējiet komandu **Sākt plaušanu** (⇒ 11.5).
Plaušana sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam. Ja ir tāda iespēja, var izvēlēties sākuma punktu.
- **RMI 422 PC**
Sāciet plaušanu, izmantojot lietotni. (⇒ 10.)
Plaušana sākas atlasītajā sākuma laikā un turpinās līdz atlasītajam beigu laikam. Ja ir tāda iespēja, var izvēlēties sākuma punktu.
- Apturēt plaušanu manuāli
Ar **taustiņu STOP** vai izvēlnē „Atgriezties” (⇒ 11.6) aktīvo plaušanu var jebkurā brīdī pārtraukt. (⇒ 5.1)
Bāzes stacijā aktivizējot **atgriešanos**, aktīvā plaušana arī nekavējoties tiek pārtraukta. (⇒ 13.1)
RMI 422 PC
Plaušanu var pārtraukt arī lietotnē, nosūtot plaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju. (⇒ 10.)
- Ja nepieciešams, plaujmašīna–robots starplaikā uzlādē akumulatoru, pēc tam turpina plaušanu līdz atlasītajam beigu laikam.

Papildu platības

- Aktivizējiet plaujmašīnu–robotu, kas atrodas bāzes stacijā. Tādējādi tiek aktivizēta arī bāzes stacija.
- Pārnesiet plaujmašīnu–robotu uz papildu platību.
- Aktivizējiet papildu platību. (⇒ 11.13)

- Nekavējoties sākt plaušanu
Aktivizējet komandu **Sākt plaušanu**
(⇒ 11.5).
Plaušana sākas nekavējoties un turpinās līdz norādītajam laikam.
- Pabeigt plaušanu
Kad atlasītais beigu laiks ir sasniegti, plaujmašīna–robots brauc līdz ierobežojošai lentai un apstājas. Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet ierīci bāzes stacijā un apstipriniet parādīto ziņojumu. (⇒ 24.)
Plaušanu var manuāli pārtraukt jebkurā brīdī, nospiežot **taustiņu STOP**.
(⇒ 5.1)

i Ja akumulators ir izlādējies pirms atlasīta beigu laika, plaušana tiek attiecīgi saīsināta.

15.6 Plaujmašīnas–roboota pievienošanās bāzes stacijai

Pievienošanas bāzes stacijai automātikas režīmā

Plaujmašīna–robots automātiski brauc uz bāzes staciju, ja ir beidzies darbības laiks vai akumulators ir izlādējies.

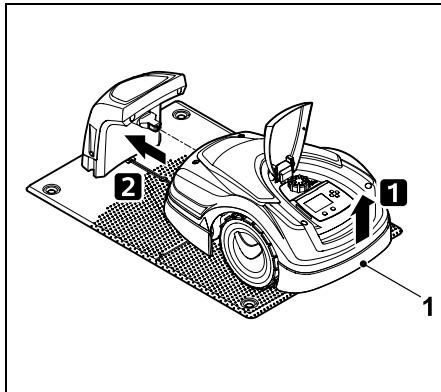
Piespiedu pievienošana bāzes stacijai

- Nepieciešamības gadījumā ieslēdziet bāzes staciju. (⇒ 13.1)
- Aktivizējet atgriešanos. (⇒ 11.6)
Plaušanas laikā **atgriešanos** var aktivizēt arī bāzes stacijā.
- **RMI 422 PC**
Izmantojot lietotni, nosūtiet plaujmašīnu–robotu uz bāzes staciju.
(⇒ 10.)

i Pēc pievienošanās bāzes stacijai pašreizējā darbības laikā netiek turpināts plaušanas process.

Manuālā pievienošanās bāzes stacijai

- Manuāli iebīdiet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijā.



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

15.7 Akumulatora uzlāde

! Uzlādējet akumulatoru tikai bāzes stacijā.

Aizliegts akumulatoru izņemt un uzlādēt ar ārēju lādētāju.

Automātiskā uzlāde

Pēc **plaušanas** uzlādēšana notiek automātiski — plaušanas procesa beigās, kad plaujmašīna–robots ir pieslēdzies pie bāzes stacijas.

Manuāla uzlādes sākšana

- Pēc izmantošanas **papildu platībās** pārnesiet plaujmašīnu–robotu plaujamajā platībā un ievietojiet bāzes stacijā. (⇒ 15.6)

- Pēc plaušanas procesa **pārtraukšanas** ievietojiet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijā.
(⇒ 15.6)

- Ja nepieciešams, pārtrauciet plaujmašīnas–robota gaidīšanas režīmu, nospiežot jebkuru taustiņu. Uzlāde sākas automātiski.

Uzlādes process

Uzlādes laikā **statusa rādījuma** laukā parādās teksts „Notiek akumulatora uzlāde”.



Visās citās izvēlnēs displeja informācijas zonā akumulatora simbola vietā parādās kontaktdakšas simbols.



Uzlādes ilgums var būt atšķirīgs, un tas tiek automātiski pielāgots nākamajam uzdevumam.

i Ja rodas uzlādes problēmas, displejā parādās attiecīgs ziņojums.
(⇒ 24.)

Akumulators tiek uzlādēts tikai tad, ja spriegums pazeminās zem noteiktas robežvērtības.

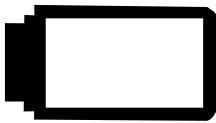


Uzlādes stāvoklis

Statusa rādījumā var tieši nolasīt pašreizējo uzlādes stāvokli, ja tiek izvēlēts atbilstošais rādījums.
(⇒ 11.12)

Visās citās izvēlnēs **akumulatora simbols** displeja informācijas zonā tiek izmantots, lai parādītu uzlādes stāvokli. (⇒ 11.3)





Ja akumulatora uzlādes līmenis ir nepietiekams, tiek attēlots attiecīgais akumulatora simbols.

Tādā gadījumā ievietojiet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā, lai to uzlādētu.

16. Apkope



Savainošanās risks!

Pirms jebkādu apkopes- vai tīrīšanas darbu veikšanas ierīcē rūpīgi izlasiet un ievērojet visus drošības noteikumus, kas norādīti (⇒ 6.) nodalā „Jūsu drošībai” (⇒ 6.9), jo īpaši apakšnodalā „Apkope un remonts”.

Pirms jebkādu apkopes- vai tīrīšanas darbu veikšanas aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)



Pirms veicat jebkādus apkopes darbus pie bāzes stacijas, atvienojiet strāvas vadu. (⇒ 5.2)



Visu apkopes darbu laikā valkājiet cimdus, jo īpaši strādājot pie plaušanas naža.



16.1 Apkopes grafiks

Apkopju intervāli ir atkarīgi no darba stundām. Attiecīgo plaušanas stundu skaitītāju var atvērt izvēlnē „Vēl — informācija”. (⇒ 11.17)

Norādītie apkopes intervāli ir stingri jāievēro.

Apkopes darbi dienās ar aktīvām stundām:

- Vizuāli pārbaudiet ierīces un bāzes stacijas vispārējo stāvokli.
- Pārbaudiet displeju — pārbaudiet pašreizējo laiku un nākamās plaušanas laiku.
- Pārbaudiet plaujamo platību un izņemiet svešķermenus u.c., ja nepieciešams.
- Pārbaudiet, vai akumulators tiek uzlādēts. (⇒ 15.7)

Iknedēļas apkope:

- Tīriet ierīci. (⇒ 16.2)
- Pārbaudiet nazi, naža stiprinājumu un plaušanas mehānismu vizuāli, vai nav bojājumu (izliekumi, plaisas, lūzumi u.c.) un nodilumu. (⇒ 16.3)

Ik pēc 200 stundām:

- Nomainiet plaušanas nazi. (⇒ 16.3)

Ikgadējais apkopes darbs:

- STIHL iesaka ikgadēju pārbaudi ziemas mēnešos, kuru veic STIHL izplatītājs. Īpaši jāveic akumulatora, elektroniskās sistēmas un programmatūras apkope.



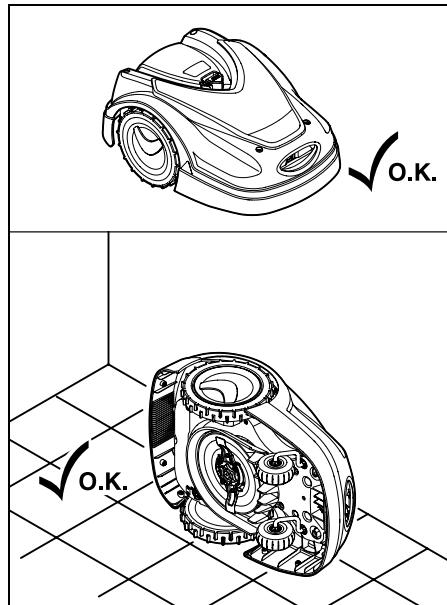
Tādējādi izplatītājs var veikt visus apkopes darbus pareizi, nomainot drošības līmeni uz „Neviens” vai pasakot izplatītajam izmantojamo PIN kodu.

16.2 Ierīces tīrīšana

Rūpīga attieksme pasargā ierīci no bojājumiem un pagarina tās kalpošanas laiku.

Tīrīšanas un apkopes pozīcija

 Pirms tīrīšanas pārliecinieties, ka grozāmā poga ir montēta pareizi, jo pretējā gadījumā ūdens var ieklūt ierīcē.



Lai notīrītu ierīces augšējo daļu (pārsegū, atloku), novietojiet ierīci uz līdzzenas, stingras un horizontālās virsmas.

Lai notīrītu ierīces apakšējo daļu

(plaušanas nazi, plaušanas mehānismu), pagāziet plaujmašīnu-robotu uz kreiso vai labo pusī, kā redzams attēlā, un atbalstiet pret sienu.

- Notīriet netīrumus ar suku vai drānu. Īpaši notīriet arī plaušanas nazi un bāzes staciju.
- Korpusā un plaušanas mehānismā pielipušās zāles atliekas pirms tam atbrīvojiet ar koka nūju.
- Ja nepieciešams, izmantojiet īpašu tīrītāju (piem., STIHL speciālo tīrīšanas līdzekli).
- Periodiskos intervālos noņemiet piedziņas plāksni un notīriet zāles atlīkumus. (⇒ 16.6)

i Mitrā laikā piedziņas plāksne jātīra biežāk. Iestāvējušies netīrumi starp piedziņas plāksni un plaušanas mehānismu rada berzi un tādējādi izraisa palielinātu enerģijas patēriņu.

16.3 Plaušanas naža nodiluma robežu pārbaude

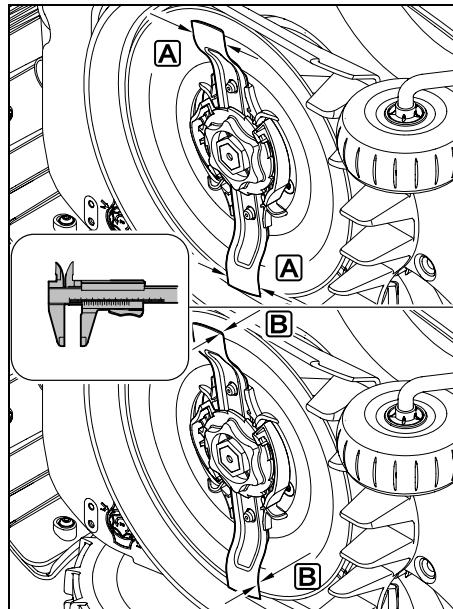


Savainojumu risks!

Nodilis plaušanas nazis var nolūzt un izraisīt nopietnus savainojumus. Tāpēc jāievēro naža apkopes instrukcijas. Plaušanas naži atkarībā no lietošanas vietas un lietošanas ilguma nolietojas dažādās pakāpēs. Ja ierīce tiek izmantota uz smilšainas pamatnes vai bieži sausos apstākļos, plaušanas nazis tiek vairāk noslogots un nolietojas ātrāk nekā vidēji.

Nomainiet (nevis uzasiniet) plaušanas nazi vismaz ik pēc 200 darba stundām. (⇒ 16.5)

- Aktivizējet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)
- Sagāziet plaujmašīnu-robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabili sienu. Rūpīgi notīriet plaušanas mehānismu un plaušanas nazi. (⇒ 16.2)



Pārbaudiet **naža platumu** **A** un **naža biezumu** **B** ar naža bīdmēru.

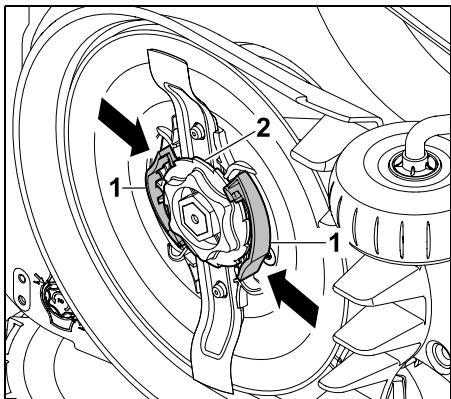
Ja plaušanas nazis kādā vietā ir šaurāks par **25 mm** vai plānāks par **1,3 mm**, tas ir jānomaina.

16.4 Plaušanas naža izņemšana un ieviestošana



- Aktivizējet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2) un uzvelciet cīmdušus.
- Sagāziet plaujmašīnu-robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabili sienu. Rūpīgi notīriet plaušanas mehānismu un plaušanas nazi. (⇒ 16.2)

Pļaušanas naža noņemšana



Ar vienu roku iespiediet un turiet abas mēlītes (1) uz piedziņas plāksnes. Ar otru roku noskrūvējiet stiprinājuma uzgriezni (2). Noņemiet pļaušanas nazi kopā ar stiprinājuma uzgriezni.

Pļaušanas naža uzstādīšana

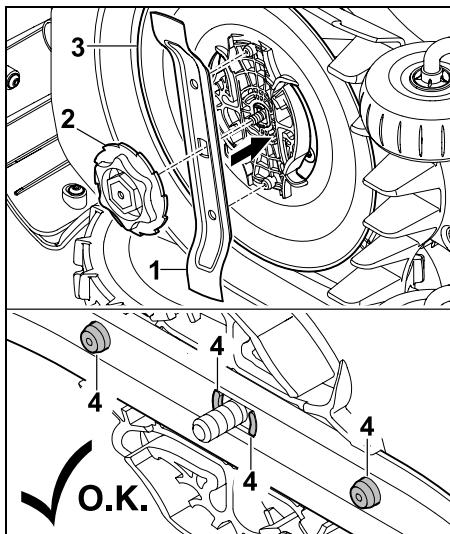


Savainojumu risks!

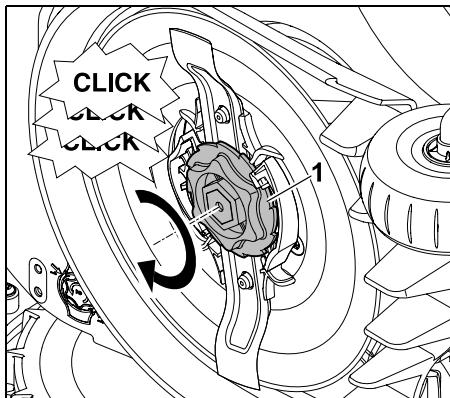
Pirms naža uzstādīšanas pārbaudiet, vai tas nav bojāts. Nazis ir jānomaina, ja tiek konstatēti robi vai plaisas vai ja tas kādā vietā ir šaurāks par 25 mm vai plānāks par 1,3 mm. (⇒ 16.3)

Piedziņas plāksne un stiprinājuma uzgrieznis arī ir jānomaina, ja tie ir bojāti (piem., salauzti, nodiluši). Jo īpaši stiprinājuma uzgrieznim ir jānofiksējas precīzi piedziņas plāksnē.

- Pirms uzstādīšanas notīriet nazi, piedziņas plāksni un stiprinājuma uzgriezni.



Pļaušanas nazi (1) un stiprinājuma uzgriezni (2) novietojiet uz piedziņas plāksnes (3), kā norādīts attēlā. Ievērojiet fiksācijas tapu (4) pareizo stāvokli uz pļaušanas naža.



Uzskrūvējiet stiprinājuma uzgriezni (1) līdz galam. Pievilkšanas laikā ir dzirdami vairāki klikšķi. Pārbaudiet, vai pļaušanas nazis ir nofiksējies, to uzmanīgi sakratot.

- Pēc jaunā pļaušanas naža uzstādīšanas apstipriniet naža nomaiņu izvēlnē „Apkope”. (⇒ 11.16)

16.5 Pļaušanas naža asināšana

Nekad neasiniet pļaušanas nazi.

STIHL iesaka **vienmēr** nomainīt neasu pļaušanas nazi ar jaunu.



Tikai jauns pļaušanas nazis ir pietiekami precīzi līdzsvarots un garantē ierīces pareizu darbību, kā arī zemu trokšņu līmeni.

16.6 Piedziņas plāksnes izņemšana un uzstādīšana



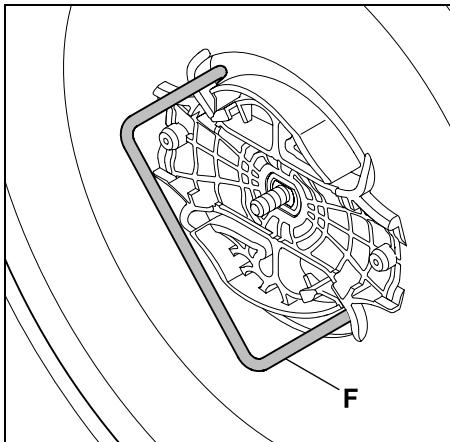
Lai tīrītu pļaušanas mehānismu, piedziņas plāksni var izjaukt.

- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu (⇒ 5.2) un uzvelciet cimdus.
- Sagāziet pļaujmašīnu— robotu uz sāniem un atbalstiet droši pret stabili sienu. Rūpīgi notīriet pļaušanas mehānismu un pļaušanas nazi. (⇒ 16.2)

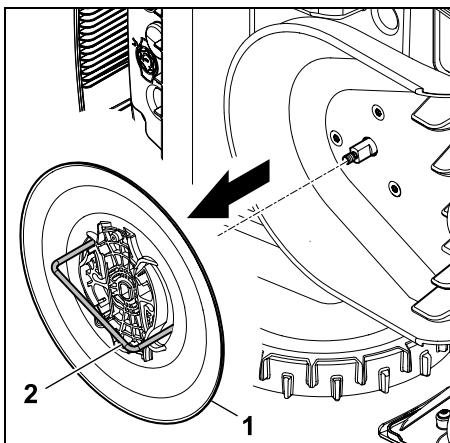


Noņemt piedziņas plāksni:

- Demontējiet pļaušanas nazi. (⇒ 16.4)

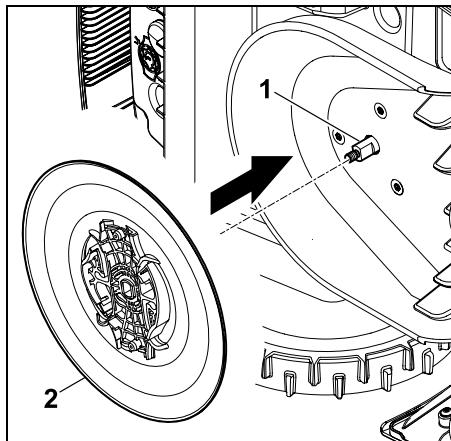


ievietojiet nonēmēju (F) un pagrieziet to līdz galam pretēji pulksteņrādītāja kustības virzienam.



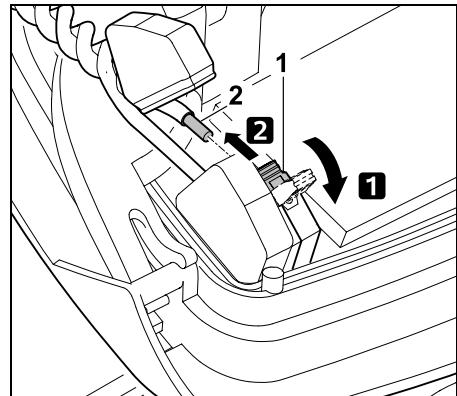
Atbalstiet ar vienu roku ierīci. Pavelkot aiz nonēmēja (2), novelciet piedziņas plāksni (1).

Uzstādiet piedziņas plāksni:



Rūpīgi notīriet naža asi (1) un turētāju uz piedziņas plāksnes (2). Bīdiet piedziņas plāksni līdz galam uz naža vārpstas.

- Uzstādiet plaušanas nazi. (⇒ 16.4)



- 1** Atveriet kreiso fiksācijas sviru (1).
2 No fiksācijas bloka izņemiet stieples galus (2) un aizveriet fiksācijas sviru.

- Aizveriet paneli un uzlieciet bāzes stacijas pārsegu. (⇒ 9.2)

Turpmāk tiek aprakstīta stieples lūzuma meklēšana pulksteņrādītāja virzienā, kas nozīmē, ka pārvietošanās gar ierobežojošo lento notiek pulksteņrādītāja virzienā, sākot no bāzes stacijas. Ja nepieciešams, meklēšanu var veikt arī pretēji pulksteņrādītāju kustības virzienam, bet tad labais stieples gals ir jāizņem no fiksācijas bloka.

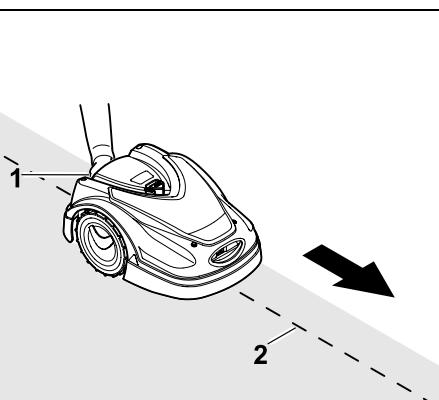
- Izvēlnē „Vēl – apkope” atlasiет ierakstu „Meklēt stieples lūz.” un nospiediet taustiņu OK. (⇒ 11.16)

16.7 Stieples lūzuma meklēšana

i Stieples lūzuma gadījumā bāzes stacijā ātri mirgo sarkanā gaismas diode. (⇒ 13.1) Pļaujmašīnas–roboota displejā tiek parādīts attiecīgais ziņojums.

Ja stieples lūzums netiek atrasts, kā aprakstīts, sazinieties ar izplatītāju.

- Pirms stieples lūzuma meklēšanas **1 reizi** jānospiež taustiņš bāzes stacijā (LED turpina ātri mirgot).
- Nonemiet bāzes stacijas pārsegu un atveriet paneli. (⇒ 9.2)



Sākot no bāzes stacijas, ar plaujmašīnu-robotu virzieties gar plaujamās platības malu **pulkstenērādītāju kustības virzienā**. Nedaudz paceliet ierīci uz augšu aiz aizmugurējā transportēšanas roktura (1), lai atslogotu piedziņas riteņus. Atbalstot plaujmašīnu-robotu uz priekšējiem riteņiem, virzieties gar ierobežojošo lenu (2). Uzmaniet, lai ierobežojošā lenta (2) atrastos zem stieples sensoriem. Stieples sensori ir uzstādīti kreisajā un labajā pusē plaujmašīnas-robota priekšējā zonā un ir aizsargāti.

Stieples lūzuma meklēšanas laikā displejā tiek rādīts **signāla stiprums**; kad vērtība ir visaugstākā, stieples sensori ir optimāli pozicionēti virs ierobežojošās lentas.

Kamēr lentas sensori saņem pareizu lentas signālu, displejā tiek rādīts simbols **Stieples signāls OK**.



Stieples lūzuma posmā signāla stiprums samazinās, un displejā tiek parādīts simbols **Testēt stieples signālu**.

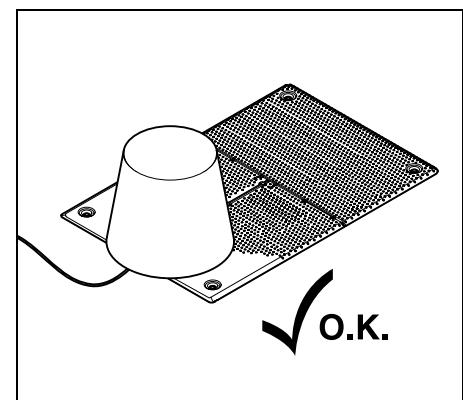


- Lūzuma vietā ar stieples savienotāja palīdzību izveidojiet apvadu, (\Rightarrow 12.16) ja nepieciešams, stieples lūzuma vietā izvietojiet jaunu ierobežojošo lenu.
- Atkal pievienojiet kreiso stieples galu. (\Rightarrow 9.10)
- Ja stieples lūzums tiek pienācīgi atrisināts, deg sarkanā gaismas diode. (\Rightarrow 13.1)

16.8 Glabāšana un dīkstāve ziemā

Ja plaujmašīna-robots atrodas **dīkstāvē** (piem., ziemas pārtraukumā, īslaicīgā glabāšanā), ļemiet vērā tālāk sniegtos norādījumus.

- Uzlādējiet akumulatoru (\Rightarrow 15.7).
- Izslēdziet automātiku (\Rightarrow 11.7).
- Ieslēdziet visaugstāko drošības pakāpi (\Rightarrow 11.15).
- **RMI 422 PC**
Aktivizējiet energorežīmu ECO (\Rightarrow 11.10).
- Plaujmašīnas-robota pārslēgšana ziemas glabāšanas režīmā (\Rightarrow 11.16).
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla.
- Rūpīgi notīriet plaujmašīnas-robota un bāzes stacijas visas ārējās daļas.



Apsedziet bāzes staciju ar piemērotu spaini, nostipriniet to.

- Glabājiet plaujmašīnu-robotu, novietotu stāvus uz riteņiem sausā, slēgtā telpā bez putekļiem. Pārliecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- Plaujmašīnu-robotu uzglabājiet tikai drošā darba stāvoklī.
- Visām skrūvēm jābūt stingri pievilktaim, nomainiet nesalasāmās uz ierīces esošās apdraudējumu un brīdinājuma norādes un pārbaudiet, vai ierīce nav nodilusi vai bojāta. Nomainiet nodilušās vai bojātās detaļas.
- Pirms glabāšanas jānovērš jebkādi ierīces defekti.

i Nekad nenovietojiet vai neglabājiet priekšmetus uz plaujmašīnas-robota.

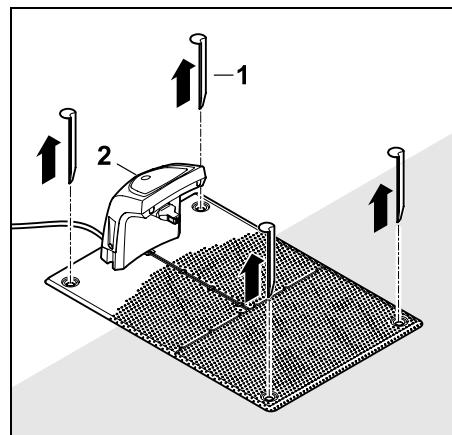
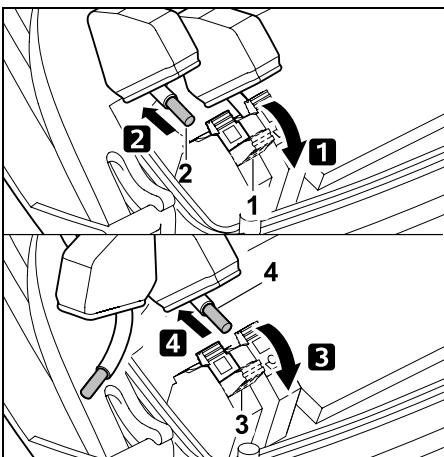
Temperatūra glabāšanas telpā nekad nedrīkst būt zemāka par 5 °C.

Plaujmašīnas-robota **ekspluatācijas atsākšana** pēc ilgstošas dīkstāves



Iespējams, pēc ilgstāves jāregulē datums un laiks. Atsākot ekspluatāciju, tiek rādīts atbilstošs atlases logs. Ja atlases logi netiek parādīti automātiski, pārbaudiet un nepieciešamības gadījumā izvēlē „iestatījumi” labojiet datuma un laika vērtības. (⇒ 11.10)

- Sagatavojet plaujamo platību: noņemiet svešķermenus un ar parasto zāles plāvēju nopļaujiet ļoti garu zāli tāku.
- Atbrīvojiet bāzes staciju un pievienojet barošanas bloku elektrotīklam.
- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.7).
- Pārbaudiet plaušanas grafiku un mainiet to, ja nepieciešams. (⇒ 11.7)
- Brauciet pa malu un pārbaudiet, vai pa celiņiem un šaurās vietās ir iespējams braukt.
Noņemiet no malas šķēršļus un svešķermenus.
- Ieslēdziet automātiku (⇒ 11.7).
- **RMI 422 PC**
Nepieciešamības gadījumā aktivizējiet energorežīmu „Standarta” (⇒ 11.10) un ieslēdziet GPS aizsardzību. (⇒ 5.9)



Izņemiet tapas (1), noņemiet bāzes staciju (2) un pieslēgto barošanas bloku no zālāja, rūpīgi notīriet tos (ar mitru drānu) un novietojiet uzglabāšanai.

- Uzglabājiet plaujmašīnu–robotu kopā ar bāzes staciju un barošanas bloku sausā, slēgtā un no putekliem aizsargātā telpā normālā stāvoklī. Pievienojet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijai. Pārliecinieties, ka ierīce nav pieejama bērniem.
- Aizsargājiet ierobežojošās lentes brīvos galus no vides ietekmes — piem., pielīmējiet ar piemērotu izolācijas lenti.
- Atkārtojot montāžu, uzstādiet bāzes staciju kā pirmajā reizē; pievērsiet uzmanību tam, lai pareizi tiek pievienots kreisais un labais stieples gals. (⇒ 9.8)

16.9 Bāzes stacijas demontāža

Plaujmašīnas–robotu **ilgstāšas dīkstāvēs** gadījumā (piem., ziemas pārtraukumā) bāzes staciju var demontēt.

- Plaujmašīnas–robotu saglabāšana ilgstāšai dīkstāvei (⇒ 16.8)
- Atvienojiet barošanas bloka kontaktdakšu no elektrotīkla.
- Noņemiet bāzes stacijas pārsegū un atveriet paneli (⇒ 9.2)

17. Parastās rezerves daļas

Plaušanas nazis:
6301 702 0101

18. Piederumi

- **STIHL komplekts S** zālāju platībām līdz 500 m²
- **STIHL komplekts L** zālāju platībām no 2000 m² līdz 4000 m²
- Fiksēšanas elementi **STIHL AFN 075**
- Ierobežojošā lenta **STIHL ARB 501**: garums: 500 m
diametrs: 3,4 mm
- Stieples savienotājs **STIHL ADV 010**

Ierīcei var iegādāties arī citus papildpiederumus.

Plašāku informāciju Jūs varat saņemt pie STIHL specializētā izplatītāja, internetā (www.stihl.com) vai STIHL katalogā.

 Drošības apsvērumu dēļ ierīces ekspluatācijas laikā drīkst izmantot tikai STIHL sertificētus papildpiederumus.

19. Nodiluma samazināšana un bojājumu novēršana

Svarīgi norādījumi par apkopi un kopšanu, produktu grupa

Ar akumulatoru darbināma plāujmašīna-robots (STIHL RMI)

STIHL neuzņemas nekādu atbildību par mantas un miesas bojājumiem, kas radušies, neievērojot lietošanas pamācībā minētos norādījumus, jo īpaši tos, kas attiecas uz drošību, lietošanu un apkopi, vai gadījumos, kad ir izmantotas neapstiprinātās pierīces vai rezerves daļas.

Lai novērstu STIHL ierīces bojājumus vai pārmērīgu nodilumu, lūdzu, noteiktī ļemiet vērā tālāk minētos norādījumus.

1. Dilstošās daļas

Dažas STIHL ierīces sastāvdaļas dabīgi nodilst arī tad, ja ierīci izmanto paredzētajam mērķim, un atkarībā no lietošanas veida un ilguma tās ir savlaicīgi jānomaina.

Tādas daļas ir arī:

- plaušanas nazis;
- akumulators;
- riepas.

2. Lietošanas pamācībā minēto noteikumu ievērošana

STIHL ierīce jālieto, jāapkopoj un jāuzglabā rūpīgi, kā tas aprakstīts šajā lietošanas pamācībā. Lietotājs ir atbildīgs par visiem bojājumiem, kuri radušies drošības, lietošanas un apkopes norādījumu neievērošanas dēļ.

Tas īpaši attiecas uz:

- nepareizu akumulatora lietošanu (uzlāde, glabāšana);
- nepareizu elektrisko pieslēgumu (spriegums);
- ar uznēmumu STIHL nesaskaņotām izstrādājuma izmaiņām;
- tādu instrumentu vai piederumu izmantošanu, kuru lietošana ierīcei nav atlauta, nav piemērota vai kuru kvalitāte ir slikta;
- izstrādājuma lietošanu neatbilstoši noteikumiem;
- izstrādājuma izmantošanu sporta vai sacensību pasākumos;

– zaudējumiem, kas radušies, turpinot izmantot izstrādājumu ar bojātām detaljām.

3. Apkopes darbi

Visi nodaļā „Apkope” minētie darbi ir jāveic regulāri.

Ja šos apkopes darbus lietotājs nevar veikt pats, tie jāuztic specializētam izplatītājam.

STIHL iesaka apkopes un remonta darbu veikšanu uzticēt tikai STIHL specializētajam izplatītājam.

STIHL specializētie izplatītāji tiek regulāri apmācīti, un to rīcībā tiek nodota tehniskā informācija.

Ja ir nokavēts šo darbu veikšanas termiņš, var rasties bojājumi, par kuriem ir atbildīgs lietotājs.

Tie ir šādi:

- ierīces bojājumi, kas saistīti ar nepietiekamu vai nepareizu tīrīšanu;
- korozijas un citi izrietošie bojājumi nepareizas uzglabāšanas dēļ;
- ierīces bojājumi, izmantojot zemas kvalitātes rezerves daļas;
- bojājumi, kas radušies, jo netika veikta savlaicīgi vai tika nepietiekami veikta apkope, vai bojājumi, ko izraisījuši apkopes vai remonta darbi, kas netika veikti kvalificētu izplatītāju darbnīcās.

20. Vides aizsardzība

Iepakojumi, ierīce un piederumi ir izgatavoti no otrreiz pārstrādājamiem materiāliem, un tie ir atbilstoši jāutilizē.

Atlikušo materiālu atsevišķa, videi nekaitīga utilizācija veicina pārstrādājamo materiālu atkārtotu izmantošanu. Šī iemesla dēļ pēc ierīces parastās lietošanas laika beigām nogādājiet ierīci otreizējai pārstrādei. Utilizācijas laikā ievērojiet informāciju sadaļā „Utilizācija”. (⇒ 6.11)



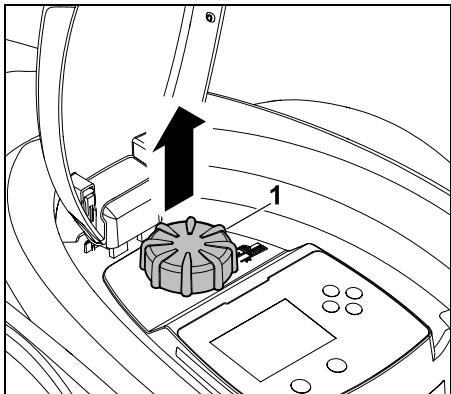
Vienmēr atbrīvojieties no atkritumiem, piemēram, akumulatora, profesionālā veidā. Ievērojiet vietējos noteikumus.



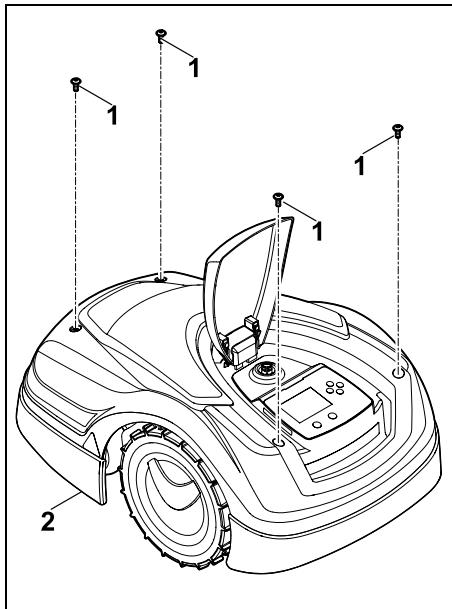
Litija-jonu akumulatorus neizmetiet kopā ar sadzīves atkritumiem, bet nododiet tos izplatītājam vai problemātisku materiālu savākšanas punktā.

20.1 Akumulatora izņemšana

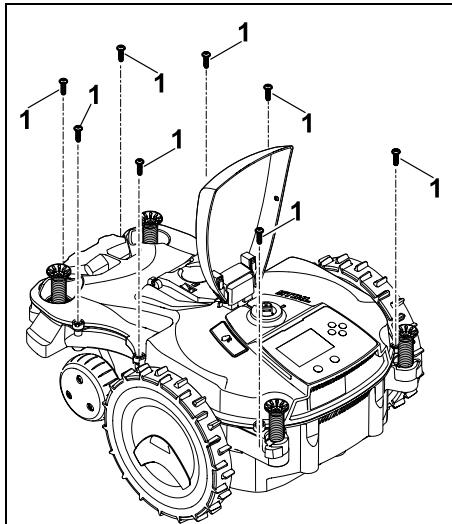
- Aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (⇒ 5.2)
- Atveriet atloku. (⇒ 15.2)



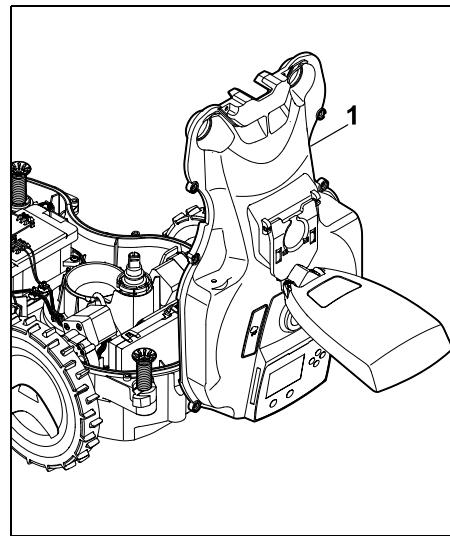
Pavelciet pogu (1) uz augšu.



Atskrūvējiet un izņemiet skrūves (1) uz vāku (2). Nonemiet vāku (2), velket uz augšu.



Atskrūvējiet un izņemiet skrūves (1).

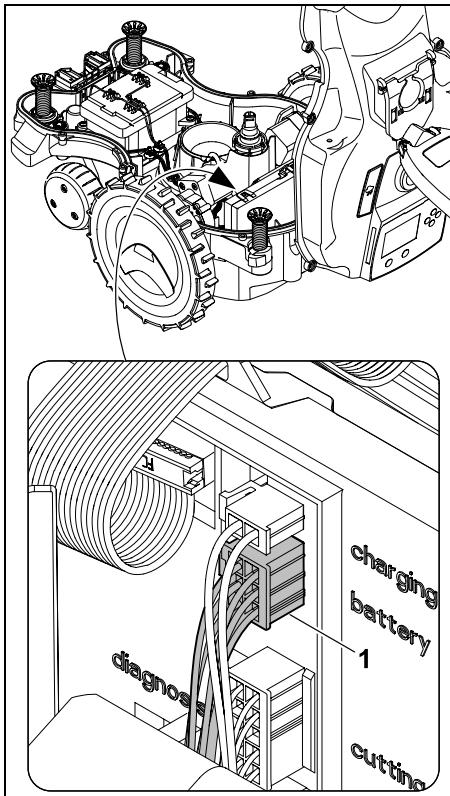


Atlieciet atpakaļ korpusa augšējo daļu (1).

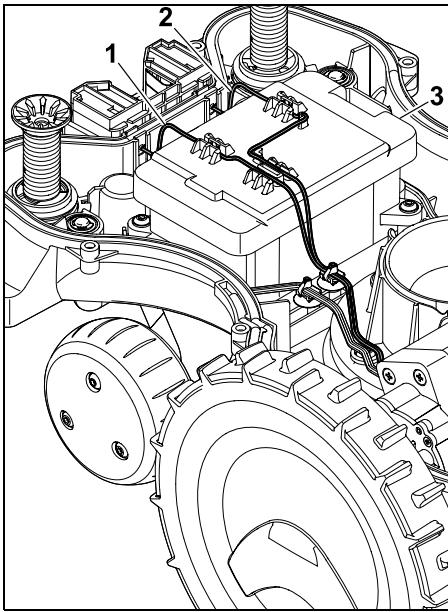


Savainošanās risks!

Aizliegts pārgriezt akumulatora kabeļus. Īssavienojuma risks! Vienmēr atvienojiet kabeļus un nonemiet kopā ar akumulatoru.



Izvelciet kabela kontaktdakšu (1) (akumulators).



Izņemiet kabeli (1) un kabeli (2) no kabeļa vadotnēm un izņemiet akumulatoru (3).



Savainojumu risks!

Nepieļaujiet akumulatora bojājumus.

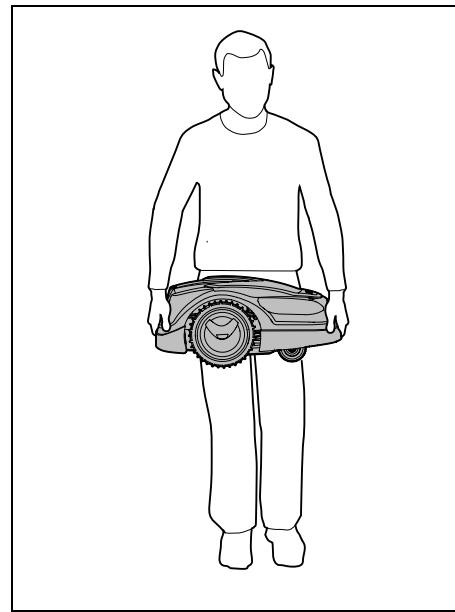
21. Transportēšana



Savainošanās risks!

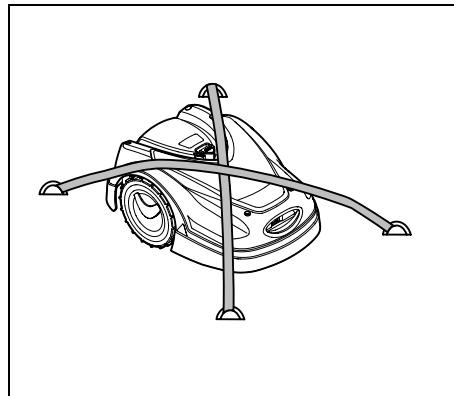
Pirms transportēšanas rūpīgi izlasiet un ievērojiet visus drošības norādījumus (\Rightarrow 6.) nodaļā „Jūsu drošībai” (\Rightarrow 6.5), jo īpaši apakšnodaļu „Ierīces transportēšana” — vienmēr aktivizējiet ierīces bloķēšanu. (\Rightarrow 5.2)

21.1 Ierīces pacelšana vai pārvietošana



Satveriet plāujmašīnu-robotu aiz priekšējā transportēšanas roktura (1) un aizmugures roktura (2) un pārvietojiet to. Pārliecinieties, vai plaušanas nazis vienmēr ir novērts no ķermeņa un pietiekamā attālumā no tā, it īpaši no pēdām un kājām.

21.2 Ierīces nostiprināšana



Nostipriniet zālesplāvēju uz transporta platoformas. Šim nolūkam nostipriniet ierīci ar piemērotiem stiprinājuma līdzekļiem (siksnām, virvēm), kā parādīts attēlā.

Nostipriniet arī tās ierīces daļas (piem., bāzes staciju, sīkās detaļas), kas tiek pārvietotas kopā ar ierīci, lai novērstu to slīdēšanu.

Modelis:	Zālesplāvējs, automātisks un darbināms ar akumulatoru STIHL RMI 422.1	izsniegusi šādu ES tipa pārbaudes sertifikātu: RT 60146397 0001
Ražotāja zīmols:		Tehniskās dokumentācijas glabāšana: Andreas STIHL AG & Co. KG
Tips:	RMI 422.1 P RMI 422.1 PC	Produkta atļauja
Sērijas numurs:	6301	Ražošanas gads un modeļa numurs (sērijas numurs) ir norādīti uz ierīces.
Modelis:	Bāzes stacija	Waiblingen, 02.01.2020
Ražotāja zīmols:	STIHL	ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Tips:	ADO 401.1 Aparātprogramm atūra V 1.02 - 1.07	ko pārstāv
Sērijas numurs:	6301	

Dr. Jürgen Hoffmann, Izstrādājumu datu, noteikumu un atļauju nodalas vadītājs

22. ES atbilstības deklarācija

22.1 Pļaujmašīna–robots, elektrisks, darbināms ar akumulatoru (RMI) ar bāzes staciju (ADO)

Ražotājs:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Austrija

ANDREAS STIHL AG & Co. KG ar pilnu atbildību deklarē, ka

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

papildus RMI 422.1 PC:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)
ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)
Paziņojošā iestāde TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, ir pārbaudījusi atbilstību saskaņā ar Direktīvas III pielikuma B moduli 2014/53/EU un

23. Tehniskie parametri

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:	
Sērijas identifikācijas numurs	6301
Pļaušanas sistēma	Pļāvējs ar smalcinātāju
Pļaušanas mehānisms	Naža turētājs
Pļaušanas platums	20 cm
Pļaušanas mehānisma apgriezienu skaits	4450 apgr./min

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:	
Akumulatora tips	Litija jonu
Akumulatora spriegums U _{DC} (līdzstrāva)	18,5 V
Pļaušanas augstums	20 - 60 mm
Izolācijas klase	III
Izolācijas veids	IPX4
Saskaņā ar Direktīvu 2006/42/EC un standartu EN 50636-2-107:	
Izmērītais trokšņu jaudas līmenis L _{WA}	60 dB(A)
Nobīde K _{WA}	2 dB(A)
L _{WA} + K _{WA}	62 dB(A)
Trokšņu spiediena līmenis L _{pA}	52 dB(A)
Nobīde K _{pA}	2 dB(A)
Garums	60 cm
Platums	43 cm
Augstums	27 cm
RMI 422.1:	
Jauda	60 W
Akumulatora nosaukums	AAI 50
Akumulatora jauda	42 Wh
Akumulatora kapacitāte	1,9 Ah
Svars	9 kg
RMI 422.1 P:	
Jauda	60 W
Akumulatora nosaukums	AAI 100
Akumulatora jauda	83 Wh
Akumulatora kapacitāte	3,8 Ah
Svars	10 kg

RMI 422.1 PC:	
Jauda	60 W
Akumulatora nosaukums	AAI 100
Akumulatora jauda	83 Wh
Akumulatora kapacitāte	3,8 Ah
Svars	10 kg
Mobilie sakari:	
Atbalstītās frekvenču joslas:	E-GSM-900 un DCS-1800
Izstarotā maksimālā raidīšanas jauda:	
E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710– 1785 MHz: 30,0 dBm
Bāzes stacija ADO 401.1	
Spriegums U _{DC} (līdzstrāva)	27 V
Izolācijas klase	III
Izolācijas veids	IPX4
Svars	3 kg
Ierobežojošā lenta un meklēšanas cilpa:	
Frekvenču diapazons:	1,0 kHz – 90 kHz
Maksimālais lauka stiprums	< 72 µA/m
Barošanas bloks:	
	OWA-60E-27
	2,23 A
Tīkla spriegums U _{AC} (maiņstrāva)	100-240 V
Frekvence	50/60 Hz

Barošanas bloks:	
Līdzspriegums U _{DC} (līdzstrāva)	27 V
Izolācijas klase	II
Izolācijas veids	IP67

STIHL akumulatoru transportēšana

STIHL akumulatori atbilst ANO rokasgrāmatā ST/SG/AC.10/11/Rev.5 III daļā, 38.3. apakšsadaļā minētajiem nosacījumiem.

Lietotājs var veikt STIHL akumulatora transportēšanu ar autotransportu bez jebkādām turpmākām prasībām attiecībā uz ierīces uzstādīšanas vietu.

Izmantojot gaisa vai jūras transportu, jāievēro attiecīgo valstu priekšraksti.

Papildus informāciju par transportēšanas norādēm skatiet vietnē <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>.

REACH

Ar REACH apzīmē Regulu par ķīmikāliju reģistrēšanu, vērtēšanu, licencēšanu un ierobežošanu. Informāciju par „REACH” regulas (EK) Nr. 1907/2006 nosacījumiem skatiet www.stihl.com/reach.

24. Ziņojumi

Ziņojumi informē par aktīvo kļūdu, darbības traucējumiem un ieteikumiem. Tie tiek parādīti dialoglodzinā, un tos var atvērt, nospiežot taustiņu OK izvēlnē „Vēl — informācija — ziņojumi”. (⇒ 11.17)



Ieteikumi un aktīvie ziņojumi parādās arī statusa rādījumā. (⇒ 11.2)

Ziņojuma informācijā var atvērt ziņojuma kodu, parādīšanās laiku, parādīšanās prioritāti un biežumu.

- **Ieteikumiem** ir prioritāte „Zema”
vai „Inform.”, tie parādās statusa rādījumā pārmaiņus ar tekstu „iMOW® gatavs darbam”.
plaujmašīnu–robotu var turpināt lietot, un automātiskais režīms turpinās darboties.
- **Traucējumiem** ir „Vidējā” prioritāte, un lietotājam ir jārīkojas, lai tos novērstu.
plaujmašīnu–robotu var turpināt lietot tikai pēc traucējuma novēršanas.
- „Augstas” prioritātes **kļudu** gadījumā displejs rāda tekstu „Sazināties ar izplatītāju”.
plaujmašīnu–robotu var turpināt lietot tikai pēc tam, kad STIHL izplatītājs ir novērsis traucējumu.

i Ja ziņojums paliek aktīvs, neskatoties uz ierosinātajiem risinājumiem, sazinieties ar STIHL izplatītāju.

Kļudas, kuras var novērst tikai STIHL izplatītājs, tālāk netiek uzskaitītas. Ja šāda kļūda notiek, izplatītājam tiek nosūtīts 4 ciparu kļudas kods un kļudas teksts.

RMI 422 PC:
Lietotnē tiek parādīti arī ziņojumi, kas ietekmē normālu ekspluatāciju.
(⇒ 10.)

Pēc ziņojuma nosūtīšanas plaujmašīna–robots pāriet gaidīšanas režīmā un atslēdz mobilo sakaru tīkla datu pārraidi, lai taupītu akumulatora energiju.

Ziņojums

0001 – Dati aktualizēti
Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis

- Tika veikta ierīces programmatūras atjaunināšana
- Sprieguma zaudējums
- Programmatūras vai aparātūras klūda

Risinājums

- Nospiežot taustiņu OK, plaujmašīna–robots darbojas ar noklusējuma iestatījumiem — pārbaudiet un pielāgojiet iestatījumus (datums, laiks, plaušanas grafiks).

Ziņojums:

0100 — Akumul. izlādējies
Uzlādējiet akumulatoru

Iespējamais cēlonis:

- akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:

- Iai uzlādētu akumulatoru, novietojiet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijā (⇒ 15.7)

Ziņojums:

0180 – Pārāk zema
temperatūra galvenajā platē

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīnas–robota iekšpusē ir pārāk zema temperatūra

Risinājums:

- Uzsildiet plaujmašīnu–robotu

Ziņojums:

0181 – Pārāk augsta
temperatūra galvenajā platē

Iespējamais cēlonis:

- Pārāk augsta temperatūra plaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums:

- Ľaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:

0183 – Uzlādes vadības platē augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- Pārāk augsta temperatūra plaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums:

- Ľaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums

0185 – Braukšanas vadības platē augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis

- Pārāk augsta temperatūra plaujmašīnas–robota iekšpusē

Risinājums:

- Ľaujiet plaujmašīnai–robotam atdzist

Ziņojums:

0186 — Zema temperatūra
Akumulators

Iespējamais cēlonis:

- Pārāk zema akumulatora temperatūra

Risinājums:

- Uzsildiet plaujmašīnu–robotu

Ziņojums:

0187 — Augsta temperatūra
Akumulators

Iespējamais cēlonis:

- Pārāk augsta akumulatora temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam atdzist

Ziņojums:

0302 — Kļūda piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- kreisajā piedziņas motorā ir pārāk augsta temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam atdzist

Ziņojums:

0305 — Kļūda piedz. motorā
Iespūdis kreisais ritenī

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze kreisajā piedziņas ritenī

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu—robotu (⇒ 16.2)
- noņemiet nelīdzenumus (caurumi, iepakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

0402 — Kļūdz piedz. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- labās pušes piedziņas motora temperatūra pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam atdzist

Ziņojums:

0405 — Kļūda piedz. motorā
Iespūdis labais ritenis

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze kreisās pušes piedziņas ritenī

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu—robotu (⇒ 16.2)
- noņemiet nelīdzenumus (caurumi, iepakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

0502 — Kļūda plauš. motorā
Pārāk augsta temperatūra

Iespējamais cēlonis:

- plaušanas motorā pārāk augsta temperatūra

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam atdzist

Ziņojums:

0505 — Plaušanas motora kļūda
Plaušanas motora pārslodze

Iespējamais cēlonis:

- Piesārņojums starp diska plāksni un plāvēja korpusu
- Plaušanas motoru nevar ieslēgt
- Plaušanas motora pārslodze

Risinājums:

- Tīriet plaušanas nazi un plaušanas mehānismu (⇒ 16.2)
- Tīriet diska plāksni (⇒ 16.6)
- Uzstādīt lielāku plaušanas augstumu (⇒ 9.5)
- Likvidējiet nelīdzenumus (caurumi, iepakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

0701 — Akumulatora temperatūra
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā ir pārāk zema vai pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet plaujmašīnai—robotam sasilt vai atdzist — atzīmējiet akumulatora pieļaujamo temperatūras diapazonu (⇒ 6.4)

Ziņojums:

0703 — Akumulators izlādējies
Pārāk zems akumulatora spriegums

Iespējamais cēlonis:

- Akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:

- Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā (⇒ 15.7)

Ziņojums:

0704 — Akumulators izlādējies
Pārāk zems akumulatora spriegums

Iespējamais cēlonis:

- Akumulatora spriegums ir pārāk zems

Risinājums:

- Lai uzlādētu akumulatoru, novietojiet plaujmašīnu—robotu bāzes stacijā (⇒ 15.7)

Ziņojums:

1000 — Apgāšanās
Pārsniegts atļautais slīpums

Iespējamais cēlonis:

- slīpuma sensors ir atklājis apgāšanos

Risinājums:

- uzstādiet plaujmašīnu–robotu uz riteņiem, pārbaudiet bojājumus un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

1010 – iMOW® pacelts
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Plaujmašīna–robots tika pacelta aiz pārsega

Risinājums:

- Pārbaudiet pārsega mobilitāti un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

1030 — Pārsega kļūda
Pārbaudiet pārsegu
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- nav atpazīts pārsegs

Risinājums:

- pārbaudiet pārsegu (mobilitāte, fiksācija) un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

1105 — Vāks atvērts
Pārtrauciet darbību

Iespējamais cēlonis:

- automātiskās darbības laikā vāks ir atvērts

- automātiskās malas apbraukšanas laikā vāks ir atvērts

Risinājums:

- aizveriet vāku (\Rightarrow 15.2)

Ziņojums:

1120 — Bloķēts pārsegs
Pārbaudiet pārsegu
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- atpazīta pastāvīga sadursme

Risinājums:

- atbrīvojiet plaujmašīnu–robotu, nonemiet, ja nepieciešams, šķērsli vai mainiet ierobežojošās lentas izvietojumu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
- pārbaudiet pārsega mobilitāti un apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

1125 — Noņemt šķērsli
Pārbaudiet stieples izvietojumu

Iespējamais cēlonis:

- Nepareizi izvietota ierobežojošā lente

Risinājums:

- Pārbaudiet ierobežojošās lentas izvietojumu, pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler. (\Rightarrow 12.5)

Ziņojums:

1130 — lesprūdis
Atbrīvojiet iMOW®
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Plaujmašīna ir iestrēgusi

- Piedziņas riteņi izgriežas cauri

Risinājums:

- Atbrīvojiet plaujmašīnu–robotu, nonemiet nelīdzenumus plaujamajā platībā un mainiet ierobežojošās lentas izvietojumu — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
- Notīriet piedziņas riteņus, ja nepieciešams, nepieļaujet darbību, ja līst lietus, — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK (\Rightarrow 11.10)

Ziņojums:

1135 — Ārpusē
Uzstādiet iMOW® plaujamajā platībā

Iespējamais cēlonis:

- Plaujmašīna–robots ir ārpus plaujamās platības

Risinājums:

- Novietojiet plaujmašīnu–robotu plaujamajā platībā

Ziņojums:

1140 — Pārāk stāvs
Pārbaudiet stieples ieklājumu

Iespējamais cēlonis:

- RMI 422:
Slīpuma sensors ir konstatējis slīpumu vairāk par 35%
- RMI 422 P:
Slīpuma sensors ir konstatējis slīpumu vairāk par 40%

Risinājums:

- RMI 422:
mainiet ierobežojošās lentas kursu, zālāja platība ar slīpumu vairāk par 35%
- RMI 422 P:
mainiet ierobežojošās lentas kursu, zālāja platība ar slīpumu vairāk par 40%

Ziņojums:

1170 – Nav signāla
ieslēdziet bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- bāzes stacija ir izslēgta
- ekspluatācijas laikā vairs netiek uztverts stieples signāls
- plaujmašīna–robots ir ārpus plaujamās platības
- bāzes stacija vai elektroniskie komponenti ir samainīti

Risinājums:

- ieslēdziet bāzes staciju un dodiet komandu plaušanai
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi
- pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodi — darbības laikā nepārtraukti jādeg sarkanajai gaismas diodei (\Rightarrow 13.1)
- novietojiet plaujmašīnu–robotu plaujamajā platībā
- savienojet pārī plaujmašīnu–robotu un bāzes staciju (\Rightarrow 9.11)

Ziņojums:

1180 – iMOW® uz bāzes staciju
Automātiska dokošana
nav iespējama

Iespējamais cēlonis:

- Bāzes stacija nav atrasta
- Celiņa sākuma vai beigu daļa tika ierīkota nepareizi

Risinājums:

- Pārbaudiet bāzes stacijas gaismas diodi, ja nepieciešams, ieslēdziet bāzes staciju (\Rightarrow 13.1)
- Pārbaudiet dokošanu (\Rightarrow 15.6)
- Pārbaudiet celiņa piltuves veida iebrauktuvi un izbrauktuvi (\Rightarrow 12.11)

Ziņojums:

1190 — Bāzes stacijas klūda
Bāzes stacija aizņemta

Iespējamais cēlonis:

- bāzes staciju aizņem otrs plaujmašīna–robots

Risinājums:

- veiciet plaujmašīnas–roboota dokošanu, kad no jauna ir pieejama bāzes stacija

Ziņojums:

1200 – Plaušanas motora klūda
5 x nevarēja iedarbināt plaušanas motoru

Iespējamais cēlonis:

- Piesārņojums starp diska plāksni un plāvēja korpusu
- Plaušanas motoru nevar ieslēgt
- Plaušanas motora pārslodze

Risinājums:

- Tīriet plaušanas nazi un plaušanas mehānismu (\Rightarrow 16.2)
- Tīriet diska plāksni (\Rightarrow 16.6)
- Uzstādīt lielāku plaušanas augstumu (\Rightarrow 9.5)
- Likvidējiet nelīdzenumus (caurumi, iepakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

1210 — Klūda piedz. motorā
Iesprūdis ritenis

Iespējamais cēlonis:

- pārslodze uz vienu piedziņas riteni

Risinājums:

- notīriet plaujmašīnu–robotu (\Rightarrow 16.2)
- noņemiet nelīdzenumus (caurumi, iepakas) plaujamajā platībā

Ziņojums:

1220 — Konstatēts lietus
Plaušana pārtraukta

Iespējamais cēlonis:

- plaušana tika atcelta vai nav sākusies lietus dēļ

Risinājums:

- nav nepieciešamas nekādas darbības, vajadzības gadījumā pielāgojet lietus sensoru (\Rightarrow 11.11)

Ziņojums:

1230 – Dokošanas klūda
iMOW® uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- Bāzes stacija tika atrasta, automātiska dokošana nav iespējama

Risinājums:

- Pārbaudiet dokošanu; ja nepieciešams, novietojiet plaujmašīnu–robotu bāzes stacijā manuāli (\Rightarrow 15.6)
- Pārbaudiet ierobežojošo lenti;
pārliecināties, vai process bāzes stacijas zonā notiek pareizi (\Rightarrow 9.9)

Ziņojums:

2000 – Signāla problēma
iMOW® uz bāzes staciju

Iespējamais cēlonis:

- Klūdains stieples signāls, jāregulē

Risinājums:

- Novietojiet plaujmašīnu bāzes stacijā, pēc tam nospiediet OK

Ziņojums:

2020 — ieteikums
Ikgadējā apkope pie izplatītāja

Iespējamais cēlonis:

- tiek ieteikts veikt ierīces apkopi

Risinājums:

- uzticiet STIHL izplatītājam veikt ikgadējo apkopi
-

Ziņojums:

2030 — akumulators
Sasniegts pieļaujamais darbmūžs

Iespējamais cēlonis:

- nepieciešama akumulatora nomainīja

Risinājums:

- uzticiet STIHL izplatītājam nomainīt akumulatoru
-

Ziņojums:

2031 – Uzlādes kļūda
Pārbaudiet savienojumu ar lādētāju

Iespējamais cēlonis:

- lādēšanos nevar ieslēgt

Risinājums:

- pārbaudiet un, ja nepieciešams, notīriet bāzes stacijas un pļaujmašīnas–robotu uzlādes kontaktus — pēc tam apstipriniet ziņojumu ar OK
-

Ziņojums:

2032 — akumulatora temperatūra
ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā uzlādes laikā ir pārāk zema vai pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet pļaujmašīnai–robotam sasilt vai atdzist — ņemiet vērā akumulatora pieļaujamo temperatūras diapazonu
-

Ziņojums:

2040 — Akumulatora temperatūra
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- temperatūra akumulatorā, sākot pļaušanas režīmu, ir pārāk zema vai pārāk augsta

Risinājums:

- ļaujiet pļaujmašīnai–robotam sasilt vai atdzist — atzīmējiet akumulatora pieļaujamo temperatūras diapazonu (\Rightarrow 6.4)
-

Ziņojums:

2050 — Mainīt pļauš. grafiku
Pagariniet darba laiku

Iespējamais cēlonis:

- darbības laiki tika samazināti/izdzēsti, vai pļaušanas laiks tika pagarināts — uzglabātie darbības laiki nav pietiekami, lai veiktu nepieciešamās pļaušanas operācijas

Risinājums:

- paīdziniet darbības laikus (\Rightarrow 11.7) vai samaziniet pļaušanas ilgumu (\Rightarrow 11.7)
-

Ziņojums:

2060 — Pļaušana ir pabeigta
Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis:

- sekmīgi pabeigta papildu platības pļaušana

Risinājums:

- pārvietojet pļaujmašīnu–robotu pļaujamajā platībā un novietojet to bāzes stacijā, lai uzlādētu akumulatoru (\Rightarrow 15.6)
-

Ziņojums:

2070 — GPS signāls
Nav signāla pie malas

Iespējamais cēlonis:

- visa pļaujamās platības mala atrodas ārpus signāla uztveršanas zonas

Risinājums:

- atkārtoti veiciet malas apbraukšanu (\Rightarrow 11.13)
 - lai saņemtu precīzāku diagnostiku, sazinieties ar STIHL izplatītāju
-

Ziņojums:

2071 – GPS signāls
Nav signāla 1. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 1. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 1. sākuma punkta pozīcijas maiņa (\Rightarrow 11.14)

Ziņojums:

2072 – GPS signāls
Nav signāla 2. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 2. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 2. sākuma punkta pozīcijas maina (⇒ 11.14)

Ziņojums:

2073 – GPS signāls
Nav signāla 3. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 3. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 3. sākuma punkta pozīcijas maina (⇒ 11.14)

Ziņojums:

2074 – GPS signāls
Nav signāla 4. sākuma punktā

Iespējamais cēlonis:

- 4. sākuma punkts atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- 4. sākuma punkta pozīcijas maina (⇒ 11.14)

Ziņojums:

2075 – GPS signāls
Nav signāla vēlamajā zonā

Iespējamais cēlonis:

- vēlamā zona atrodas radio signāla aizēnojumā

Risinājums:

- vēlamās zonas iestatīšana (⇒ 10.)

Ziņojums:

2076 – GPS signāls
Vēlamā zona netika atrasta

Iespējamais cēlonis:

- malas apbraukšanas laikā vēlamā zona netika atrasta

Risinājums:

- iestatiet vēlamo zonu. Pievērsiet uzmanību, lai vēlamā zonā un ierobežojošā lenta pārkļatos (⇒ 10.)

Ziņojums:

2077 – Vēlamā zona
Vēlamā zona ir ārpus māju zonas

Iespējamais cēlonis:

- vēlamā zona ir ārpus saglabātās māju zonas

Risinājums:

- vēlamās zonas iestatīšana (⇒ 10.)

Ziņojums:

2090 – bezvadu modulis
Sazināties ar izplatītāju

Iespējamais cēlonis:

- traucēta komunikācija ar bezvadu moduli

Risinājums:

- nav vajadzīga nekāda rīcība; ja nepieciešams, aparātprogrammatūra tiks atjaunota automātiski
- ja problēma netiek novērsta, sazinieties ar STIHL izplatītāju

Ziņojums:

2100 — GPS aizsardzība
Ārpus māju zonas
Bloķēta ierīce

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna–robots ir izņemta no māju zonas

Risinājums:

- nogādājiet plaujmašīnu–robotu atpakaļ māju zonā un ievadiet PIN kodu (⇒ 5.9.)

Ziņojums:

2110 — GPS aizsardzība
Jauna atrašanās vieta
Nepieciešama jauna uzstādīšana

Iespējamais cēlonis:

- plaujmašīna–robots tika pārvietota uz citu plaujamo platību. Otrs bāzes stacijas stieples signāls ir jau saglabāts.

Risinājums:

- jauna uzstādīšana (⇒ 11.13)

Ziņojums:

2400 – iMOW® veiksmīgi atiestatīts uz rūpīnīcas iestatījumiem

Iespējamais cēlonis:

- Plaujmašīna–robots tika atiestatīts uz rūpīnīcas iestatījumiem

Risinājums:

- Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

4000 – Strāvas apgādes kļūda
Akumulatora pārspriegums vai
zemspriegums

Iespējamais cēlonis:

- Akumulatora pārspiegums vai
zemspriegums

Risinājums:

- Nav vajadzīga nekāda rīcība; ja
nepieciešams, aparātprogrammatūra
tiks atjaunota automātiski.
- Ja problēma netiek novērsta,
sazinieties ar STIHL izplatītāju.

Ziņojums:

4001 – Temperatūras kļūda
Ārpus temperatūras diapazona

Iespējamais cēlonis:

- Akumulatorā vai ierīces iekšpusē ir
pārāk zema vai pārāk augsta
temperatūra

Risinājums:

- Iļaujiet plaujmašīnai–robotam sasilt vai
atdzist — atzīmējet akumulatora
pielaujamo temperatūras diapazonu
(⇒ 6.4)

Ziņojums:

4002 — Apgāšanās
Skatiet ziņojumu 1000

Ziņojums:

4003 — Pacelts pārsegs
Pārbaudiet pārsegus
Pēc tam nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- pārsegs tika pacelts.

Risinājums:

- pārbaudiet pārsegu un apstipriniet
ziņojumu ar OK.

Ziņojums:

4004 – Pārsniegta piedziņas
bremzēšanas laika robežvērtība
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Kļūda programmas secībā
- Nepareizs stieples izvietojums
- Šķēršļi ierobežojošās lentes zonā

Risinājums:

- Apstipriniet ziņojumu ar OK
- Izmantojot iMOW® Ruler, jo īpaši
stūros pārbaudiet stieples izvietojumu
(⇒ 12.5)
- Noņemiet šķēršļus

Ziņojums:

4005 – Pārsniegta naža bremzēšanas
laika robežvērtība
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Kļūda programmas secībā
- Automātiskās plaušanas laikā
pārtraukts stieples signāls (piem.,
strāvas padeves pārtraukums)

Risinājums:

- Apstipriniet ziņojumu ar OK
- Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas
padevi — darbības laikā nepārtrauktī
jādeg sarkanajai gaismas diodei; pēc
tam nospiediet taustiņu OK (⇒ 13.1)

Ziņojums:

4006 – Uzlādes process pārtraukts
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Kļūda programmas secībā
- Strāvas padeves pārtraukums uzlādes
laikā
- Plaujmašīna–robots ir izripojusi no
bāzes stacijas

Risinājums:

- Apstipriniet ziņojumu ar OK
- Pārbaudiet strāvas padevi bāzes
stacijai — ja plaujmašīna–robots ir
bāzes stacijā, lēni mirgo sarkanais LED
indikators (⇒ 13.1)
- Pārbaudiet, vai bāzes stacija ir pareizi
novietota (⇒ 9.1)

Ziņojums:

4008 – Vadības bloka kontakta traucējums
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Vadības konsole nav pareizi ievietota

Risinājums:

- Ielieciet vadības konsoli
- Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

4009 – Pārsega sensora traucējums
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Pārbīdīts pārsegs

Risinājums:

- Pārbaudiet pārsega pozīciju
- Pārbaudiet pārsega mobilitāti un
vajadzības gadījumā iztīriet pārsega
vadotni
- Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

4016 — Taustiņa STOP sensora novirze
Lai atbloķētu, nospiediet OK

Iespējamais cēlonis:

- Kļūda programmas secībā

Risinājums:

- Apstipriniet ziņojumu ar OK

Ziņojums:

4027 — Nospiests STOP taustiņš
Lai atbloķētu, nospiest OK

Iespējamais cēlonis:

- STOP taustiņš tika nospiests

Risinājums:

- apstipriniet ziņojumu ar OK

25. Darbības traucējummeklēšana

Lietošanas atbalsts un palīdzība

Lietošanas atbalstu un palīdzību var sniegt
STIHL specializētais izplatītājs.

Kontaktinformāciju un citu informāciju
skatiet šeit: <https://support.stihl.com/> oder
<https://www.stihl.com/>.

- ✖ Ja nepieciešams, vērsieties pie
specializēta izplatītāja; uzņēmums
STIHL iesaka izmantot STIHL
specializēto izplatītāju.

Traucējums:

pļaujmašīna—robots darbojas nepareizā
laikā

Iespējamais cēlonis:

- laiks un datums ir iestatīti nepareizi
- darbības laiki ir iestatīti nepareizi

- ierīci ir darbinājušas nepiederošas personas

Risinājums:

- iestatiet laiku un datumu (⇒ 11.10)
- iestatiet darbības laiku (⇒ 11.7)
- iestatiet drošības pakāpi „Vidējs” vai „Augsts” (⇒ 11.15)

Traucējums

Pļaujmašīna—robots nedarbojas darbības
laikā

Iespējamais cēlonis

- Notiek akumulatora uzlāde
- Automātika izslēgta
- Izslēgts darbības laiks
- Konstatēts lietus
- Ja ir aktivizēts pļaušanas grafika tips „Dinamiski”: Ir sasniegts iknedēļas pļaušanas ilgums, un šonedēļ nav nepieciešama papildu pļaušana
- Ir aktīvs ziņojums
- Vāks atvērts, vai tā vispār nav
- Bāzes stacija nav pieslēgta pie elektrotīkla
- Temperatūra ārpus pieļaujamā diapazona
- Strāvas padeves pārtraukums

Risinājums

- Ľaujiet akumulatoram uzlādēties (⇒ 15.7)
- Ieslēdziet automātiku (⇒ 11.7)
- Iespējojet darbības laiku (⇒ 11.7)
- Iestatiet lietus sensoru (⇒ 11.11)
- Nav nepieciešama turpmāka rīcība; pļaušanas grafika tipam „Dinamiski” pļaušanas reizes tiek sadalītas automātiski nedēļas laikā – ja nepieciešams, pļaušanas reizi aktivizējiet izvēlnē „Sākums” (⇒ 11.5)
- Novērsiet attēloto traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar taustiņu OK (⇒ 24.)
- Aizveriet vāku (⇒ 15.2)

- Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (⇒ 9.3)

- Ľaujiet pļaujmašīnai—robotam sasilt vai atdzist; pļaujmašīnas—robota izmantošanas normālais temperatūras diapazons: no +5 °C līdz +40 °C. Vairāk informācijas varat saņemt no izplatītāja ✖

- Pārbaudiet strāvas padevi. Ja pļaujmašīna—robots pēc periodiskas pārbaudes vēlreiz atklāj stieples signālu, tā turpina pārtraukto pļaušanas darbību. Tādējādi var paitet vairākas minūtes, līdz pļaušanas darbība automātiski atsākas pēc strāvas apgādes pārtraukuma. Intervāli starp atsevišķām periodiskām pārbaudēm ir garāki, ja strāvas apgādes pārtraukums ir garāks.

Traucējums

Pļaujmašīna—robots pēc izvēlnes „Sākums” atvēršanas nepļauj.

Iespējamais cēlonis

- Nepietiekams akumulatora uzlādes līmenis
- Konstatēts lietus
- Vāks nav aizvērts, vai arī tā vispār nav
- Ir aktīvs ziņojums
- Bāzes stacijā tika aktivizēta atgriešanās

Risinājums

- Uzlādējiet akumulatoru (⇒ 15.7)
- Iestatiet lietus sensoru (⇒ 11.11)
- Aizveriet vāku (⇒ 15.2)
- Novērsiet attēloto traucējumu un apstipriniet ziņojumu ar taustiņu OK (⇒ 24.)
- Ieslēdziet atgriešanos vai atkārtoti izpildiet komandu pēc savienošanās ar bāzes staciju

Traucējums:

pļaujmašīna–robots nedarbojas, un displejs ir tukšs

Iespējamais cēlonis:

- ierīce ir gaidīšanas režīmā
- bojāts akumulators

Risinājums:

- nospiediet jebkuru taustīņu, lai „uzmodinātu” pļaujmašīnu — parādās statusa rādījums (\Rightarrow 11.2)
- nomainiet akumulatoru (\times)

Traucējums:

pļaujmašīna–robots ir skaļa un vibrē

Iespējamais cēlonis:

- pļaušanas nazis ir bojāts
- pļaušanas mehānisms ir stipri piesārnots

Risinājums:

- mainiet pļaušanas nazi — noņemiet šķēršļus zālājā (\Rightarrow 16.4), (\times)
- notīriet pļaušanas mehānismu (\Rightarrow 16.2)

Traucējums:

slikts sasmalcināšanas vai pļaušanas rezultāts

Iespējamais cēlonis:

- zāles augstums ir pārāk augsts attiecībā uz pļaušanas augstumu
- zāle ir ļoti slapja
- pļaušanas nazis nav ass vai ir nodilis
- nepietiekams darba laiks, pļaušanas laiks pārāk īss
- nepareizi iestatīts pļaujamās platības izmērs
- pļaujamā platība ar ļoti augstu zāli
- gari lietus posmi

Risinājums:

- iestatiet pļaušanas augstumu (\Rightarrow 9.5)

- iestatiet lietus sensoru (\Rightarrow 11.11) pārceliet darbības laikus (\Rightarrow 11.7)
- nomainiet pļaušanas nazi (\Rightarrow 16.4) (\times)
- pagariniet vai papildiniet darbības laikus (\Rightarrow 11.7) pagariniet pļaušanas laiku (\Rightarrow 11.7)
- izveidojet jaunu pļaušanas grafiku (\Rightarrow 11.7)

- pļaujmašīnas tīram rezultātam atkarībā no pļaušanas platības nepieciešamas laiks līdz 2 nedēļām
- atļaujiet pļaušanu, kad līst lietus (\Rightarrow 11.11) pagariniet darbības laikus (\Rightarrow 11.7)

Traucējums:

displejs svešvalodā

Iespējamais cēlonis:

- valoda tika mainīta

Risinājums:

- iestatiet valodu (\Rightarrow 9.7)

Traucējums:

pļaušanas platībā rodas brūnas (zemes) vietas

Iespējamais cēlonis:

- pļaušanas laiks ir pārāk ilgs attiecībā uz pļaujamo platību
- ierobežojošā lenta ir novietota pārāk mazā rādiusā
- nepareizi iestatīts pļaujamās platības izmērs

Risinājums:

- samaziniet pļaušanas laiku (\Rightarrow 11.7)
- izlabojiet ierobežojošās lentas perimetru (\Rightarrow 12.)
- izveidojet jaunu pļaušanas grafiku (\Rightarrow 11.7)

Traucējums:

pļaušanas reizes ir ievērojami īsākas nekā parasti

Iespējamais cēlonis:

- zāle ir ļoti gara vai pārāk slapja
- ierīce (pļaušanas mehānisms, piedziņas riteņi) ir ļoti piesārnots
- akumulators ir nolietots

Risinājums:

- iestatiet pļaušanas augstumu (\Rightarrow 9.5) iestatiet lietus sensoru (\Rightarrow 11.11) pārceliet darbības laikus (\Rightarrow 11.7)
- tīriet ierīci (\Rightarrow 16.2)
- nomainiet akumulatoru — ievērojet ieteikumu displejā (\times), (\Rightarrow 24.)

Traucējums:

notiek pļaujmašīnas–robotu dokošana, un akumulators netiek lādēts

Iespējamais cēlonis:

- akumulatora lādēšana nav nepieciešama
- bāzes stacija nav pievienota elektrotīklam
- kļūdaina dokošana
- uzlādes kontaktu korozija
- ierīce ir gaidīšanas režīmā

Risinājums:

- nav nepieciešama nekāda rīcība — akumulatora uzlāde notiek automātiski, ja spriegums ir zem noteikta līmeņa
- pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (\Rightarrow 9.8)
- pļaujmašīnu–robotu novietojiet pļaujamajā platībā un nosūtiet atpakaļ uz bāzes staciju, (\Rightarrow 11.6) turklāt pārbaudiet, vai notiek atbilstošā dokošana — ja nepieciešams, labojiet dokstacijas stāvokli (\Rightarrow 9.1)
- nomainiet uzlādes kontaktus (\times)

- nospiediet jebkuru taustīņu, lai plaujmašīnu–robotu „uzmodinātu” — parādās statusa rādījums (⇒ 11.2)

Traucējums: nedarbojas dokošana

Iespējamais cēlonis:

- nelīdzenumi bāzes stacijas ieejas zonā
- netīri piedziņas riteņi vai netīrs grīdas panelis
- nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā
- nav nogriezti ierobežojošās lentas gali

Risinājums:

- noņemiet nelīdzenumus ieejas zonā (⇒ 9.1)
- notīriet piedziņas riteņus un bāzes stacijas pamatni (⇒ 16.2)
- novietojiet no jauna ierobežojošo lento — pārliecināties, vai tā ir pareizi izvietota bāzes stacijas zonā (⇒ 9.9)
- nogrieziet ierobežojošo lento, kā aprakstīts, un novietojiet bez lentas rezerves — atlikušos galus nerullēt (⇒ 9.10)

- novietojiet no jauna ierobežojošo lento — pārliecināties, vai tā ir pareizi izvietota bāzes stacijas zonā (⇒ 9.9)
- pārbaudiet ierobežojošās lentas galu pareizu pievienojumu bāzes stacijai (⇒ 9.10)

Traucējums: Plaujmašīna—robots ir pārbraukusi pāri ierobežojošai lentei.

Iespējamais cēlonis:

- ierobežojošā lente nav pareizi izvietota, nesakrīt attālumi
- Plaujamā platība ir pārāk slīpa
- plaujmašīnu—robotu ietekmē traucējumu lauki

Risinājums:

- Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu (⇒ 11.13), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu, slēdziet zonas ar pārāk lielu slīpumu (⇒ 11.13)
- Sazinieties ar STIHL izplatītāju (☒)

Traucējums: plaujmašīna—robots pārvietojas garām bāzes stacijai vai arī ievietojas sagrieztā veidā

Iespējamais cēlonis:

- apkārtējās vides iedarbība ietekmē stieples signālu
- nepareizi novietota ierobežojošā lenta bāzes stacijas platībā

Risinājums:

- savienojiet pāri plaujmašīnu—robotu un bāzes staciju atkārtoti — pārliecinieties, vai plaujmašīna, savienojot pāri, ievietojas tieši bāzes stacijā (⇒ 9.11)

Traucējums: plaujmašīna—robots bieži iesprūst

Iespējamais cēlonis:

- plaušanas augstums ir pārāk zems
- piesārnoti piedziņas riteņi
- ieplakas un šķēršļi plaujamaajā platībā

Risinājums:

- palieliniet plaušanas augstumu (⇒ 9.5)
- tīriet piedziņas riteņus (⇒ 16.2)
- aizpildiet caurumus plaujamaajā platībā, norobežojet platības ap šķēršļiem, piemēram, atklātas saknes, noņemiet šķēršlus (⇒ 9.9)

Traucējums:

Plaujmašīnai—robotam saduroties ar šķērslī, nav aktivizēts trieciena sensors

Iespējamais cēlonis:

- zems šķērslis (zemāks par 8 cm)
- šķērslis nav cieši saistīts ar zemi — piem., krituši augļi vai tenisa bumbiņa

Risinājums:

- noņemiet šķērslī vai norobežojiet ar bloķēto platību (⇒ 12.9)
- noņemiet šķērslī

Traucējums:

Braukšanas josla plaujamās platības malā

Iespējamais cēlonis:

- Pārāk bieža malas plaušana
- Pārāk ilgs plaušanas ilgums
- Tieki izmantoti sākuma punkti
- Kalpošanas laika beigās ļoti bieži tiek uzlādēti akumulators
- Aizkavēta atgriešanās mājās (koridors) nav ieslēgta

Risinājums:

- Izslēdziet malas plaušanu vai samaziniet to līdz vienai reizei nedēļā (⇒ 11.13)
- Saīsiniet plaušanas ilgumu
- Sāciet visas plaušanas reizes atbilstošajās plaušanas platībās pie bāzes stacijas (⇒ 11.14)
- Nomainiet akumulatoru — ievērojet ieteikumu displejā (☒), (⇒ 24.)
- Ieslēdziet aizkavēto braukšanu uz bāzes staciju (koridoru) (⇒ 11.13)

Traucējums:

Nenoplauta zāle plaujamās platības malā

Iespējamais cēlonis:

- Malu plaušana ir izslēgta
- Nepareizi izvietota ierobežojošā lente

- Zāle ir ārpus plaušanas naža sasniedzamības zonas

Risinājums:

- Vienu vai divas reizes nedēļā plaujet malu (\Rightarrow 11.13)
- Pārbaudiet ierobežojošās lentes izvietojumu (\Rightarrow 11.13), pārbaudiet attālumus, izmantojot iMOW® Ruler (\Rightarrow 12.5)
- Nenoplautās platības regulāri apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri

Traucējums

Nav stieples signāla

Iespējamais cēlonis

- Bāzes stacija ir izslēgta — nedeg gaismas diode
- Bāzes stacija nav pieslēgta elektrotīklam — nedeg gaismas diode
- Ierobežojošā lenta nav savienota ar bāzes staciju — mirgo sarkanā gaismas diode (\Rightarrow 13.1)
- Ierobežojošā lenta ir pārtraukta — mirgo sarkanā gaismas diode (\Rightarrow 13.1)
- Plaujmašīna—robots un bāzes stacija nav sapārotas
- Defekts elektronikā — gaismas diodei mirgo SOS signāls (\Rightarrow 13.1)

Risinājums

- Ieslēdziet bāzes staciju (\Rightarrow 13.1)
- Pārbaudiet bāzes stacijas strāvas padevi (\Rightarrow 9.8)
- Pievienojet ierobežojošo lento bāzes stacijai (\Rightarrow 9.10)
- Meklējet stieples lūzumu (\Rightarrow 16.7), pēc tam labojet ierobežojošo lento ar stieplu savienotājiem (\Rightarrow 12.16)
- Savienojet pārī plaujmašīnu—robotu un bāzes staciju (\Rightarrow 9.11)
- Sazinieties ar izplatītāju (\times)

Traucējums

Bāzes stacijas gaismas diodei mirgo SOS signāls

Iespējamais cēlonis

- Nav nodrošināts ierobežojošās lentas minimālais garums
- Defekts elektroniskajā sistēmā

Risinājums

- Uzstādīet AKM 100 (\times)
- Sazinieties ar izplatītāju (\times)

Traucējums:

plaujmašīna—robots nesaņem GPS signālu

Iespējamais cēlonis:

- tiek sagatavots satelīta savienojums
- aizsniedzamo satelītu skaits ir 3 vai mazāk
- ierīce atrodas radio signāla aizņemumā

Risinājums:

- turpmāka rīcība nav nepieciešama, savienojuma izveidošana var aizņemt dažas minūtes
- apejiet vai apbrauciet aizsargķēršlus (piem., kokus, jumtiņus)

Traucējums:

plaujmašīna—robots nevar izveidot savienojumu ar mobilo sakaru tīklu

Iespējamais cēlonis:

- plaujamā platība atrodas ārpus uztveršanas zonas
- bezvadu modulis nav aktivizēts

Risinājums:

- lieciet STIHL izplatītājam pārbaudīt bezvadu moduli (\times)

Traucējums:

ar plaujmašīnu – robotu nevar izveidot savienojumu, izmantojot lietotni.

Iespējamais cēlonis:

- bezvadu modulis ir neaktīvs;
- plaujmašīna – robots ir gaidīšanas režīmā;
- nav interneta savienojuma;
- plaujmašīna – robots nav piesaistīta pareizajai e-pasta adresei;

Risinājums:

- kamēr notiek savienošana pārī, bezvadu modulis tiek izslēgts, pēc tam tas tiek atkal aktivizēts, un ar plaujmašīnu – robotu var atkal izveidot savienojumu;
- nospiežot taustiņu, aktivizējet plaujmašīnu – robotu, iestatiet energorežīmu „Standarta” (\Rightarrow 11.10)
- ierīce, kurā ir instalēta lietotne, ir savienota ar internetu;
- rediģējet e-pasta adresi. (\Rightarrow 10.)

26. Apkopes grafiks

26.1 Nodošanas apstiprinājums

Modelis: _____

Sērijas numurs: _____

Datums: _____



Nākamā apkope

Datums: _____

26.2 Apkopes apstiprinājums

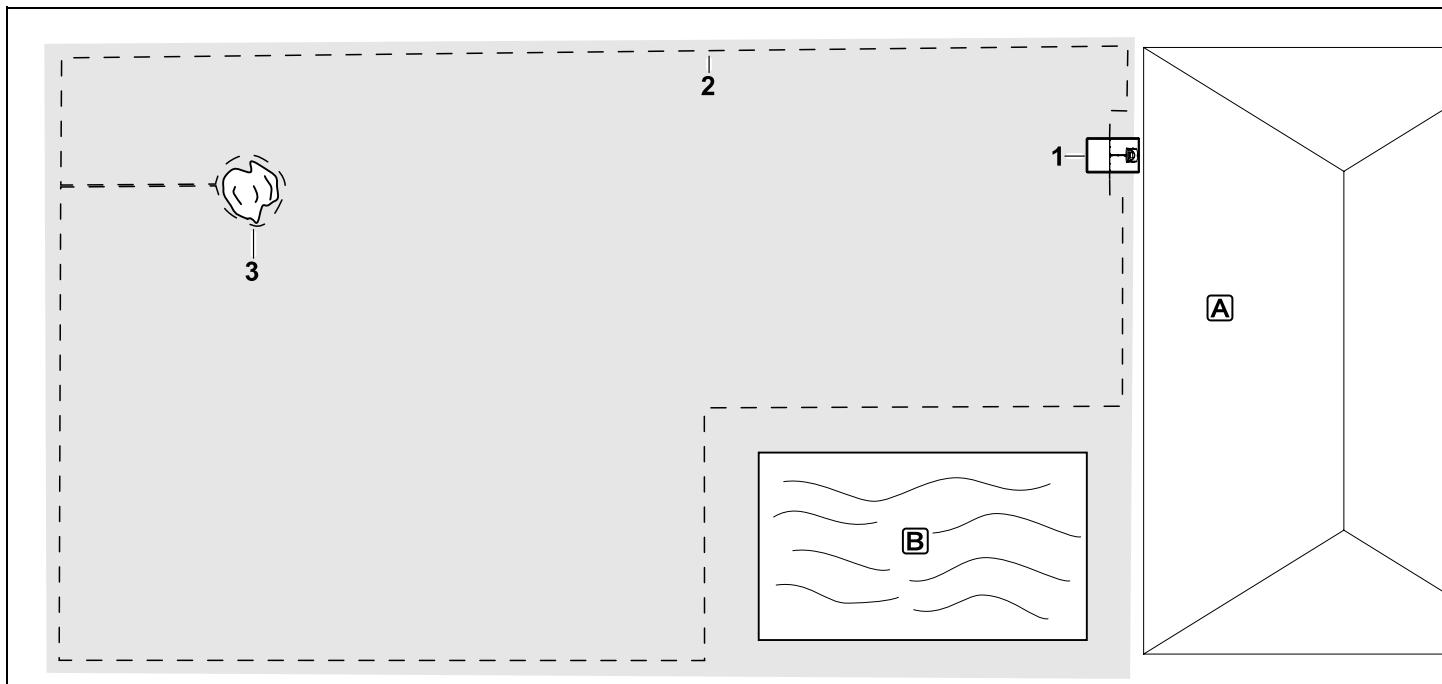


Veicot apkopes darbus, nododiet šo lietošanas pamācību STIHL specializētajam izplatītājam.
Viņš iepriekš nodrukātajos laukos apstiprina apkopes darbu veikšanu.

 Apkopes veikšanas datums

 Nākamās apkopes datums

27. Uzstādīšanas piemēri



Taisnstūra plaušanas platība ar vienu koku un peldbaseinu

Bāzes stacija:

atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai **A**

Blokētā platība:

uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku (3), sākot no savienojuma posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Peldbaseins:

drošības apsvērumu dēļ (noteikta lentas atstarpe) ieklājiet ierobežojošo lantu (2) ap baseinu **B**.

Stieples atstarpe ($\Leftrightarrow 12.5$)

Attālums līdz malai: **28 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piem., gājēju celiņam) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā ± 1 cm:

0 cm

Attālums līdz kokam: **28 cm**

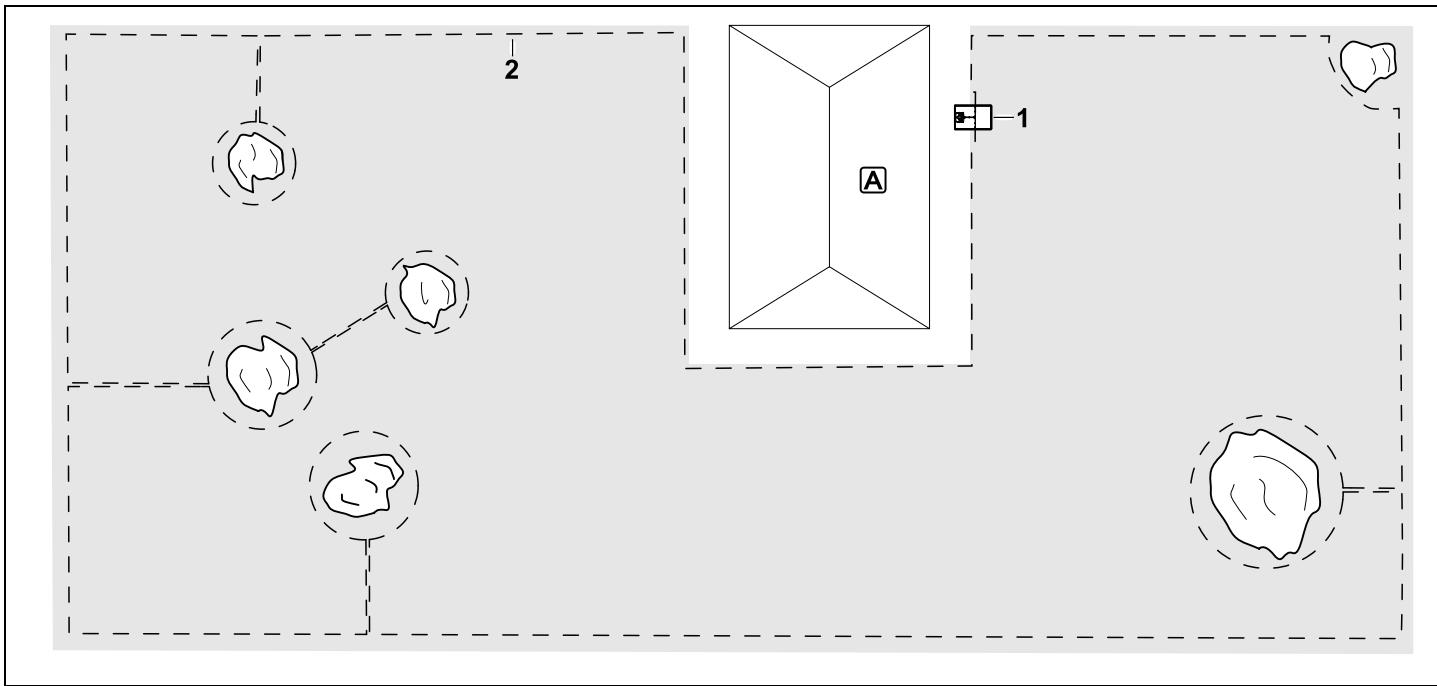
Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

Programmēšana:

pēc plaujamās platības lieluma iestatīšanas nav nepieciešami nekādi turpmāki pielāgojumi.

Īpatnības:

nenopļautās platības ap peldbaseinu periodiski nopļaujiet manuāli vai apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri.



U formas plaujamā platība ar vairākiem
brīvi stāvošiem kokiem

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai **A**

Blokētās platības:
uzstādīšana ap brīvi stāvošiem kokiem,
sākot no savienojumu posmiem, kas
uzstādīti taisnā leņķī pret malu (2), 2
blokētas platības ir savienotas ar
savienojumu posmu.

Stieples atstarpe (\Rightarrow 12.5)

Attālums līdz malai: **28 cm**

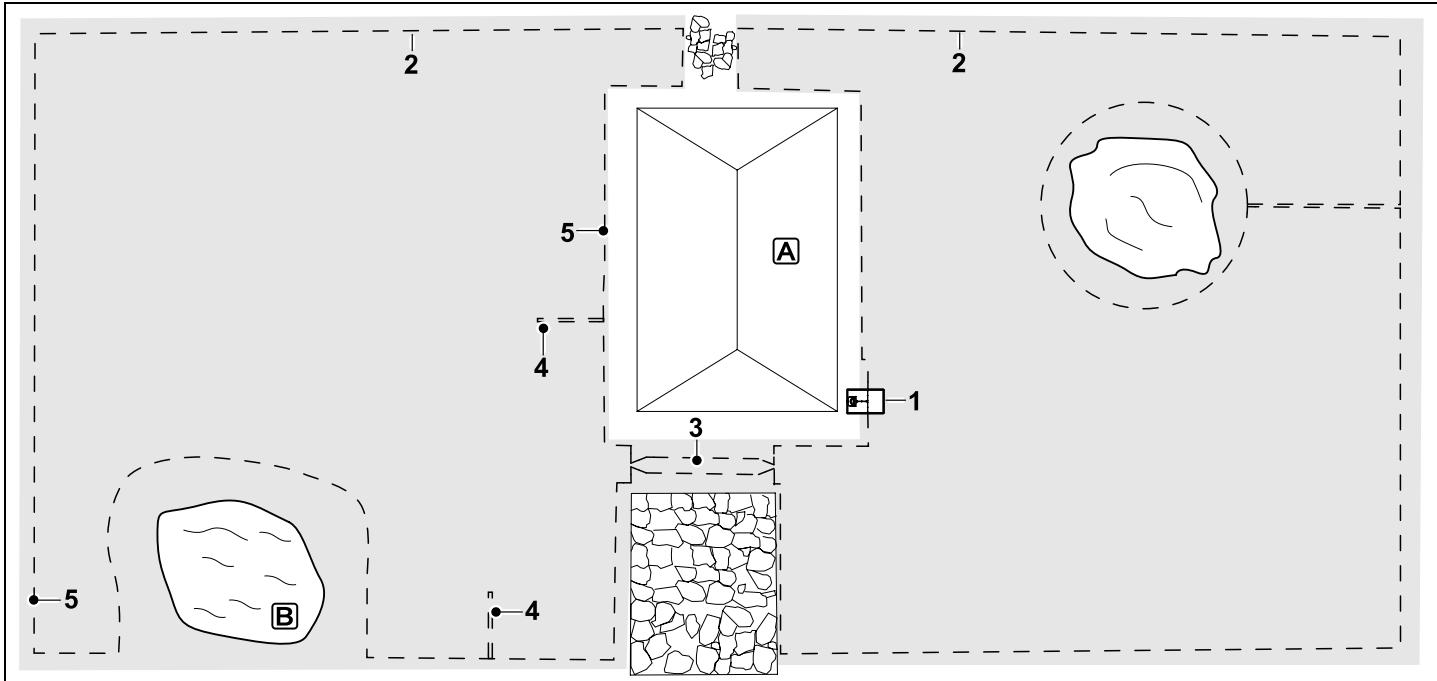
Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai
platībai (piem., gājēju ceļiņam) ar apvidus
augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm:

0 cm

Attālums līdz kokiem: **28 cm**

Programmēšana:
pēc plaujamās platības lieluma
iestatīšanas nav nepieciešami nekādi
turpmāki pielāgojumi.

Īpatnības:
koks plaujamās platības stūri – platību aiz
norobežotā koka apstrādājiet periodiski ar
piemērotu zāles trimmeri vai atstājiet kā
augstas zāles plāvu.



Divās daļās sadalīta plaujamā platība ar dīķi un brīvi stāvošu koku

Bāzes stacija:

atrašanās vieta (1) tieši blakus mājai **A**

Bloķētā platība:

uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku, sākot no savienojuma posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Dīķis:

drošības apsvērumu dēļ (noteikta lentas attstarpe) ierobežojošā lenta (2) tiek novilkta ap dīķi **B**.

Stieples atstarpe (\Rightarrow 12.5)

Attālums līdz malai: **28 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piemēram, gājēju celiņam) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā $+$ / $-$

1 cm: 0 cm

Ap koku: **28 cm**

Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

Celiņš:

celiņa (3) ierīkošana. Stieples atstarpe: **22 cm** (\Rightarrow 12.11)

Meklēšanas cilpas:

divu meklēšanas cilpu (4) uzstādīšana, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup. (\Rightarrow 11.13)

Minimālais attālums no iebrauktuvēs celiņā: **2 m**

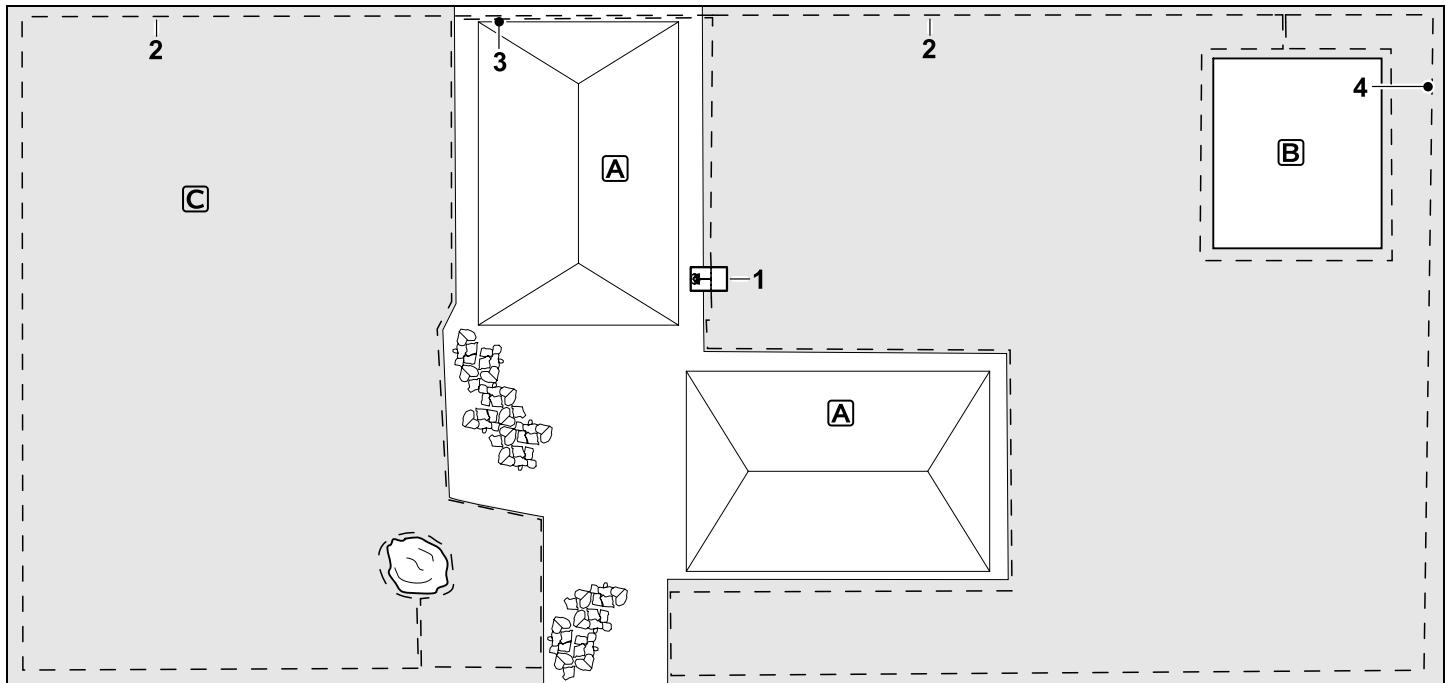
Ievērojet minimālo attālumu no stūriem. (\Rightarrow 11.13)

Programmēšana:

nosakiet plaujamās platības kopējo apjomu, programmējet 2 sākuma punktus (5) (bāzes stacijas tuvumā un šaurajā stūrī pie dīķa) (\Rightarrow 11.14)

Īpatnības:

nenopļautas platības, piemēram, ap dīķi, periodiski plaujiet manuāli vai apstrādājiet ar piemērotu zāles trimmeri.



Divās daļās sadalīta pļaujamā platība – pļaujmašīna–robots nevar patstāvīgi aizbraukt no vienas pļaujamās platības uz otru.

Bāzes stacija:
atrašanās vieta (1) tieši blakus mājām [A]

Bloķētā platība:

uzstādīšana ap brīvi stāvošu koku un dārzenu dārzu [B], sākot no savienojumu posma, kas uzstādīts taisnā leņķī pret malu.

Stieples atstarpe (\Rightarrow 12.5)

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piemēram, terasei) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku nekā $+/- 1\text{ cm}$:

0 cm

Attālums no augstiem šķēršļiem: **28 cm**

Attālums no koka: **28 cm**
Minimālā stieples atstarpe šaurākajās vietās aiz sakņu dārza: **44 cm**

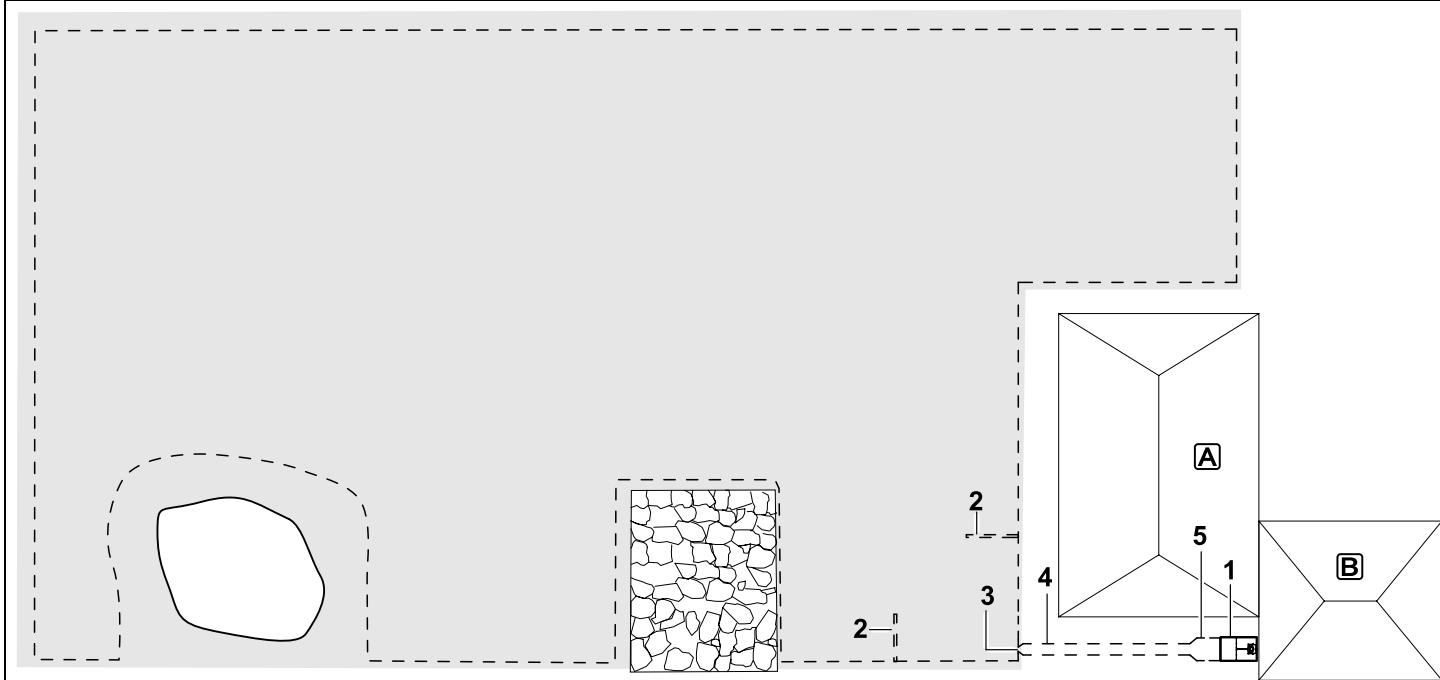
Papildu platība:
uzstādīšana papildu platībā [C], izvietojot savienojuma posmu (3) kabeļu kanālā uz mājas terases.

Programmēšana:
nosakiet pļaujamās platības (bez papildu platības) lielumu, programmējet 1 sākuma punktu (4) šaurākajā vietā, lai izmantotu tūklā savienotu braukšanu mājup; (\Rightarrow 11.13) ieprogrammējet sākšanas biežumu no 2 līdz 10 braucieniem (\Rightarrow 11.14)

Īpatnības:
pārvietojet pļaujmašīnu–robotu uz papildu platību vairākas reizes nedēļā un

aktivizējet izvēlni „Sākums”. (\Rightarrow 11.5)
ievērojet veikspēju atbilstoši platībai.
(\Rightarrow 14.4)

Nepieciešamības gadījumā uzstādīet sadalītās pļaujamās platības ar divām atsevišķām bāzes stacijām.



Plaujamā platība ar ārējo bāzes staciju (1)

Bāzes stacija:

atrašanās vieta (1) tieši pie garāžas **B** un aiz mājas **A**.

Stieples atstarpe (\Rightarrow 12.5)

Attālums līdz malai: **28 cm**

Attālums līdz norobežotai, pārbraucamai platībai (piemēram, terasei) ar apvidus augstuma atšķirību mazāku kā +/- 1 cm:

0 cm

Attālums līdz ūdens virsmai: **100 cm**

Meklēšanas cilpas:

divu meklēšanas cilpu (2) uzstādīšana, lai izmantotu tīklā savienotu braukšanu mājup. (\Rightarrow 11.13)

Minimālais attālums no celiņa

iebrauktuves: **2 m**
levērojiet minimālo attālumu no stūriem.
(\Rightarrow 12.12)

Programmēšana:

nosakiet plaujamās platības lielumu un vismaz vienu sākuma punktu ārpus celiņa uz bāzes staciju. (\Rightarrow 11.14)

Īpatnības:

celiņš (4) uzstādīšana ar piltuvveida ieeju (3). (\Rightarrow 12.11)

Stieples atstarpe: 22 cm

Celiņš (4) ved uz ārējo bāzes staciju (1).
Vienu metru pirms bāzes stacijas paplašiniet celiņa stieples atstarpi līdz pamatplāksnes platumam (5). (\Rightarrow 9.9)
levērojiet izmērus celiņā un blakus bāzes stacijai.

Mielos pirkėjos, mieli pirkėjai,

mes džiaugiamės, kad pasirinkote STIHL.
Mes kuriame ir gaminame aukščiausios
kokybės gaminius, kurie atitinka mūsų
klientų poreikius. Taip atsiranda didelio
patikimumo gaminiai net ir ekstremaliomis
salygomis.

STIHL taip pat pasisako už aukštą serviso
kokybę. Mūsų specializuoti pardavėjai
garantuoja kompetetingas konsultacijas ir
mokymus taip pat visapusišką techninę
paramą.

Dėkojame, kad pasitikite mumis, ir linkime
sėkmingai naudotis įsigytu STIHL gaminiu.

Dr. Nikolas Stihl

**Svarbu! PERSKAITYTI PRIEŠ
NAUDOJIMĄ IR IŠSAUGOTI.**

		LT	RU	HU
1. Turinys				
Apie šią naudojimo instrukciją	188			
Bendroji informacija	188			
Variantai atskiroms šalims	188			
Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją	189			
Įrenginio aprašymas	190			
Vejos pjovimo robotas	190			
Įkrovimo stotelė	191			
Ekranas	192			
Kaip veikia vejos pjovimo robotas	193			
Veikimo principas	193			
Saugos įtaisai	194			
Mygtukas STOP	194			
Įrenginio blokuotė	194			
Apsauginiai gaubtai	194			
Impulsinis jutiklis	194			
Apsauga pakėlus	194			
Polinkio jutiklis	195			
Ekrano apšvietimas	195			
PIN užklausa	195			
GPS apsauga	195			
Jūsų saugumui	195			
Bendroji informacija	195			
Apranga ir įranga	196			
Įspėjimas – pavojinga elektros srovė!	196			
Akumulatorius	197			
Įrenginio gabenimas	197			
Prieš pradėdami eksplloatuoti	198			
Programavimas	199			
Eksplloatuojant	199			
Techninė priežiūra ir remontas	200			
Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant	201			
Utilizavimas	201			
Simbolių aprašymas	201			
Komplektas	202			
Pirmasis įrengimas	202			
Nurodymai dėl įkrovimo stotelės	206			
Įkrovimo stotelės jungtys	208			
Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės	209			
Įrengimo medžiagos	209			
Pjovimo aukščio nustatymas	209			
Pirmaojo įrengimo nurodymai	210			
Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas	210			
Įkrovimo stotelės įrengimas	211			
Ribojimo vielos tiesimas	212			
Ribojimo vielos prijungimas	215			
Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės susiejimas	219			
Įrengimo tikrinimas	221			
Vejos pjovimo roboto programavimas	222			
Pirmaojo įrengimo užbaigimas	223			
Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo	223			
Vejos pjovimo roboto iMOW® programa	223			
Meniu	224			
Valdymo nurodymai	224			
Būsenos rodmuo	225			
Informacijos sritis	227			
Pagrindinis meniu	227			
Pradžia	227			
Grižimas	228			
Pjovimo planas	228			
Daugiau	229			
Nuostatai	229			
Vejos pjovimo roboto iMOW® nustatymai	229			
Lietaus jutiklio nustatymas	230			

Būsenos rodmens nustatymas	230	Irenginio naudojimo pradžia	246	Elektrinis, akumulatorinis vejos piovimo robotas (RMI) su įkrovimo stotele (ADO)	258
Įrengimas	231	Pasiruošimas	246		
Pradinių taškų nustatymas	231	Atlenkiamasis dangtis	247		
Saugumas	232	Užprogramuotų duomenų pritaikymas	247		
Techninė priežiūra	233	Pjovimas įjungus automatinę piovimą	248		
Informacija	234	Pjovimas neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę	248		
Ribojimo viela	235	Vejos piovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės	248	Perdavimo patvirtinimas	271
Ribojimo vielos tiesimo planavimas	235	Įkraukite akumulatorių	249	Techninės priežiūros patvirtinimas	271
Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas	236	Techninė priežiūra	250	Įrengimo pavyzdžiai	272
Ribojimo vielos tiesimas	236	Techninės priežiūros planas	250		
Ribojimo vielos prijungimas	236	Įrenginio valymas	250		
Atstumas tarp vielų – „iMOW® Ruler“ naudojimas	237	Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas	251	2. Apie šią naudojimo instrukciją	
Smailūs kampai	238	Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas	251	2.1 Bendroji informacija	
Siauros vietos	238	Pjovimo peilio galandimas	252	Ši naudojimo instrukcija yra gamintojo originali naudojimo instrukcija pagal EC direktyvą 2006/42/EC.	
Jungiamųjų atkarpu įrengimas	238	Griebtuvinio disko išmontavimas ir įmontavimas	252	STIHL nuolat tobulina savo gaminius, todėl pasiliekame teisę keisti įrenginio konstrukciją arba techninius ypatumus. Todėl pretenzijos dėl šiame leidinyje pateiktų duomenų ir paveikslėlių nepriimamos.	
Blokuojami plotai	239	Laido trūkio paieška	253	Šioje naudojimo instrukcijoje aprašomi modeliai, kurie yra ne visose šalyse.	
Pašaliniai plotai	240	Laikymas ir žiemos pertrauka	254	Šios naudojimo instrukcijos autorų teisės saugomos. Pasiliekame visas teises, išskaitant kopijavimo, vertimo ir apdorojimo elektroninėmis sistemomis teises.	
Pereinamosios linijos	240	Įkrovimo stotelės išmontavimas	254		
Orientyriniai kabeliai įrenginio grįžimui su poslinkiu	242	Iprastos atsarginės dalys	255		
Tikslus kraštų nupjovimas	243	Priedai	255		
Nuožulnus reljefas išilgai ribojimo vielos	243	Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų	255		
Vielos rezervų įrengimas	244	Aplinkos apsauga	256		
Vielos jungčių naudojimas	244	Akumulatoriaus išmontavimas	256		
Maži atstumai iki kraštų	244	Gabenimas	257		
Įkrovimo stotelė	245	Įrenginio kėlimas arba nešimas	258		
Įkrovimo stotelės valdymo elementai	245	Įrenginio tvirtinimas	258	2.2 Variantai atskiroms šalims	
Pjovimo nurodymai		ES gamintojo atitikties deklaracija	258	Skirtingoms šalims STIHL tiekia įrenginius su nevienodais kištukais ir jungikliais.	
Bendroji informacija	245				
Mulčiavimas	246				
Aktyvumo trukmė	246				
Pjovimo trukmė	246				
Namų sritis (RMI 422 PC)	246				

Paveikslėliuose pavaizduoti įrenginiai su europiniais kištukais. Įrenginiai, kurių kištukai yra kitokios konstrukcijos, prie tinklo prijungiami įprasta tvarka.

2.3 Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją

Paveikslėliais ir tekstais apibūdinami tam tikri veiksmai.

Visi vaizdiniai simboliai, pritvirtinti prie įrenginio, aiškinami šioje naudojimo instrukcijoje.

Žiūrėjimo kryptis:

žiūrėjimo kryptis naudojimo instrukcijoje žymima simboliais „I kairę“ ir „I dešinę“: naudotojas stovi už įrenginio ir žiūri į priekį važiavimo kryptimi.

Skyrių nuorodos:

Į atitinkamus skyrius ir poskyrius su kitais paaiškinimais pateikiama nuoroda su rodykle. Šiame pavyzdyste pavaizduota nuoroda į skyrių: (⇒ 3.)

Teksto pastraipų žymėjimas:

aprašyti nurodymai gali būti pažymėti, kaip nurodyta tolesniuose pavyzdžiuose.

Naudojimo veiksmai, kai reikalinga naudotojo pagalba:

- atsuktuvo atsukite varžtą (1), suaktyvinkite svirtį (2)...

Bendrieji išvardijimai:

- gaminio naudojimas sporto renginiuose arba varžybose.

Tekstai, kuriuose pateikta papildoma svarbi informacija:

teksto pastraipos, turinčios papildomą reikšmę, kad būtų lengviau pastebimos, naudojimo instrukcijoje pažymėtos toliau nurodytais simboliais.

Pavojus!

Nelaimingų atsitikimų ir sunkaus asmenų sužalojimo pavojus. Būtina atitinkamai elgtis arba nesiimti atitinkamų darbų.

Ispėjimas!

Pavojus susižeisti asmenims. Atitinkamai elgiantis išvengiamai galimų arba numanomų sužalojimų.

Atsargiai!

Atitinkamai elgiantis galima išvengti lengvų sužalojimų ir materialinės žalos.

Nuoroda

Informacija, skirta tam, kad galėtumėte geriau naudotis įrenginiu ir išvengtumėte galimų klaidų jį valdydami.

Tekstai su nuoroda į paveikslėlį:

kai kuriuos paveikslėlius, į kuriuos reikia atkreipti dėmesį naudojantis įrenginiu, rasite naudojimo instrukcijos pradžioje.

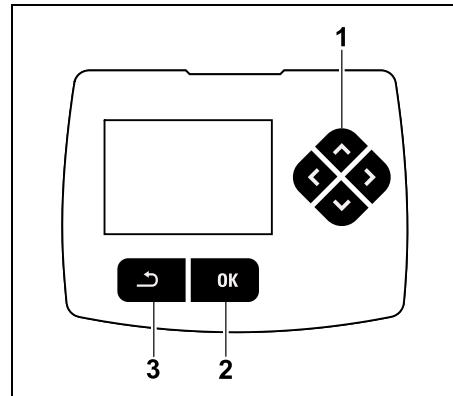
Šis fotoaparato simbolis žymi su aprašomu tekstu susijusį paveikslėli, esantį atitinkamame naudojimo instrukcijos puslapyje.



Paveikslėliai su teksto ištraukomis:

veiksmaus su tiesiogine nuoroda į paveikslėlį rasite iš karto po paveikslėliu su atitinkamais pozicijų numeriais.

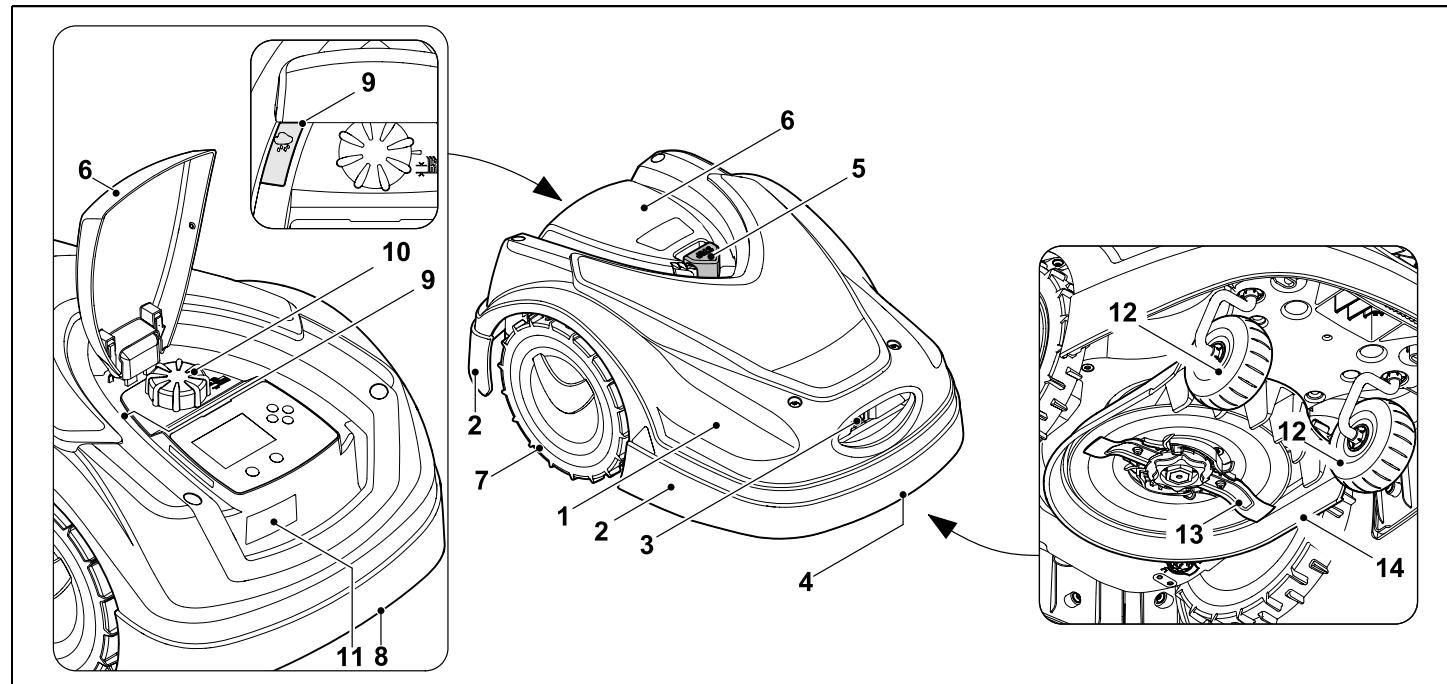
Pavyzdys:



Valdymo kryžmės mygtukas (1) naudojamas naršyti meniu, mygtukai OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtukai „Atgal“ (3) galima vėl išeiti iš meniu.

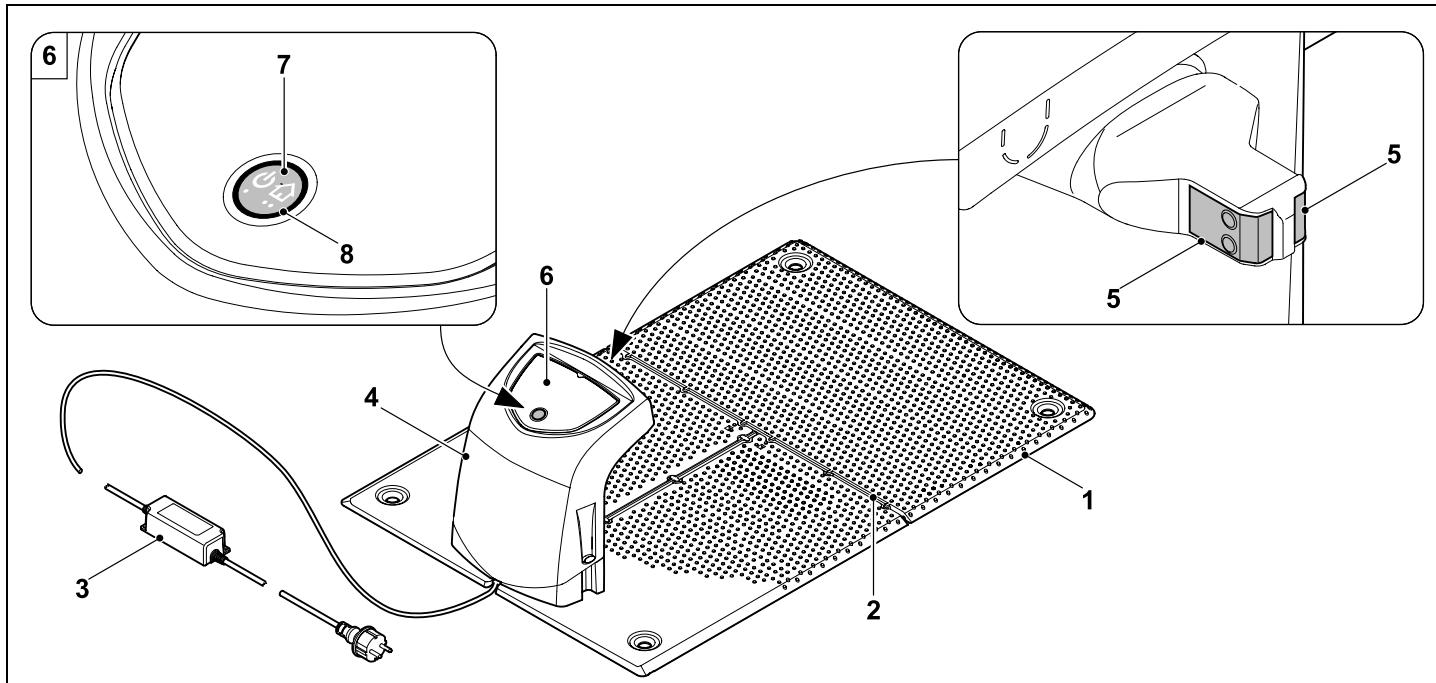
3. Įrenginio aprašymas

3.1 Vejos pjovimo robotas



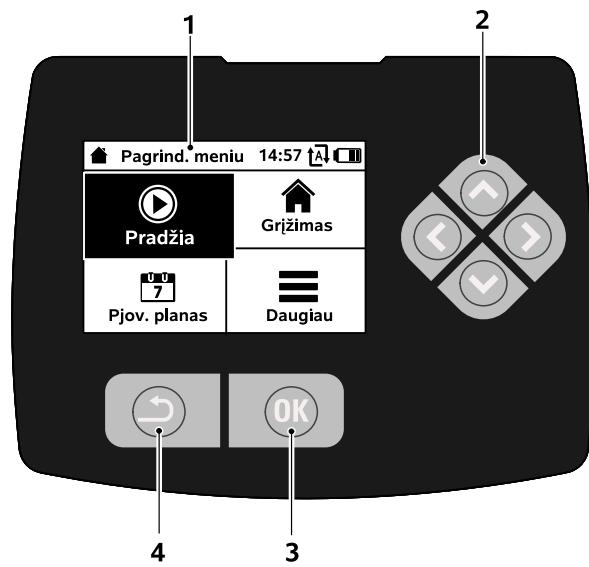
- | | | | | | |
|----------|---|-----------|---|-----------|--|
| 1 | Judamai pritvirtintas gaubtas
(⇒ 5.4), (⇒ 5.5) | 7 | Varantysis ratas | 13 | Iš abiejų pusių pagalastas pjovimo peilis (⇒ 16.3) |
| 2 | Apsauginė juostelė | 8 | Galinė gabenimo rankena (sujungta su judamai pritvirtintu gaubtu)
(⇒ 21.1) | 14 | Pjovimo įranga |
| 3 | Įkrovimo kontaktai:
prijungimo prie įkrovimo stotelės kontaktai | 9 | Lietaus jutiklis (⇒ 11.11) | | |
| 4 | Priekinė gabenimo rankena
(sujungta su judamai pritvirtintu gaubtu) (⇒ 21.1) | 10 | Pjovimo aukščio reguliavimo pasukama rankena (⇒ 9.5) | | |
| 5 | Mygtukas STOP (⇒ 5.1) | 11 | Specifikacijų lentelė su įrenginio numeriu | | |
| 6 | Atlenkiamasis dangtis (⇒ 15.2) | 12 | Priekinis ratas | | |

3.2 Įkrovimo stotelė



- 1** Pagrindo plokštė
- 2** Laido tvirtinimo detalės ribojimo vielai nutiesti (\Rightarrow 9.10)
- 3** Maitinimo blokas
- 4** Nuimamas dangtis (\Rightarrow 9.2)
- 5** Įkrovimo kontaktai:
prijungimo prie vejos pjovimo roboto kontaktas
- 6** Valdymo pultas
su mygtuku ir šviesos diodu
(\Rightarrow 13.1)
- 7** Mygtukas
- 8** Indikatorius su šviesos diodu

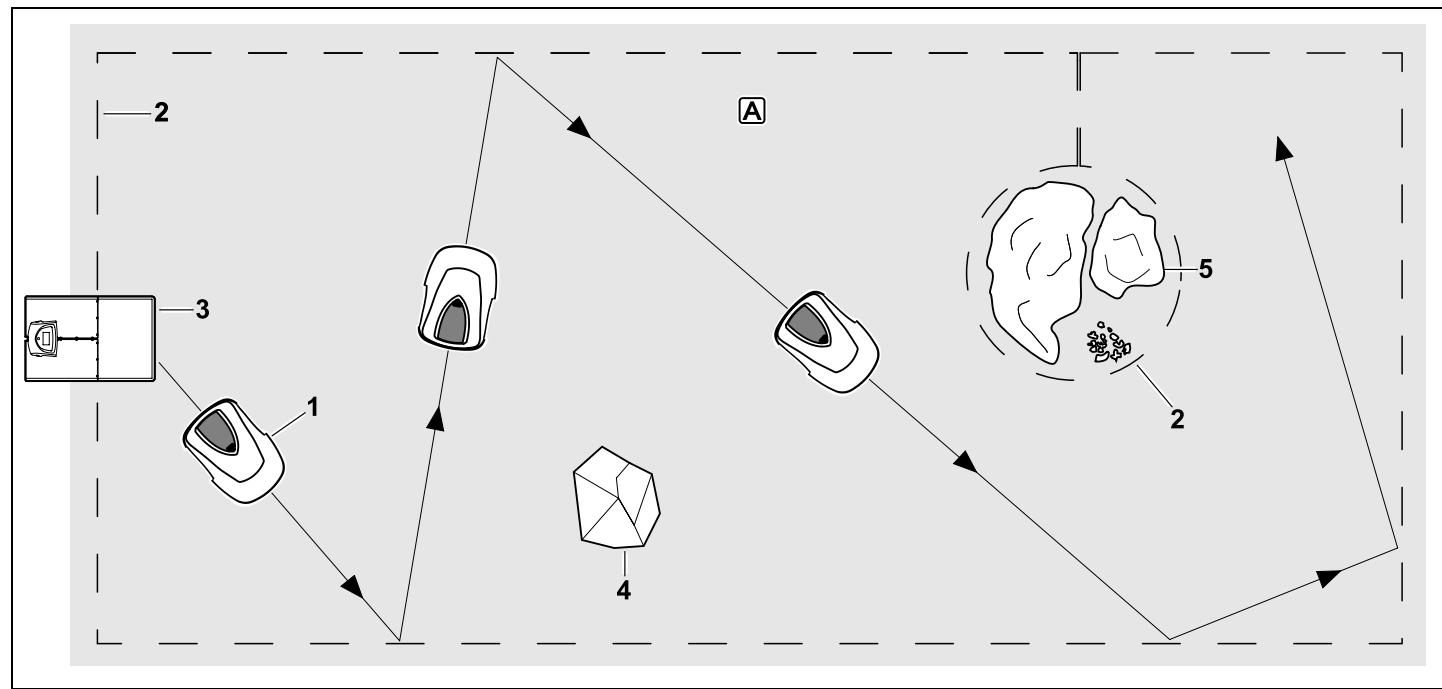
3.3 Ekranas



- 1 Grafinis ekranas
- 2 Valdymo kryžmės mygtukas:
naršymas meniu (⇒ 11.1)
- 3 Mygtukas OK:
naršymas meniu (⇒ 11.1)
- 4 Mygtukas „Atgal“:
naršymas meniu

4. Kaip vejos pjovimo robotas

4.1 Veikimo principas



Vejos pjovimo robotas (1) yra skirtas veja apželdintiems plotams automatiškai pjauti. Jis pjauna vejų juostas parinkdamas atsiktinai.

Vejos pjovimo robotas galės atpažinti pjaunamo ploto **A** ribas šį plotą aptvérus ribojimo viela (2). Ja perduodamas vielos signalas, kurj siunčia įkrovimo stotelę (3).

Pjaunamame plote esančias stabilias kliūtis (4) atpažysta vejos pjovimo roboto impulsinis jutiklis. Sritis (5), į kurias vejos

pjovimo robotas neturi važiuoti, ir kliūtis, į kurias jis neturi atsitrenkti, reikia aptverti ribojimo viela.

Ijungus automatinį pjovimą vejos pjovimo robotas **per aktyvumo trukmę** (\Rightarrow 14.3) automatiškai išvažiuoja iš įkrovimo stotelės ir pjauna veją. Kai reikia įkrauti akumuliatorių, vejos pjovimo robotas savarankiškai gržta į įkrovimo stotelę. Pasirinkus pjovimo plano tipą „Standartinis“, vejos pjovimo robotas pjauna ir įkraunamas visą aktyvumą

trukmę. Jei pasirinktas pjovimo plano tipas „Dinaminis“, per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir įkrovimo etapų skaičius ir jų trukmė.

Esant išjungtam automatiniam pjovimui ir vykstant pjovimo etapams, **neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę**, pjovimo etapą galima suaktyvinti meniu „Pradeti“. (\Rightarrow 11.5)



Vejos piovimo robotas STIHL veikia patikimai ir netrukdomas artimoje kaimynystėje veikiančių kitų vejos piovimo robotų. Vielos signalas atitinka EGMF (Europos sodo prietaisų gamintojų) standartą dėl elektromagnetinių bangų emisijos.

5. Saugos įtaisai

Įrenginys yra pritaikytas saugiai valdyti, o apsaugai nuo netinkamo naudojimo užtikrinti Jame įrengti keli saugos įtaisai.

Pavojus susižeisti!

⚠ Jeigu nustatoma, kad sugedo kuris nors iš saugos įtaisių, tuomet įrenginio negalima naudoti.
Kreipkitės į prekybos atstovą.
STIHL rekomenduoja STIHL prekybos atstovą.

5.1 Mygtukas STOP

Vejos piovimo roboto viršutinėje pusėje paspaudus raudoną mygtuką STOP, įrenginys iš karto sustabdomas. Piovimo peilis sustoja per kelias sekundes ir ekrane pasirodo pranešimas „Paspautas STOP mygtukas“. Kol pranešimas rodomas, vejos piovimo roboto negalima pradėti eksplloatuoti ir jis yra saugioje būsenoje. (⇒ 24.)

Jei įjungta automatika, paspaudus OK ir patvirtinus pranešimą pateikiama užklausa, ar reikia testi automatinį režimą. Paspaudus **Taip**, vejos piovimo robotas toliau pjauna veja, atsižvelgdamas į piovimo planą.



Paspaudus **Ne**, vejos piovimo robotas lieka stovėti piovimo plote, automatika išjungianta. (⇒ 11.7)

i Ilgai spaudžiant mygtuką STOP, papildomai suaktyvinama įrenginio blokuotė. (⇒ 5.2)

5.2 Įrenginio blokuotė

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tirkindami, užblokuokite vejos piovimo robotą.



Suaktyvinus įrenginio blokuotę, vejos piovimo robotas negali būti eksplloatuojamas.

Įrenginio blokuotés aktyvinimas:

- ilgai spauskite **mygtuką STOP**;
- meniu „**Daugiau**“;
- meniu „**Saugumas**“.

Įrenginio blokuotés aktyvinimas meniu „**Daugiau**“:

- meniu „**Daugiau**“ pasirinkite įrašą „**Blokuoti vejos piovimo robotą iMOW®**“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇒ 11.8)

Įrenginio blokuotés aktyvinimas meniu „**Saugumas**“:

- meniu „**Daugiau**“ atidarykite pomeniu „**Nuostatai**“ ir „**Saugumas**“; (⇒ 11.15)
- pasirinkite įrašą „**Įrenginio blokuotė**“ ir patvirtinkite spustelėdami mygtuką OK.

Įrenginio blokuotés atšaukimas:

- prireikus įjunkite įrenginį paspausdami bet kurį mygtuką;

- vejos piovimo robotą atblokuokite parodytu mygtukų deriniu. Ekrane nurodyta eilės tvarka reikia paspausti **mygtuką OK** ir **mygtuką „Atgal“**.



5.3 Apsauginiai gaubtai

Vejos piovimo robote sumontuoti apsauginiai gaubtai, saugantys nuo netikėto sąlyčio su piovimo peiliu ir nupjauta žole. Labiausiai saugo gaubtas.

5.4 Impulsinis jutiklis

Vejos piovimo robotas turi judantį gaubtą, kuris veikia kaip impulsinis jutiklis. Veikdamas automatiniu režimu jis iš karto sustoja, jei atsitrenkia į (mažiausiai 8 cm aukščio) tvirtai prie žemės priglususią kliūtį. Jis iš karto pakeičia judėjimo kryptį ir toliau tėsia piovimo procesą. Jei impulsinis jutiklis suveikia dažnai, sustoja ir piovimo peilis.

⚠ Įrenginys į kliūtį atsitrenkia tam tikra jėga. Todėl jautrios kliūties arba lengvi daiktai, pavyzdžiu, gėlių vazonai, gali būti apversti ir pažeisti.

STIHL rekomenduoja šias kliūties pašalinti arba aptverti kaip blokuojamą plotą. (⇒ 12.9)

5.5 Apsauga pakėlės

Jei vejos piovimo robotas pakeliamas už gaubto, piovimo procesas iš karto nutraukiamas. Piovimo peilis sustoja per kelias sekundes.

5.6 Polinkio jutiklis

Jei eksplotuojant pradedamas pjauti aukštesnis nei leistina šlaitas, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pakeičia važiavimo kryptį. Ivykus pramušimui, važiavimo pavara ir pjovimo variklis išjungiami.

5.7 Ekrano apšvietimas

Eksplotuojant suaktyvinamas ekrano apšvietimas. Šviesa puikiai apšviečia net ir tamsoje eksplotuojamą vejos pjovimo robotą.

5.8 PIN užklausa

Suaktyvinus PIN užklausą, pakėlus vejos pjovimo robotą pasigirsta įspėjamas signalas, jei per vieną minutę neįvedamas PIN kodas. (⇒ 11.15)

Vejos pjovimo robotą galima eksplotuoti tik su kartu tiekiama įkrovimo stotele. Kitą įkrovimo stotelę būtina susieti su vejos pjovimo robotu. (⇒ 9.11)

! STIHL rekomenduoja nustatyti vieną iš **apsaugos lygmenų** – „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai asmenys negalėtų prijungti vejos pjovimo roboto prie kitų įkrovimo stotelių, jo reguliuoti arba užprogramuoti duomenų.

5.9 GPS apsauga

Modelis **RMI 422 PC** yra su GPS imtuvu. Kai įjungta GPS apsauga, įrenginio savininkui bus pranešta, jei įrenginys

pradedamas eksplotuoti už namų srities ribų. Be to, ekrane bus reikalaujama įvesti PIN kodą. (⇒ 14.5)



Rekomenduojame:

Visada suaktyvinkite GPS apsaugą. (⇒ 11.15)

6. Jūsų saugumui

6.1 Bendroji informacija



Dirbant su įrenginiu, būtina laikytis šių nelaimingų atsitikimų prevencijos taisyklės.



Prieš pradėdami naudotis įrenginiu pirmą kartą, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukciją. Padékite naudojimo instrukciją į saugią vietą, kad galėtumėte ją pasinaudoti ateityje.

Šios atsargumo priemonės yra būtinos jūsų saugai užtikrinti, tačiau išvardytos ne visos. Visada naudokite įrenginį protingai ir atsakingai bei atminkite, kad įrenginio valdytojas arba naudotojas atsako už žalą, padarytą kitiems asmenims arba jų nuosavybei.

Sąvoka „Naudojimas“ apibrėžia visus darbus, kurie atliekami prie vejos pjovimo roboto, įkrovimo stotelės ir ribojimo vielos.

Terminas „Naudotojas“ apibrėžiamas taip:

- asmuo, kuris naujai užprogramuoja vejos pjovimo robotą arba pakeičia jo programą;
- asmuo, kuris dirba su vejos pjovimo robotu;
- asmuo, kuris įrenginį paleidžia arba aktyvina;

– asmuo, kuris įrengia ar išmontuoja ribojimo vielą ir įkrovimo stotelę.

Taip pat **iMOW® programos** naudojimas yra šioje naudojimo instrukcijoje apibréžto „naudojimo“ dalis.

Įrenginį naudokite tik gerai pailsėję, būdami geros fizinės formos ir nuotaikos. Jei turite sveikatos sutrikimų, privalote paklausti savo gydytojo, ar galite dirbti su įrenginiu. Išgėrus alkoholio, vaistų, kurie daro įtaką reakcijai, arba vartojudami narkotikų, naudoti įrenginį draudžiama.

Susipažinkite su įrenginio valdymo elementais ir naudojimo taisyklėmis.

Įrenginį leidžiama naudoti tik asmenims, kurie perskaitė naudojimo instrukciją ir susipažino, kaip naudoti įrenginį. Prieš pirmą kartą naudodamas įrenginį, naudotojas turėtų pasistengti išklausyti kvalifikuoto asmens praktinėj instruktažą. Naudotojas privalo paprašyti pardavėjo arba kito specialisto paaiškinti, kaip saugiai naudoti įrenginį.

Per šį instruktažą naudotojų privalu informuoti, kad dirbant su įrenginiu reikia būti itin atsargiam ir susikaupti.

Net jei įrenginį naudosite tinkamai, visada galima liekamoji rizika.



Pavojus gyvybei dėl uždusimo!

Pavojus uždusti vaikams, žaidžiantiems su pakuoti skirtomis medžiagomis. Pakavimui skirtas medžiagas būtinai saugokite nuo vaikų.

Ši įrenginį galima duoti arba paskolinti tik tiems asmenims, kurie yra gerai susipažinę su šiuo modeliu ir jo naudojimu. Ši naudojimo instrukcija yra įrenginio dalis, ją visada reikia perduoti su įrenginiu.

Užtikrinkite, naudotojo fiziniai, jutiminių ir psichiniai gebėjimai pakankami, kad galėtų valdyti įrenginį ir dirbtį su juo. Jei naudotojo fiziniai, jutiminių arba psichiniai gebėjimai riboti, naudotojas ja dirbtį gali tik prižiūrimas ar instruktuojamas už jį atsakingo asmens.

Užtikrinkite, kad naudotojas pilnametis arba turi nacionalinius teisés aktus atitinkantį prižiūrint suteiktą profesinį pasirengimą.

Dėmesio, nelaimingų atsitikimų pavojus!



Kai pjaunama, vaikams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.



Kai pjaunama, šunims ir kitiems naminiamams gyvūnams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.

Saugumo sumetimais draudžiama atlkti bet kokius įrenginio pakeitimus, išskyrus kvalifikuočių priedų tvirtinimą, ką leidžia daryti STIHL. Be to, tai atlikus, netenkama teisés reikštį pretenzijas į garantiją. Informacijos apie leidžiamus naudoti priedus jums suteiks STIHL prekybos atstovas.

Ypač griežtai draudžiama atlkti darbus, kurie pakeičia įrenginio galią arba elektros variklių sūkių skaičių.

Neatlikite jokių įrenginio pakeitimų, dėl kurių padidėtų spinduliuojamasis triukšmas.

Siekiant užtikrinti saugą draudžiama keisti arba apdoroti įrenginio programinę įrangą.

Naudojant viešosiose vietose, parkuose, sporto aikštynuose, gatvėse, žemės bei miškų ūkyje, būtina elgtis itin atsargiai.

Draudžiama įrenginiu vežti daiktus, gyvūnus arba žmones, ypač vaikus.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite asmenims, ypač vaikams, važiuoti ant jo arba sėdėti.

Dėmesio! Nelaimingų atsitikimų pavojus!

Vejos pjovimo robotai sukurti automatinei vejos priežiūrai. Naudojimas kitais tikslais draudžiamas ir gali būti pavojingas bei padaryti žalos įrenginiui.

Kad naudotojas nesusižalotų, draudžiama naudoti, pavyzdžiu, šiemis darbams (išvardyta ne viskas):

- krūmams ir gyvatvorėms karptyti;
- augalamams šiltnameiuose karptyti;
- augalamams, augantiems ant stogo ar balkone, prižiūrėti;
- mažoms medžių atpjovoms ir nupjautai gyvatvorei smulkinti;
- keliamams valyti (nusiurbti, nupūsti);
- žemės paviršiaus nelygumams, pvz., kurmiarausiams, išlyginti.

6.2 Apranga ir įranga

 Avékitė tvirtus apsauginius batus neslidžiaišas padais ir niekada nedirbkite neapsiauvę arba, pavyzdžiu, avédami sandalus,

- kai artinatés prie veikiančio vejos pjovimo roboto.

 Atlikdami įrengimo, techninės priežiūros ir kitus darbus prie įrenginio ir įkrovimo stotelės, dėvėkite tinkamus darbinius drabužius.

Niekada nevilkékite laisvų drabužių (taip pat nusiumkite papuošalus, nusiriškite kaklaraištį ir šaliką), kurie gali užsikabinti už judančių dalių.

Mūvėkite ilgas kelnes,

- kai artinatés prie veikiančio vejos pjovimo roboto.



Atlikdami priežiūros ir valymo darbus, vielos tiesimo darbus (nutiesdami vielą ir ją vėl pašalindami) bei tvirtindami įkrovos stotelę mūvėkite tvirtas pirštines. Saugokite rankas atlikdami bet kokius darbus prie pjovimo peilio, kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius.

Atlikdami bet kokius darbus su įrenginiu ilgus plaukus suriškite ir apsaugokite paslepdamis (po skarele, kepure ir t. t.).



Kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius, užsidékite tinkamus apsauginius akinius.

6.3 Ispėjimas – pavojinga elektros srovė!

Dėmesio! Elektros smūgio pavojus!

 Siekiant užtikrinti saugumą, ypač svarbu naudoti nepažeistą maitinimo bloko elektros laidą ir tinklo kištuką. Norint išvengti elektros smūgio, negalima naudoti pažeistų laidų, jungčių, kištukų arba prijungimo laidų, kurie neatitinka nurodymų.

Todėl reguliarai tikrinkite, ar ant jungiamujų laidų nėra pažeidimo ir senėjimo (trapumo) požymiai.



Naudokite tik originalų maitinimo bloką.

Negalima naudoti maitinimo bloko,

- jei jis susidėvėjės arba pažeistas,
- jei susidėvėjo arba pažeisti laidai. Ypač svarbu patikrinti, ar ant elektros tinklo laidų nėra pažeidimo ir senėjimo požymiai.

Elektros laidų ir maitinimo bloko techninės priežiūros ir remonto darbus gali atlikti tik specialų išsilavinimą turintys kvalifikuoti asmenys.

Elektrros smūgio pavojus!

Pažeisto laidų nejunkite į elektros tinklą ir nesilieskite prie jo, kol jis nebus išjungtas iš elektros tinklo.

Draudžiama keisti maitinimo bloko jungiamuosius laidus (pvz., trumpinti). Draudžiama ilginti tarp maitinimo bloko ir įkrovimo stotelės naudojamą kabelį.

Maitinimo adapterio kištuką prie įkrovimo stotelės elektronikos galima prijungti tik esant sausai ir neužterštai būsenai.

Maitinimo bloko ir kabelio nedékite ilgam ant šlapio pagrindo.

Elektrros smūgio pavojus!

Draudžiama naudoti pažeistus kabelius, jungtis ir kištukus arba reikalavimų neatitinkančius jungiamuosius laidus.

Visada pasirūpinkite, kad naudojami elektros laidai būtų tinkamai izoliuoti.

Jungiamajį laidą atjunkite laikydami už kištuko ir kištukinio lizdo, niekuomet netraukite už paties jungiamojo laidą.

Įrenginių junkite tik prie elektros srovės, kuri yra apsaugota automatiniu jungikliu su ne didesne kaip 30 mA išjungimo srove. Daugiau informacijos galés suteikti kvalifikuotas elektrikas.

Jei maitinimo blokas prijungiamas prie srovės tiekimo šaltinio, esančio ne pastate, kištukinis lizdas turi būti pritaikytas naudoti lauke. Daugiau informacijos apie šalyje galiojančius reikalavimus suteiks kvalifikuotas elektrikas.

Jei įrenginių jungiate prie elektros generatoriaus, atkreipkite dėmesį į tai, kad dėl srovės svyravimų nebūtų pažeistas įrenginys.

6.4 Akumulatorius

Naudokite tik originalius akumulatorius.

Šis akumulatorius skirtas stabiliai montuoti į STIHL vejos pjovimo robotus. Toje vietoje jis yra optimaliai apsaugotas ir bus įkrautas, kai vejos pjovimo robotas stovės įkrovimo stotelėje. Draudžiama naudoti kitą įkroviklį. Naudojant netinkama įkroviklį, galima patirti elektros smūgi, akumulatorius gali perkaisti arba iš jo gali prasiskverbtis ēsdinančio akumulatorių elektrolito.

Niekada akumulatoriaus neatidarykite.

Saugokite, kad akumulatorius nenukristų.

Nenaudokite pažeisto arba deformuoto akumulatoriaus.

Akumulatorių laikykite vaikams nepasiekiamoje vietoje.



Sprogimo pavojus!

Saugokite akumulatorių nuo tiesioginių saulės spinduliu, karščio ir ugnies – niekada nemeskite į ugnį.



Akumulatorių laikykite tik nuo -10 °C iki maks. +50 °C temperatūrų srityje.



Saugokite akumulatorių nuo lietaus ir – nemerkite jo į skysčius.

Saugokite akumulatorių nuo mikrobangų ir aukšto slėgio.

Akumulatoriaus kontaktų niekada nebandykite prijungti prie metalinių daiktų (nesujunkite trumpai). Dėl trumpojo jungimo akumulatorius gali būti pažeistas.

Nenaudojamą akumulatorių laikykite toliau nuo metalinių daiktų (pvz., vinių, monetų, papuošalų). Nenaudokite metalinių gabenimo rezervuarų.

Sprogimo ir gaisro pavojus!

Netinkamai naudojant, iš akumulatoriaus gali išbėgti elektrolito. Saugokitės sąlyčio! Po atsitiktinio sąlyčio nuplaukite vandeniu. Elektrolito patekus į akis, taip pat kreipkitės į gydytoją. Dėl išbėgusio akumulatoriaus elektrolito gali būti dirginama oda, galima nudegti ir nusideginti cheminėmis medžiagomis.

Nekiškite jokių daiktų į akumulatoriaus ventiliacines ertmes.

Papildomas saugos taisykles žr.

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

6.5 Įrenginio gabenimas

Kiekvieną kartą gabenant vejos pjovimo robotą, ypač prieš jį keliant, reikia suaktyvinti įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

Prieš gabenant reikia palaukti, kol įrenginys atvés.

Keldami ir nešdami stenkiteis nesiliesti prie pjovimo peilio. Vejos pjovimo robotą galima kelti tik už abiejų gabenimo rankenų. Niekada neimkite už įrenginio apačios.

Atkreipkite dėmesį į įrenginio svorį ir, jei reikia, naudokite tinkamą pagalbinę krovimo įrangą (keliamuosius įtaisus).

Įrenginį ir kartu gabenamas jo dalis (pvz., įkrovimo stotelę) ant krovimo paviršiaus pritvirtinkite tinkamų matmenų tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais ir t.t.). Tvirtinkite prie šioje naudojimo instrukcijoje nurodytų tvirtinimo taškų. (⇒ 21.)

Gabendami įrenginį, laikykite nacionalinių įstatymų, ypač susijusių su kroviniu sauga ir daiktų gabenuimu ant krovimo platformų.

Niekada nepalikite akumuliatoriaus gulėti automobiliuje ir visada saugokite jį nuo tiesioginių Saulės spindulių.

Gabenant ličio jonų akumulatorius, su jais reikia elgtis itin atsargiai, ypač reikia užtikrinti apsaugą nuo trumpojo jungimo. Akumuliatorių transportuokite tik vejos pjovimo robote.

6.6 Prieš pradédami eksploatuoti

Užtikrinkite, kad kiekvienas asmuo, dirbantis su įrenginiu, būtų susipažinęs su naudojimo instrukcija.

Laikykiteis įkrovimo stotelés įrengimo (⇒ 9.1) ir atitvérimo ribojimo lynu (⇒ 12.) nurodymų.

Ribojimo vielą ir elektros laidą reikia stipriai pritvirtinti prie žemės, kad už jų nebūtų galima užkliūti. Stenkiteis netiesti virš kraštų (pvz., šaligatvių, grindinio trinkelii kraštų). Klojant ant žemės, prie kurios negalima pritvirtinti pateikiamomis fiksavimo vinimis (pvz., grindinio trinkelės, šaligatviai), reikia naudoti laido movą.

Reikia reguliarai tikrinti, ar ribojimo vielą ir elektros laidas tinkamai nutiesti.

Fiksavimo vinis visada įkalkite iki galo, kad už jų nebūtų galima užkliūti.

Įkrovimo stotelés nebandykite įrengti prastai matomoje vietoje, kurioje būtų galima už jos užkliūti (pvz., už namo kampo).

Įkrovimo stotelę saugokite nuo roplių, pvz., skruzdėlių ar sraigų – ypač venkite zonų netoli skruzdėlynų ir komposto.

Ribojimo vielą reikia atitinkamai aptverti sritis, į kurias vejos pjovimo robotas negali važiuoti nesukeldamas pavojaus (pvz., dėl pavojaus nukristi).

STIHL pataria vejos pjovimo robotui leisti veikti tik vejos ir grindinių (pvz., asfaltuotos važiuojamosios dalies) plote.

Vejos pjovimo robotas neatpažįsta kritimo vietų, pavyzdžiui, kraštų, pakopų, baseinų ar tvenkinii. Jei ribojimo vielą nutiesiama išilgai galimų kritimo vietų, dėl saugumo tarp ribojimo vielos ir pavojaus vietas turėtų būti didesnis nei **1 m** atstumas.

Reguliarai patikrinkite teritoriją, kurioje bus naudojamas įrenginys, pašalinkite iš jos visus didelius akmenis, šakas, vielas, kaulus ir kitus pašalininius daiktus, kuriuos įrenginys galėtų išsviesti į orą.

Aptvérę ribojimo vielą, surinkite visus pjaunamame plote likusius įrankius. Nulūžusias arba pažeistas fiksavimo vinis reikia ištraukti iš ražienos ir utilizuoti.

Reguliarai tikrinkite, ar pjaunamame plote nėra nelygumų, ir juos pašalinkite.

Niekada nenaudokite įrenginio, jei apsauginiai įtaisai yra pažeisti arba nepritvirtinti.

Draudžiama išmontuoti arba išjungti įtaisyitus įrenginio perjungimo ir saugos įtaisus.

Prieš naudodami įrenginį, pakeiskite visas sugedusias, susidévėjusias ir pažeistas dalis. Ant įrenginio esančias nejskaitomas arba pažeistas nuorodas apie pavojuς ir įspėjamąsių nuorodas pakeiskite.

Atsarginių lipdukų ir visų kitų atsarginių dalių įsigysite iš oficialiojo STIHL prekybos atstovo.

Prieš pradédami eksploatuoti patikrinkite, ar:

- laikomas įrenginys yra nepriekaištingos būklės. Tai reiškia, kad dangčiai, apsauginiai įtaisai ir atlenkiamasis dangtis yra savo vietose ir nepriekaištingos būklės;
- įkrovimo stotelė yra nepriekaištingos būklės. Visi dangčiai privalo būti sumontuoti tvarkingai ir turi būti nepriekaištingos būklės;
- maitinimo bloko elektros laidas įjungtas į tinkamai įrengtą kištukinį lizdą;
- maitinimo bloko jungiamojo laidą ir tinklo kištuko izoliacija yra nepriekaištingos būklės;
- nesusidévéjo ir nepažeistas visas įrenginys (korpusas, gaubtas, atlenkiamasis dangtis, tvirtinimo elementai, pjovimo peilis, peilių velenas ir t. t.);
- pjovimo peilis ir peilio tvirtinimo detalės yra tinkamos būklės (saugiai pritvirtintos, nepažeistos, nenusidévėjusios); (⇒ 16.3)
- yra ir gerai priveržti visi varžtai, veržlės ir kiti tvirtinimo elementai. Prieš pradédami eksploatuoti įrenginį, atsilaisvinusius varžtus ir veržles priveržkite (atkreipkite dėmesį į priveržimo momentus).

Prieikus atlikite visus būtinus darbus arba kreipkitės į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

6.7 Programavimas

Laikykites vietos taisyklių dėl sodo įrenginių su elektros varikliu naudojimo trukmės ir atitinkamai užprogramuokite aktyvumo trukmę. (⇒ 14.3)

Svarbiausia programavimą pritaikyti taip, kad veikiant pjovimo režimu pjaunamame plete nebūtų vaikų, stebėtojų ar gyvūnų.

Pakeitus programą naudojantis **iMOW® programa**, modelio **RMI 422 PC** atveju galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl reikia pranešti suinteresuotiams asmenims apie pjovimo plano pakeitimus.

Vejos pjovimo roboto negalima eksploatuoti veikiant drėkinimo sistemai, todėl būtina atitinkamai jį užprogramuoti.

Įsitinkinkite, kad vejos pjovimo robote nustatyta teisinga data ir paros laikas. Prieikus pakoreguokite nuostatus. Nustačius netinkamas reikšmes vejos pjovimo robotas netikėtai gali pradėti važiuoti.

6.8 Eksploatuojant

 Pašalinių asmenų, ypač vaikų, taip pat gyvūnų arti pavojaus zonas negali būti.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite vaikams artintis prie jo arba su juo žaisti.

Tretieji asmenys gali nesitikėti, kad naudojantis **iMOW® programa** gali būti ižungiamas pjovimas modeliu.

RMI 422 PC. Todėl iš anksto informuokite suinteresuotus asmenis apie galimą vejos pjovimo roboto veikimą.

Niekada nepalikite veikiančio vejos pjovimo roboto be priežiūros, jei žinote, kad pavojaus zonoje yra gyvūnų arba asmenų, ypač vaikų.

Jeigu vejos pjovimo robotas naudojamas viešoje vietoje, aplink pjaunamą plotą būtina pastatyti ženklus su šiais nurodymais:

„Ispėjimas! Automatinė vejapjovė!
Stovėkite toliau nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“



Dėmesio – pavojas susižeisti!

Rankų ir kojų niekada nekiškite prie besisukančių dalių arba po jomis. Niekada nelieskite besisukančio peilio.

Prieš prasidedant audrai arba prieš pradedant žaibuoti, atjunkite maitinimo bloką nuo elektros tiekimo tinklo. Tuo metu vejos pjovimo robotą eksploatuoti draudžiama.

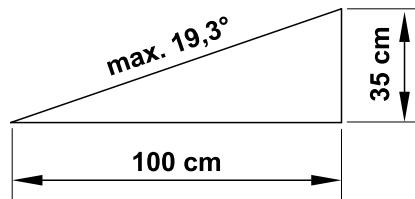
Vejos pjovimo roboto, jei veikia elektros variklis, niekada negalima pakreipti ir kelti aukštyn.

Niekada nebandykite reguliuoti įrenginio, kol vienas iš elektros variklių dar veikia.

RMI 422

Saugumo sumetimais įrenginio (RMI 422) negalima naudoti nuokalnėse, statesnėse nei $19,3^\circ$ (35 %).

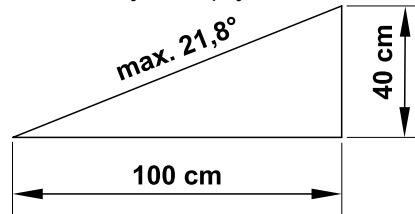
Pavojas susižeisti! $19,3^\circ$ šlaitas atitinka vertikalų 35 cm pakilimą 100 cm horizontalioje atkarpoje.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

Saugumo sumetimais įrenginio (RMI 422 P, RMI 422 PC) negalima naudoti nuokalnėse, statesnėse nei $21,8^\circ$ (40 %).

Pavojas susižeisti! $21,8^\circ$ šlaitas atitinka vertikalų 40 cm pakilimą 100 cm horizontalioje atkarpoje.



Atkreipkite dėmesį į pjovimo įrangos papildomą veikimą. Kol ji sustoja, praeina kelios sekundės.

Įrenginiui veikiant paspauskite **mygtuką STOP** (⇒ 5.1)

- prieš pakeldami atlenkiamaji dangtį;
- Aktyvinkite **įrenginio blokuotę** (⇒ 5.2),
- prieš pakeldami ir nešdami įrenginį;
- prieš gabendami įrenginį;
- prieš pašalindami ar valydamis kamščius;

- prieš atlikdami darbus prie pjovimo peilio;
- prieš tikrindami arba valydam i renginj;
- jei vejos pjovimo robotas atsitrenkė į svetimkūnį arba pradėjo neįprastai smarkiai vibruti. Tokiais atvejais patikrinkite i renginj, ypač pjovimo bloką (peili, peilių veleną, peilio tvirtinimo detales), ar jis nepažeistas, ir, prieš paleisdami i renginj iš naujo ir su juo dirbdami, atlikite būtinus remonto darbus.

Pavoju susižeisti!



Smarkus vibravimas dažniausiai yra gedimo požymis.

Nenaudokite vejos pjovimo roboto, jei peilių veleno antgalis arba pjovimo peilis yra pažeistas ar deformuotas.

Jei jums trūksta reikiamų žinių, būtinus remonto darbus paveskite atlikti specialistui – STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Prieš paliekant i renginj, vejos pjovimo roboto saugos nuostatus reikia pakeisti taip, kad jo negalėtų pradėti eksplauoti pašaliniai asmenys. (⇒ 5.)

Valdydami mašiną ir jos periferinius i renginius neįsiminkite ir prie šlaitų žiurėkite, kad visada išlaikytumėte pusiausvyrą ir tvirtai stovėtumėte, visada eikite, nebékite.

I renginio niekada nenaudokite arti atviros ugnies.

6.9 Techninė priežiūra ir remontas

Prieš pradēdami valymo, remonto ir techninės priežiūros darbus, suaktyvinkite i renginio blokuotę ir vejos pjovimo robotą pastatykite ant tvirto, lygaus pagrindo.



Prieš pradēdami visus darbus prie i krovimo stotelės ir ribojimo vienos, ištraukite maitinimo bloko tinklo kištuką.



Prieš visus techninės priežiūros darbus palikite vejos pjovimo robotą maždaug 5 minutes, kad jis atvėstų.

Tik igaliotajam elektrikui leidžiama atlikti elektros tinklo laido remontą arba keisti patį laidą.

Baigus visus darbus prie i renginio, prieš vėl pradedant eksplauoti reikia iš naujo patikrinti, kaip užprogramuotas vejos pjovimo robotas ir prieikus nuostatus pakoreguoti. Būtina tiksliai nustatyti datą ir paros laiką.

Valymas

Visą i renginį būtina reguliarai kruopščiai išvalyti. (⇒ 16.2)

Niekada nenukreipkite vandens srovės (ypač aukšto slėgio valymo i renginio) į variklio dalis, tarpines, elektros mazgus ir guoliavietes. Tai gali būti pažeidimų priežastis arba gali prieikti brangaus remonto. Niekada neplaukite i renginio tekančiu vandeniu (pvz., sodo žarna). Nenaudokite agresyviųjų valiklių. Jie gali pažeisti plastiką ir metalą. Tai gali pakenkti STIHL i renginio saugai.

Techninės priežiūros darbai:

Leidžiama atlikti tik šioje naudojimo instrukcijoje aprašytus techninės priežiūros darbus. Visus kitus darbus

būtina pavesti prekybos atstovui.

Jei jums trūksta reikalingų žinių ir pagalbinių priemonių, **visada** galite kreiptis į prekybos atstovo.

STIHL rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik STIHL prekybos atstovas.

STIHL prekybos atstovai reguliarai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Naudokite tik tuos įrankius, padargus, priedus ir techniškai lygiavertes dalis, kurias STIHL leido naudoti šiam i renginiui, kitaip gali kilti nelaimingų atsitikimų pavoju ir gali būti sužaloti asmenys arba pažeistas i renginys. Kilus klausimų, kreipkitės į prekybos atstovą.

STIHL originalių įrankių, priedų ir atsarginių dalių savybės optimaliai pritaikytos i renginiui bei naudotojo poreikiams. Originalias STIHL atsarginės dalis atpažinsite iš STIHL atsarginės dalies numerio, užrašo STIHL ir, jei reikia, iš STIHL atsarginės dalies ženklo. Ant mažesnių dalių gali būti tik ženklas.

Įspėjamieji ir nurodomieji lipdukai visada turi būti švarūs ir išskaitomi. Pažeistus arba atsklikjavusius lipdokus pakeiskite naujais originaliais lipdukais, jų galite išsigyti iš STIHL prekybos atstovo. Jeigu kurią nors konstrukcinę dalį keisite nauja, nepamirškite prie jos priklijuoti tokį patį lipduką.

Darbus prie pjovimo įrangos atlikite tik mūvėdami storas darbines pirštines, būkite itin atsargūs.

Gerai priveržkite visus varžtus ir veržles, ypač visus pjovimo bloko varžtus ir tvirtinimo elementus, kad i renginj būtų saugu naudoti.

Reguliariai tikrinkite visą įrenginį (pvz., jei jo nenaudosite žiema), ar jis nesusidėvėjo ir néra pažeistas. Saugumo sumetimais susidėvėjusias arba pažeistas dalis nedelsdami pakeiskite, kad įrenginys visada būtų saugus eksploatuoti.

Jei, atliekant techninės priežiūros darbus, konstrukcinės dalys arba apsauginiai įtaisai buvo nuimti, juos reikia vėl sumontuoti atgal.

6.10 Laikymas ilgesnių laikų nenaudojant

Prieš padėdami laikyti

- įkraukite akumulatorių; (⇒ 15.7)
- nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį; (⇒ 11.15)
- padékite vejos pjovimo robotą žiemai. (⇒ 11.16)

Įsitinkinkite, ar įrenginys apsaugotas nuo nesankcionuoto naudojimo (pvz., nuo vaikų).

Laikykite įrenginį nepriekaištingos būklės.

Prieš padėdami įrenginį (pvz., žiemai), ji kruopščiai išvalykite.

Prieš pastatydami įrenginį uždarote patalpoje, leiskite jam maždaug 5 minutes atvėsti.

Laikymo patalpa turi būti sausa, apsaugota nuo šalčio ir rakinama.

Niekada nelaikykite įrenginio arti atviros ugnies arba didelio karščio šaltinių (pvz., krosnies).

6.11 Utilizavimas

Atliekos gali padaryti žalos žmonėms, gyvūnams ir aplinkai, todėl jas reikia tinkamai utilizuoti.

Norédami sužinoti, kaip tinkamai utilizuoti atliekas, kreipkitės į antrinio perdirbimo centrą arba prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Užtikrinkite, kad susidėvėjęs įrenginys būtų tinkamai utilizuotas. Prieš utilizuojant įrenginys turi būti nebetinkamas naudoti. Norédami išvengti nelaimingų atsitikimų, būtinai pašalinkite vejos pjovimo roboto maitinimo bloko elektros laidą ir akumulatorių.

Pavojujus susižeisti pjovimo peiliui!

Net ir susidėvėjusios vejapjovės niekada nepalikite be priežiūros. Įsitinkinkite, ar įrenginys, ypač pjovimo peilis, laikomas vaikams nepasiekiamoje vietoje.

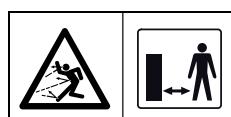
Akumulatorių utilizuokite atskirai nuo įrenginio. Užtikrinkite, kad akumulatorius būtų utilizuojamas saugiai ir ekologiškai.

7. Simbolių aprašymas



Įspėjimas!

Prieš pradėdami naudoti įrenginį, perskaitykite jo naudojimo instrukciją.



Įspėjimas!

Eksploatuodami laikykite saugaus atstumo iki įrenginio.

Pašaliniamas asmenims neleiskite būti pavojaus zonoje.



Įspėjimas!

Prieš pakeldami arba prieš atlikdami darbus prie įrenginio, ji užblokuokite.



Įspėjimas!

Neséskite ir nelipkite ant įrenginio.



Įspėjimas!

Niekada nelieskite besisukančio peilio.



Įspėjimas!

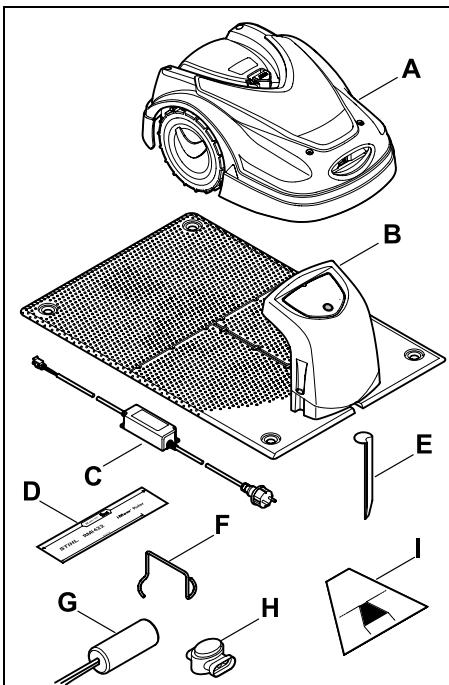
Kai pjaunama, vaikams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plote.



Ispėjimas!

Kai pjaunama, šunims ir kitiems naminiams gyvūnams draudžiama būti prie įrenginio ir pjaunamame plotė.

8. Komplektas



Poz.	Pavadinimas	Vnt.
H	Vielos jungtys	2
I	Linių šablonas	1
-	Naudojimo instrukcija	1

9. Pirmasis įrengimas

Kad galėtumėte paprastai, greitai ir tvirtai įrengti, atkreipkite dėmesį ir laikykite pateiktos informacijos ir nuorodų, ypač, kad atstumas tarp vielų jas tiesiant būtų 28 cm. (⇒ 12.)

Galite praplėsti nupjautą plotą arčiau prie krašto nutiesdami ribojimo vielą. (⇒ 12.17)

Kad saugiai veikti, tiesdami vielas atstumą tarp jų pritaikykite prie vienos sąlygų.

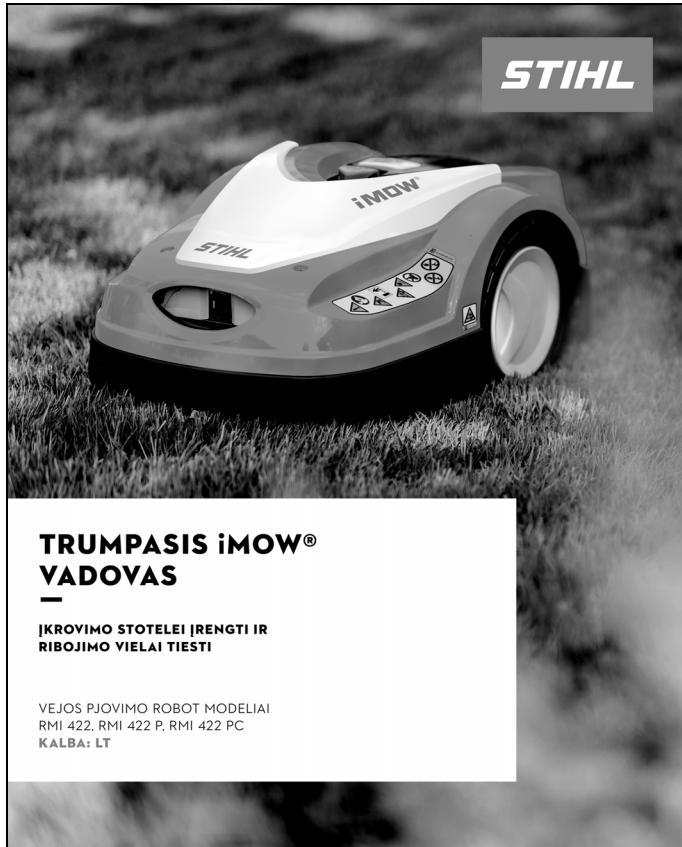
iMOW® trumpasis vadovas

Kaip pagalbos priemonė įrengiant įkrovimo stotelę ir tiesiant ribojimo vielą yra parengtas trumpasis vejos pjovimo roboto vadovas. Išsami informacija pateikta atitinkamuose naudojimo instrukcijos skyriuose. Šį trumpąjį vadovą naudokite kartu su naudojimo instrukcija.

Poz.	Pavadinimas	Vnt.
A	Vejos pjovimo robotas	1
B	Įkrovimo stotelė	1
C	Maitinimo blokas	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Įkrovimo stotelės kuolelis	4
F	Griebtuvinio disko nutraukimo įtaisas	1
G	AKM 100	1

iMOW® trumpasis vadovas

1 psl. sumažintas vaizdas:



TRUMPASIS iMOW® VADOVAS

IKROVIMO STOTELEI | RENGTI IR
RIBOJIMO YIELAI TIESTI

VEJOS PJOVIMO ROBOT MODELIAI
RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC
KALBA: LT

iMOW® trumpasis vadovas

2 ir 3 psl. sumažintas vaizdas:

PAGRINDINIS ĮRENGIMAS

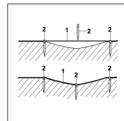
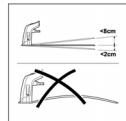
VIDINĖS ĮKROVIMO STOTELES PADĖTIES NUSTATYMAS IR RIBOJIMO VIELOS TIESIMAS

ŠĮ TRUMPAJĮ YADOVĄ NAUDOKITE TIK KARTU SU SAVO VEJOS PJOVIMO ROBOTO NAUDODIMO INSTRUKCIJA.

1. Prieš įrengdami sudarykite sodo eskižą.
2. Įkrovimo stotelėje išleikite patogėjų vietoj ir įkraukite iMOW®.
3. Įjunkite iMOW® paspaudami mygtuką „OK“ ir vykdykite instrukcijas iki „Vielos tiesimas“.
4. Jei norite nustatyti atstumą, naudokite iMOW® Ruler ir linijų šablonus.
5. Diekite toliau naudodami „Vielos prijungimas“ ir laikykites instrukcijų iki galio.

Paruošiamosios įrengimo priemonės:

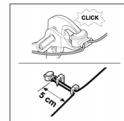
- Prieš įrengimą įrengkite įkrovimo ploto vienos nustatymo 6 cm.
- Pjaunamą plotą išskirinkite.
- Naudodamais atstumais tarp įkrovimo vienos ir iMOW®.
- Nustatykite iMOW® pjovimo aukštį; Rekomenduojame 4 pjovimo pakopą.
- Rekomenduojama palaikinti trukdžius, tokius kaip metalai.



Priedai AKM 100 mažoms vejoms:

Ribojimo vielos ilgis = 80 m.

□ 9.9



Tinkamai pritrinkite vieles jungtis:

Nutekite ribojimo viela (1) ant žemės reguliariais intervalais ir pritrinkite fiksavimo vinimos (2). Nelygiavo vietose naudokite pagrindinės fiksavimo vienės. Išteksite laidą nekrūvudami.

□ 12.3

Įkrovimo stotelės padėties:

- Apsaugota, leidžiama, horizontali
- Atstumas iki blokuojamo ploto = 2 m
- Rekomenduojamas kistukinius lizdas su apsauga nuo virštampio.

□ 9.3/12.9

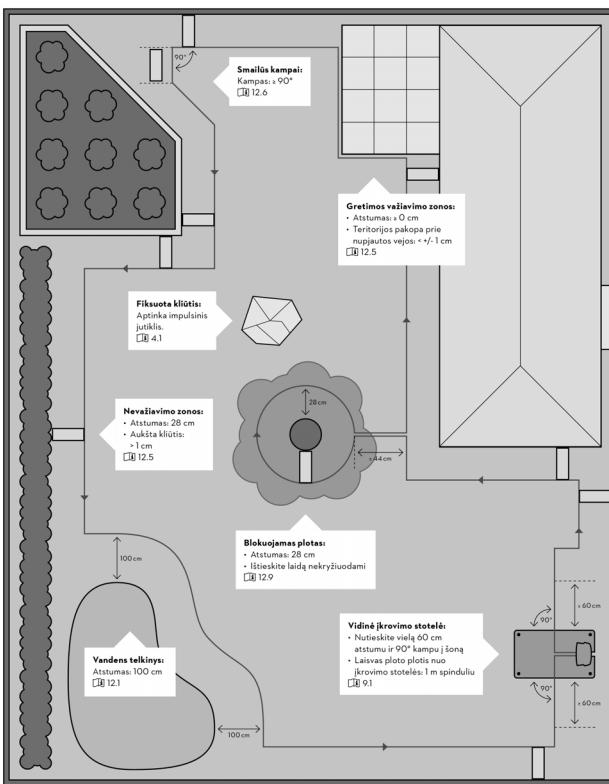
Pagalbos centras: <https://support.stihl.com/>

Naudojimo instrukcija

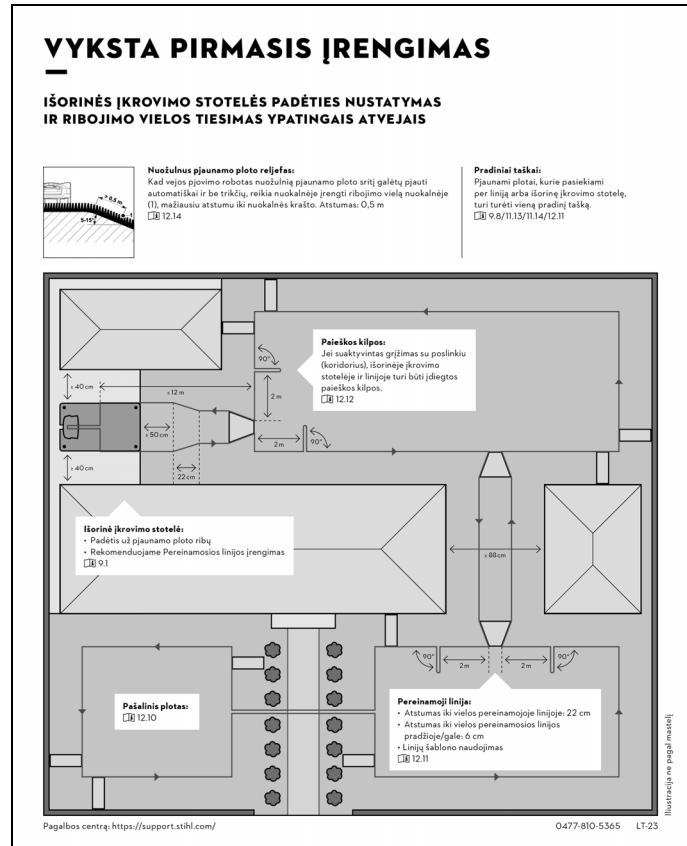
→ Ribojimo viela

I M O W ® Ruler

Linijų šablonus



Illustracija ne pagal realybę



9.1 Nurodymai dėl įkrovimo stotelės

Reikalavimai įkrovimo stotelės vietai:

- apsaugota, šešelyje.

Dėl tiesioginių saulės spindulių gali padidėti įrenginio temperatūra, todėl akumulatorius bus įkraunamas ilgiau. Prie įkrovimo stotelės galima montuoti kaip priedą įsigyjamą stogą nuo saulės. Jis vejos piovimo robotą apsaugos nuo nepalankių oro sąlygų.

- matoma.

Įkrovimo stotelė turėtų būti aiškiai matoma naudojimo vietoje, kad už jos neužklūtumėte.

- netoli tinkamo kištukinio lizdo.

Tinklo jungtis turi būti nuo įkrovimo stotelės nutolusi tokiu atstumu, kad atitinkamą srovės kabelį būtų galima prijungti tiek prie įkrovimo stotelės, tiek prie tinklo jungties – nekeiskite elektros tiekimo kabelio.

Rekomenduojame naudoti kištukinį lizdą, turintį apsaugą nuo viršijantio.

- apsaugota nuo galimų trikčių.

Metalai, rūdys arba magnetinės ar elektrai laidžios medžiagos arba pasenusios ribojimo vielos gali sutrikdyti piovimo procesą.

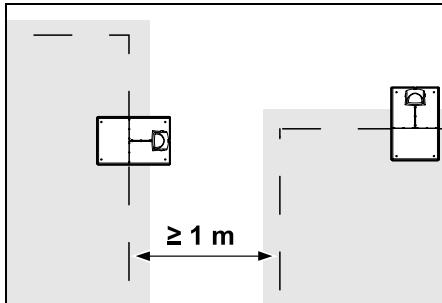
Rekomenduojama pašalinti šiuos trikčių šaltinius.

- horizontaliai ir lygai.

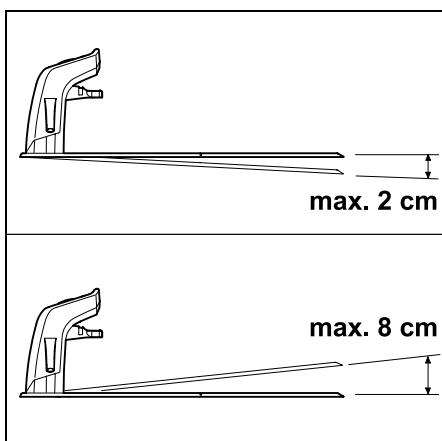
Paruošiamosios priemonės:

- Prieš pirmajį įrengimą veją nupjaukite iprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis – maks. 6 cm).

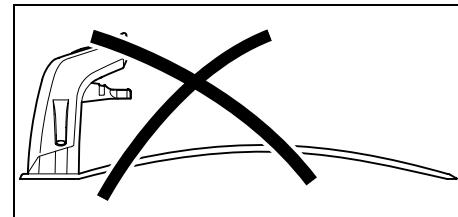
- Jei pagrindas labai ketas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrékinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.



Pjaunami plotai negali persidengti. Išlaikykite mažiausiai **≥1 m** atstumą tarp dvių pjaunamų plotų ribojimo vielų.



Įkrovimo stotelė gali būti pasvirusi maksimaliai 8 cm atgal ir 2 cm į priekį.

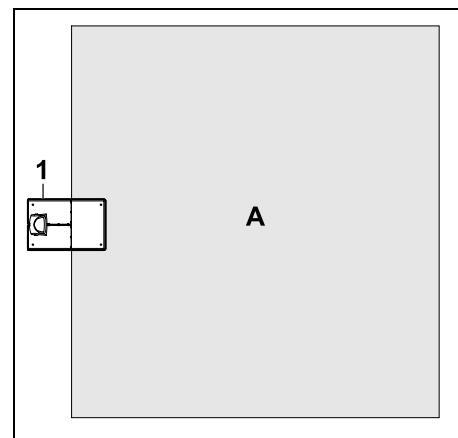


Niekada nesulenkitė pagrindo plokštės. Pašalinkite po pagrindo plokštę esančius nelygumus, kad ji visa prilustų.

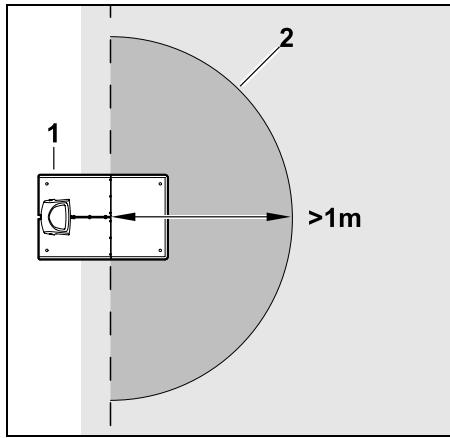
Įrengimo variantai

Įkrovimo stotelė gali būti įrengta viduje ir išorėje.

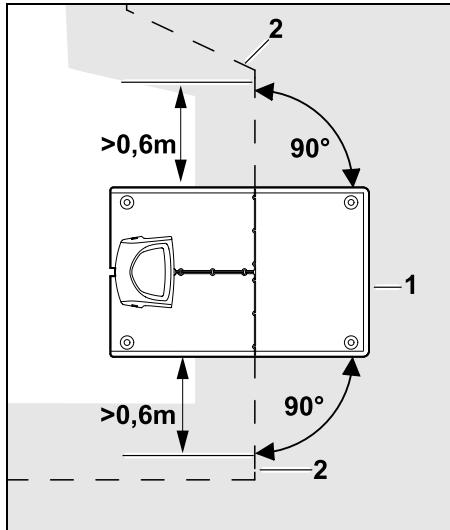
Vidinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamo ploto ribose (A), pakraštyje.

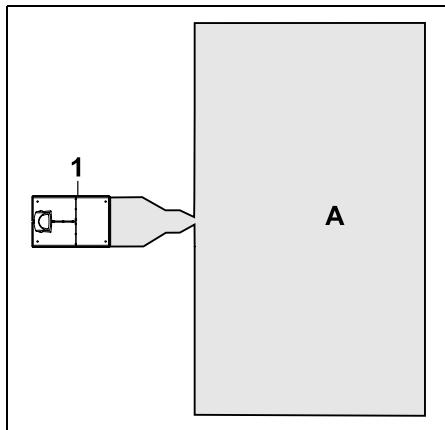


Prieš įkrovimo stotelę (1) turi būti lygus laisvas plotas (2), kurio spindulys būtų mažiausiai 1 m. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.



Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) **0,6 m** nutieskite tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. Tada ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštui.

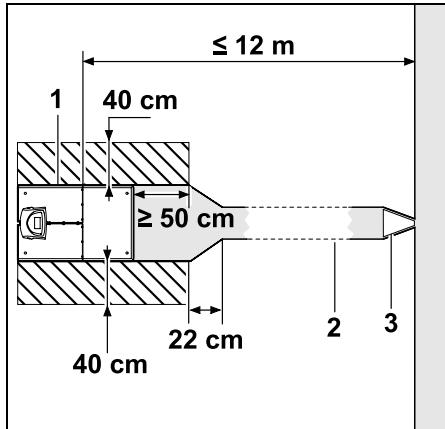
Išorinė įkrovimo stotelė



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama už pjaunamo ploto (A) ribų.

i Kad įrenginys grįžtu į išorinę įkrovimo stotelę, naudojami orientyriniai kabeliai. (⇒ 12.12)

Išorinės įkrovimo stotelės vienos poreikis



Kad prie įkrovimo stotelės prisijungtų ir atsiųjimiama būtų tinkamai, įkrovimo stotelę (1) galima montuoti, kaip parodyta, su linija (2). Sritis aplink įkrovimo stotelę ir už ribojimo vielos ribų turi būti plokščia ir lengvai pravažiuojama. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.

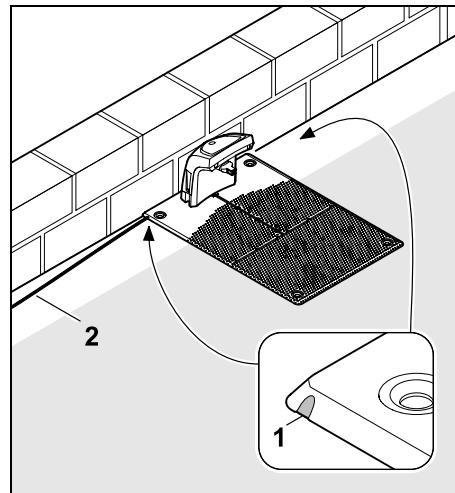
Liniją (2) įrenkite naudodami linijų šablona (3). (⇒ 12.11)

Mažiausias atstumas nuo pagrindo plokštės į linijos pradžią – ≥ 50 cm

Laisvo ploto plotis iš šonų – 40 cm

Didžiausias atstumas iki pjaunamo ploto – ≤ 12 m

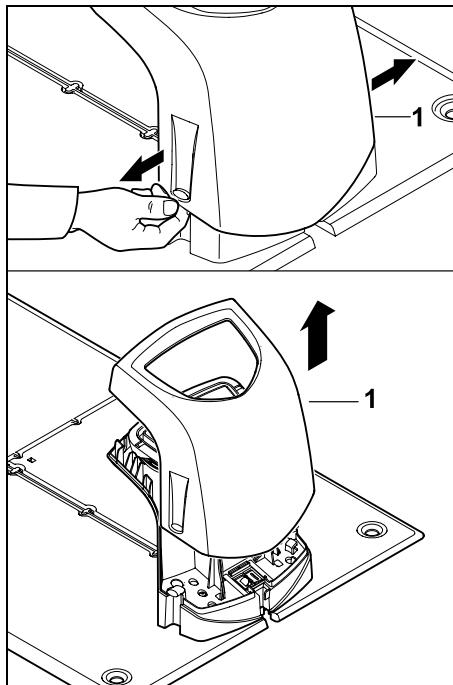
Įkrovimo stotelės įrengimas prie sienos:



Jei įkrovimo stotelė įrengiama prie sienos, pagrindo plokštėje kombinuotosiomis replėmis kairėje arba dešinėje reikia atskirti jungiamają medžiagą (1), kad būtų vietos tinklo kabeliui (2).

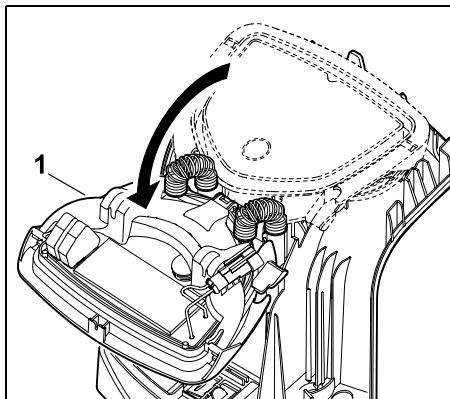
9.2 Įkrovimo stotelės jungtys

Dangčio nuėmimas:

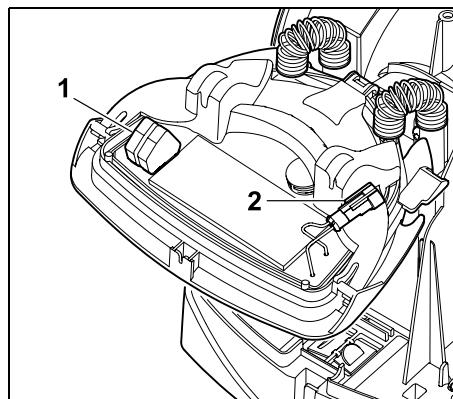


Kaip parodyta paveikslėlyje, kairiojoje ir dešiniojoje pusėse šiek tiek praskėskite dangtelį (1) ir nuimkite keldami į viršų.

Skydo atlenkimas:

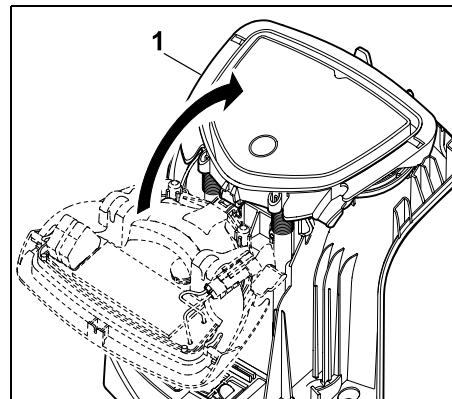


Atlenkite skydą (1) į priekį. Laikykite atlenktą skydą, nes jis automatiškai užlenkiamas dėl šarnyrinių spruoklių.



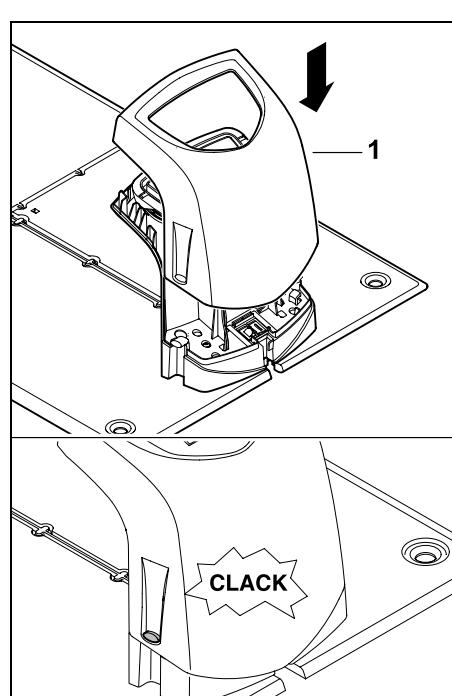
Ribojimo vielos (1) ir maitinimo laido (2) jungtys uždarius skydą yra apsaugotos nuo oro salygų.

Skydo užlenkimas:



Užlenkite skydą (1) atgal, neprispauskite laidų.

Dangčio uždėjimas:



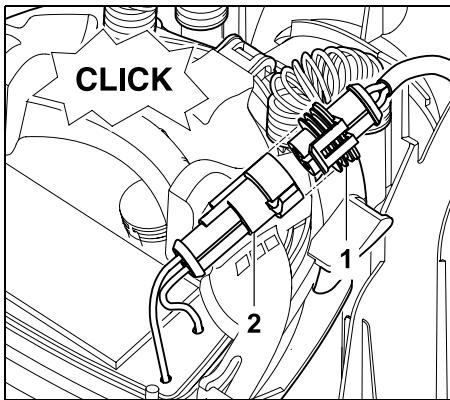
Dangtelį (1) uždékite ant įkrovimo stotelės ir užfiksuojite, neprispauskite laido.

9.3 Elektros laido prijungimas prie įkrovimo stotelės

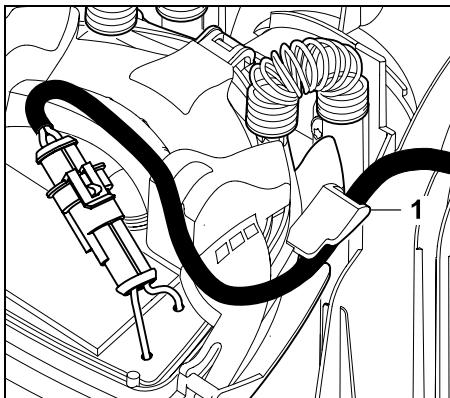
Nuoroda:

kištukas ir prijungimo įvorė privalo būti švarūs.

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą. (⇒ 9.2)

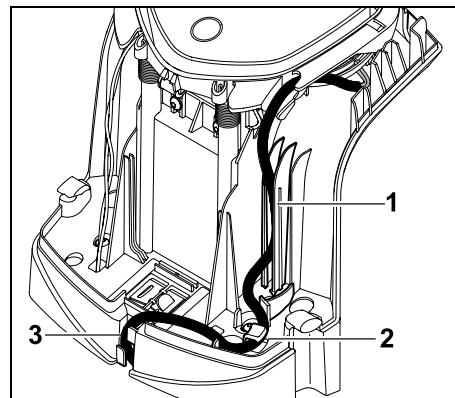


Maitinimo bloko kištuką (1) prijunkite prie įkrovimo stotelės (2) kištuko.



Kiškite maitinimo laidą per laido tvirtinimo detalę (1) prie skydo.

- Užlenkite skydą. (⇒ 9.2)

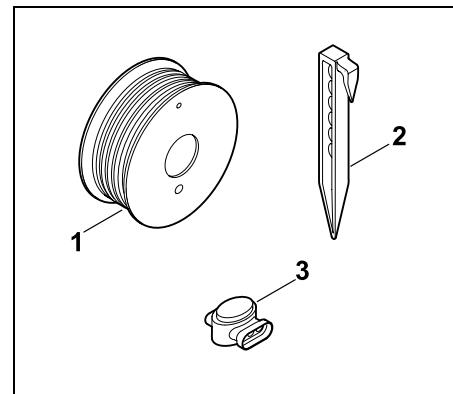


Kaip parodyta paveikslėlyje, įspauskite maitinimo laidą į laido tvirtinimo detalę (1) ir tieskite toliau per elektros laido laikiklį (2) ir kabelių kanalą (3) iki maitinimo bloko.

- Uždarykite įkrovimo stotelės dangtį. (⇒ 9.2)

9.4 Įrengimo medžiagos

Jei ribojimo vielą nutiesia ne prekybos atstovas, reikia papildomų komplekto nesančių įrengimo medžiagų, be kurių vejos pjovimo roboto nebus galima eksploatuoti. (⇒ 18.)



Įrengimo rinkiniuose yra ribojimo vielos ritinys (1), fiksavimo vynys (2) ir vielos jungtis (3). Įrengimo rinkinių komplekste gali būti papildomų dalių, kurios įrengiant nebūtinės.

9.5 Pjovimo aukščio nustatymas

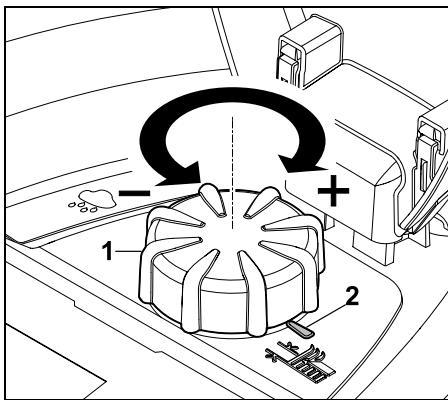
i Pirmosiomis savaitėmis, kol ribojimo viela apaugs žole, pjovimo aukštį nustatykite į **4 lygi**, kad užtikrintumėte saugų darbą.

S1, S2 ir S3 lygiai yra specialieji aukščiai, skirti labai lygiems vejos plotams (paviršiaus nelygumai < +/- 1 cm).

Mažiausias pjovimo aukštis – **S1 lygis** (20 mm)

Didžiausias pjovimo aukštis – **8 lygis** (60 mm)

- Atidarykite atlenkiamajį dangtį. (⇒ 15.2)



Pasukite rankenėlę (1). Žyma (2) rodo nustatyta pjovimo aukštį.

i Rankenėlę galima nuimti nuo reguliavimo elemento traukiant į viršų. Ši konstrukcija užtikrina saugumą (taip garantuojama, kad įrenginys nebus keliamas ir nešamas paėmus už sukamosios rankenėlės) ir apsaugo, kad pašaliniai asmenys nepakeistų pjovimo aukščio.

9.6 Pirmojo įrengimo nurodymai

Vejos pjovimo robotą įrengiant pirmą kartą, galima naudotis pagalbinė įrengimo programa. Šioje programoje pateikiami visi pirmojo įrengimo veiksmai:



- kalbos, datos ir paros laiko nustatymas,
- įkrovimo stotelės įrengimas,
- ribojimo vielos tiesimas,
- ribojimo vielos prijungimas,
- vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas,
- įrengimo tikrinimas,

- vejos pjovimo roboto programavimas,
- pirmojo įrengimo užbaigimas.

Reikia iki galo atlikti pagalbinėje įrengimo programoje nurodytus veiksalus, nes tik tada galėsite naudoti vejos pjovimo robotą.

i Paspaudus atkūrimo (gamykliniu nuostatu gražinimo) mygtuką pagalbinė įrengimo programa aktyvinama iš naujo. (⇒ 11.16)

Paruošiamosios priemonės

- Prieš pirmajį įrengimą veja nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis – maks. 6 cm).
- Jei pagrindas labai kietas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrékinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.
- **RMI 422 PC:**
Vejos pjovimo robotą suaktyvinti ir prisikirti savininko el. pašto adresui turi STIHL prekybos atstovas. (⇒ 10.)

i Meniu atliktami valdymo veiksmai, atkreipkite dėmesį į skyriuje „Valdymo nurodymai“ pateiktą informaciją. (⇒ 11.1)

Kryptiniai mygtukai
parenkamos parinktys, meniu punktai ir ekrano mygtukai.

Mygtuku **OK** atidaromas pomeniu ir patvirtinama parinktis.



Mygtuku **Atgal** išjungiamas aktyvus meniu ir pagalbinėje įrengimo programoje grįztama vienu žingsniu atgal.



Jei įrengiant pirmą kartą įvyksta klaida arba atsiranda sutrikimų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 24.)

9.7 Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas

- Paspaudus bet kurį ekrano mygtuką įrenginys ir pagalbinė įrengimo programa suaktyvinami.

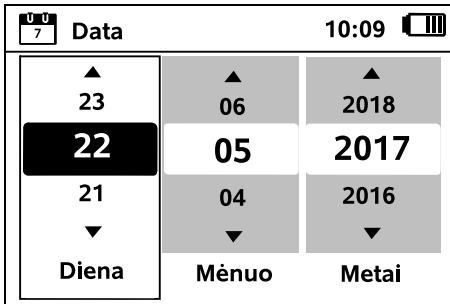
	Română Български
IMOW®	Deutsch
	English Français

Pasirinkite norimą ekrano kalbą ir patvirtinkite mygtuku OK.

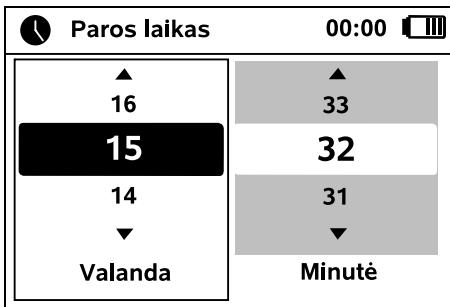
Sveiki	
Nustatyta kalba	
Lietuvių k.	
Keisti	OK

Pasirinktą kalbą patvirtinkite mygtuku OK arba paspauskite „Keisti“ ir pasirinkite kitą kalbą.

- Jei reikia, įveskite vejos pjovimo roboto 9 simbolių serijos numerį. Šis numeris išspausdintas specifikacijų lentelėje (žr. įrenginio aprašą). (⇒ 3.1)



Esamą datą nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.



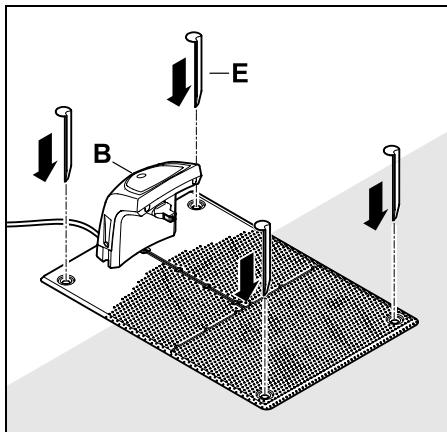
Esamą paros laiką nustatykite valdymo kryžmės mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

9.8 Įkrovimo stotelės įrengimas

i Atkreipkite dėmesį į skyrių „Nurodymai dėl įkrovimo stotelės“ (⇒ 9.1) ir naudojimo instrukcijoje esančius įrengimo pavyzdžius (⇒ 27.).



- Prijunkite įkrovimo stotelės maitinimo laidą. (⇒ 9.3)
- Jei įrengiate įkrovimo stotelę prie sienos, tieskite maitinimo laidą po pagrindo plokštę. (⇒ 9.1)



Įkrovimo stotelę (B) pageidaujamoje naudojimo vietoje pritvirtinkite keturiais kuoleliais (E).

- Maitinimo bloką įrenkite už pjaunamo ploto, nuo tiesioginių saulės spindulių, drėgmės ir sušlapimo apsaugotoje vietoje, jei reikia, tvirtinkite prie sienos.

! Maitinimo blokas tinkamai veikia tik tuomet, kai aplinkos temperatūra yra nuo 0 °C iki 40 °C.

- Visus elektros laidus tieskite už pjaunamo ploto, pjovimo peiliais nepasiekiamose srityse, ir pritvirtinkite prie žemės arba įmontuokite į laidą movą.

- Elektros laidą išvyniokite netoli įkrovimo stotelės, kad nebūtų trikdomas vielos signalas.

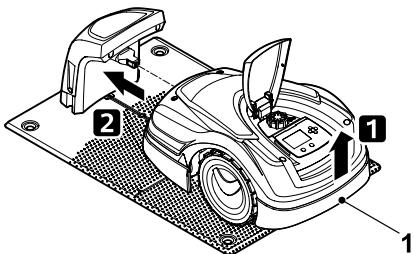
- Prijunkite tinklo kištuką.

i Kol ribojimo viela neprijungta, greitai mirksii įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

- Baigę dirbtį paspauskite mygtuką OK.

i **Įšorinė įkrovimo stotelė:** sumontavus rekomenduojama nustatyti bent vieną pradinį tašką už pereinamosios linijos į įkrovimo stotelę ribų. Paleidimo dažnis privalo būti nustatytas taip, kad 0 iš 10 pjovimo etapų (0/10) būtų pradedama nuo įkrovimo stotelės (pradinis taškas 0). (⇒ 11.14)





Vejos pjovimo robotą truputį kiltelėkite už gabenimo rankenos (1), kad atlaivintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įustumkite į įkrovimo stotelę.

Tada ekrane paspauskite mygtuką OK.



i Jei akumulatorius išsikrovės, įstūmus į įkrovimo stotelę dešiniajame viršutiniame ekrano kampe vietoje akumulatoriaus simbolio pasirodo tinklo kištuko simbolis ir akumulatorius įkraunamas, kol ribojimo viela nutiesiama kitose vietoje. (⇒ 15.7)

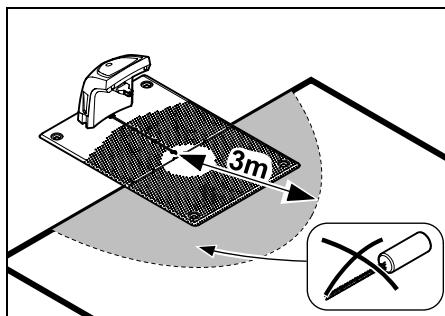
9.9 Ribojimo vielos tiesimas



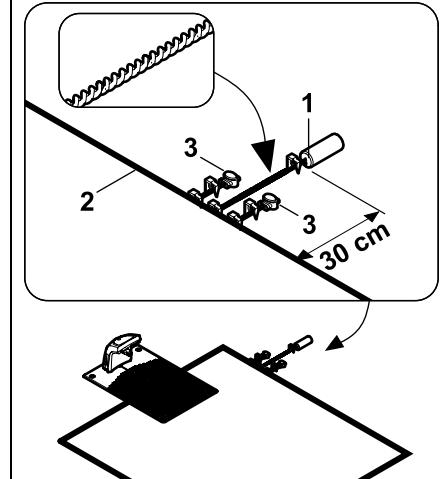
Prieš pradėdami tiesi ribojimo vielą, perskaitykite visą skyrių „Ribojimo viela“ ir jo patsykite. (⇒ 12.)

Suplanuokite, kaip norite nutiesti, atsižvelkite į **atstumą tarp vielų**, tiesdam i renkite **blokuojamus plotus**, **vielos rezervus**, **jungiamąsių atkarpas**, **pašalininius plotus** ir **pereinamąsių linijas**.

Mažesniems pjaunamiams plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas **AKM 100** turi būti sumontuotas kartu su ribojimo vielą. Jei laido ilgis per trumpas, įkrovimo stotelėje mirksi SOS ir nėra vielos signalo.



AKM 100 įrenkite išlaikydamai mažiausią 3 m atstumą iki įkrovimo stotelės.



AKM 100 (1) pritvirtinkite fiksavimo vinimi išlaikydamai 30 cm atstumą už pjaunamo ploto. Vielos galus susukite iki pjaunamo ploto ir pritvirtinkite fiksavimo vinimi.

Ribojimo vielą (2) prakirpkite ir galus vielos jungtimis (3) sujunkite su AKM 100 ribojimo vielos galais (⇒ 12.16).

Jungiamąsių movas, kaip pavaizduota, kairėje ir dešinėje pritvirtinkite fiksavimo vinimis.



Naudokite tik originalias fiksavimo vinius ir originalią ribojimo vielą. Įrengimo rinkinius, kuriuose yra reikiamas įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇒ 18.)

Netiestą vielą pažymėkite sodo brėžinyje. Brėžinio turinys:

- **pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇒ 27.)
- **įkrovimo stotelės** (⇒ 9.1) padėtis;

- ribojimo vielos padėtis

Po tam tikro laiko ribojimo viela apauga žole, todėl jos nebematyti. Svarbiausia pažymeti vielą aptvertas kliūtis;

- vielos jungties padėtis

Po tam tikro laiko panaudotos vielos jungties nebesimato. Jos padėtį reikia pasižymeti, kad prireikus būtų galima pakeisti. (⇒ 12.16)

Visą pjaunamą plotą reikia aptverti ištisine ribojimo vielos kilpa.

Didžiausias galimas ilgis: **500 m**



Nė viename taške vejos pjovimo robotas negali nutolti toliau nei 17 m nuo ribojimo vielos, priešingu atveju vielos signalas bus neatpažintamas.

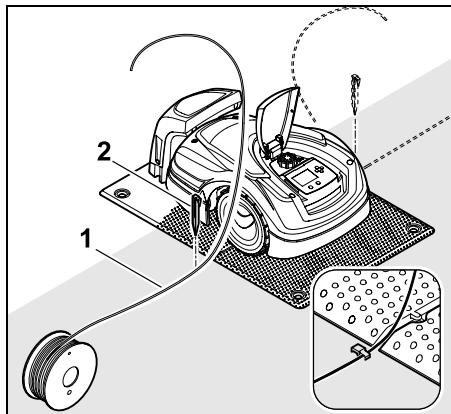
Ribojimas 15:40

Nutiesti vielą

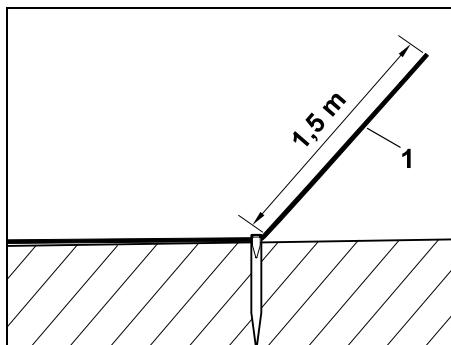
OK

Tieskite ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės. Reikia atskirti **vidinę įkrovimo stotelę** ir **išorinę įkrovimo stotelę**.

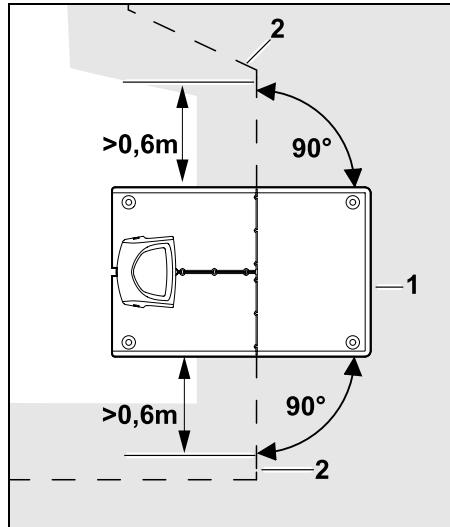
Pradžia naudojant vidinę įkrov. stotelę:



ribojimo vielą (1) **kairėje arba dešinėje** pusėje prie pat pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie dirvos.



Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie **1,5 m**.

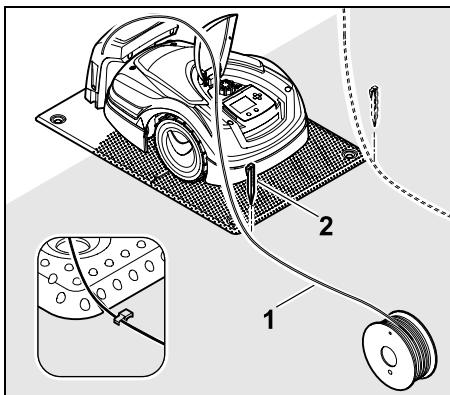


Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) **0,6 m** nutieskite tiesai ir stačiu kampu pagrindo plokšteli. Tada ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštu.

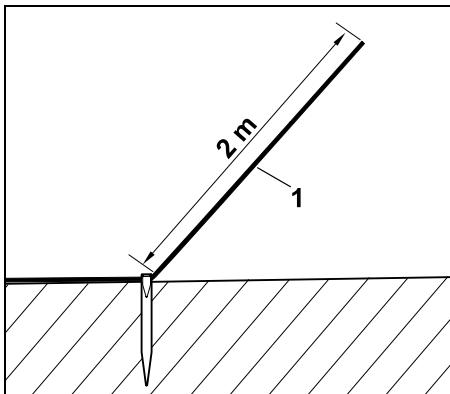


Jei naudojama grįžimo su poslinkiu (koridoriaus) funkcija, ribojimo vielai mažiausiai **1,5 m** atstumu prieš įkrovimo stotelę ir už jos turi būti nutiesta tiesai ir stačiu kampu pagrindo plokšteli. (⇒ 11.13)

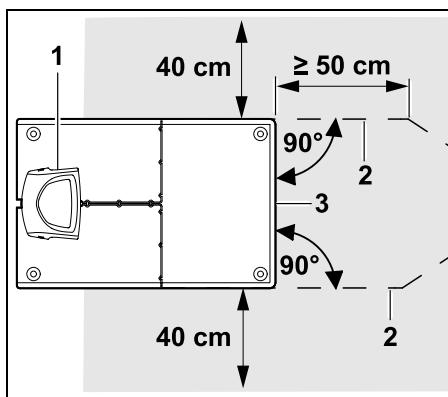
Pradžia naudojant išorinę įkrovimo stotelę:



ribojimo vielą (1) kairėje arba dešinėje pusėje už pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie dirvos.



Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie **2 m**.

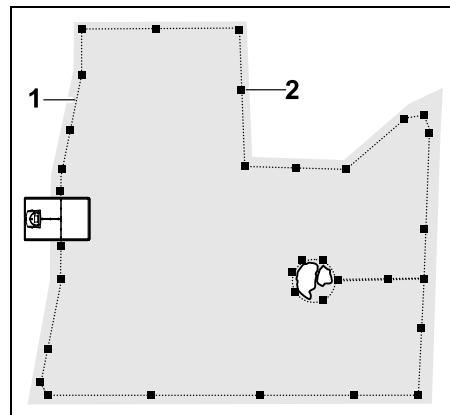


Prieš įkrovimo stotelę (1) ir už jos ribojimo vielą (2) 50 cm atstumu nutieskite stačiu kampu pagrindo plokštę. Po to galite įrengti liniją (\Rightarrow 12.11) arba pjaunamo ploto kraštą sekti naudodami ribojimo vielą.

Prie pagrindo plokštės (3) iš šonų palikite bent 40 cm pločio plotą, kuriame galima važiuoti.

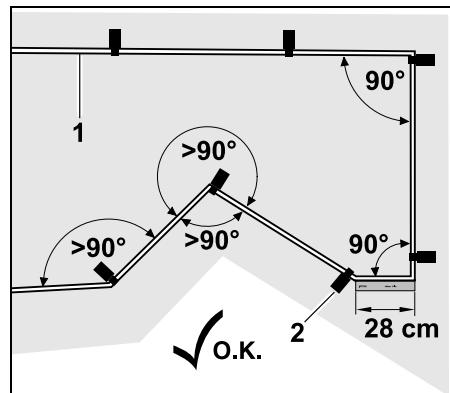
i Platesnė informacija apie išorinės įkrovimo stotelės įrengimą pateikta skyriuje „Įrengimo pavzdžiai“.
(\Rightarrow 27.)

Ribojimo vielos tiesimas pjaunamame plote:



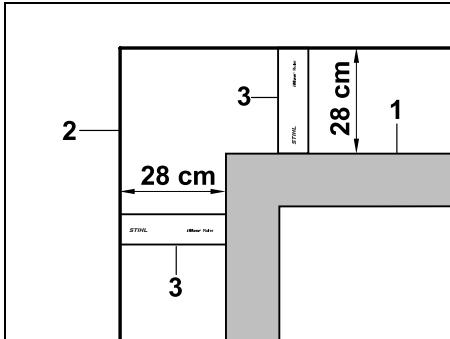
ribojimo vielą (1) nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūties (\Rightarrow 12.9), po to pritvirtinkite prie dirvos fiksavimo vinimis (2). Atstumus patikrinkite naudodami iMOW® Ruler.
(\Rightarrow 12.5)

i Nė viename taške vejos pjovimo robotas negali nutolti toliau nei 17 m nuo ribojimo vielos, priešingu atveju vielos signalas bus neatpažįstamas.



Stenkiteis neformuoti smailių kampų (mažesnių nei 90°). Smailiuose vejos kampuose ribojimo vielą (1) prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis (2) kaip parodyta.(⇒ 12.6)

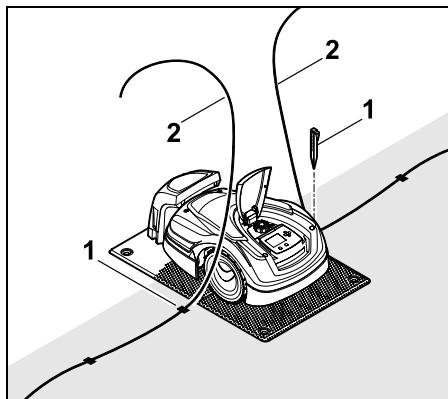
Padarius 90° kampą, turite tiesti mažiausiai per iMOW® Ruler ilgį tiesią liniją iki kol įrengsite kitą kampą.



Tiesiant aplink aukštas kliūties, pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus (1), kampuose reikia palikti didesnį atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūties. Ribojimo vielą (2) nutieskite naudodamai iMOW® Ruler (3), kaip parodyta paveikslėlyje.

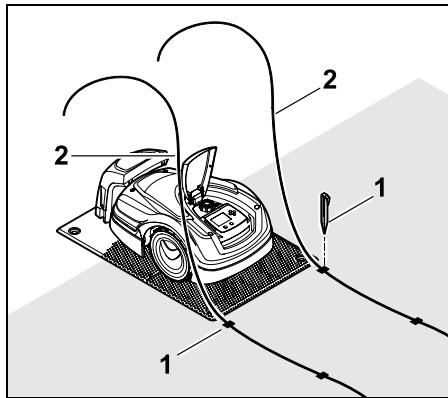
- Jei reikia, ribojimo vielą pailginkite naudodamai kartu pateikiamas vielos jungtis. (⇒ 12.16)
- Jei yra keli susiję pjaunami plotai, įrenkite pašal. plotų (⇒ 12.10) arba pjaunamus plotus sujunkite pereinamosiomis linijomis. (⇒ 12.11)

Paskutinė vidinės įkrovimo stotelės fiksavimo vinis:



paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairėje arba dešinėje pusėje prie pat pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietas.
Nupjaukite ribojimo vielą (2) iki maždaug 1,5 m ilgio.

Paskutinė išorinės įkrovimo stotelės fiksavimo vinis:



paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairėje arba dešinėje pusėje už pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietas.
Nupjaukite ribojimo vielą (2) iki maždaug 2 m ilgio.

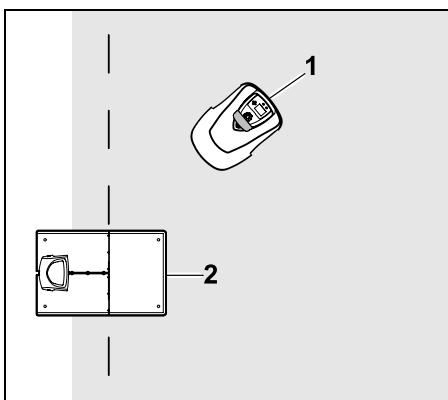
Vielos tiesimo užbaigimas.

- Patikrinkite, ar ribojimo vielą pritvirtinta prie dirvos, dažniausiai vienam metru pakanka vienos fiksavimo vinies. Ribojimo vielą visada turi būti prigludusi prie vejos paviršiaus. Fiksavimo vinis įkalkite iki galo.
- Baigę dirbtį paspauskite mygtuką OK.

! Jei akumuliatorius per mažai įkrautas, kad galėtų atlikti likusius pagalbinės įrengimo programos veiksmus, pasirodo atitinkamas pranešimas. Tokiu atveju vejos pjovimo robotą prijunkite prie pagrindinės įkrovimo stotelės ir dar įkraukite akumuliatorių. Pagalbinės įrengimo programos tolesnį žingsnį mygtuku OK galima perjungti tik tada, kai pasiekiamas reikiama akum. įtampa.

9.10 Ribojimo vielos prijungimas





Vejos pjovimo robotą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, pastatykite pjaunamame plote už įkrovimo stotelės (2) ir paspauskite mygtuką OK.

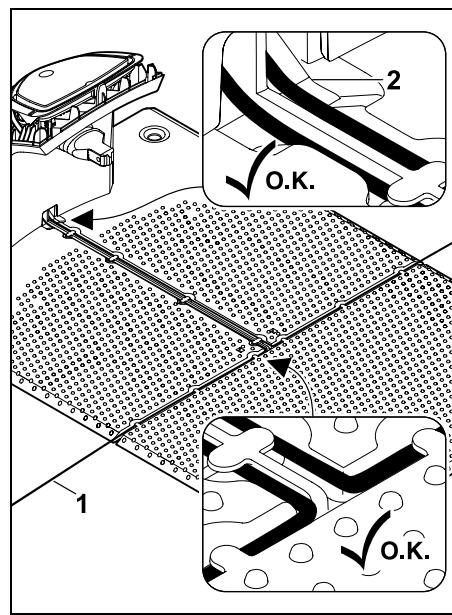


Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK.



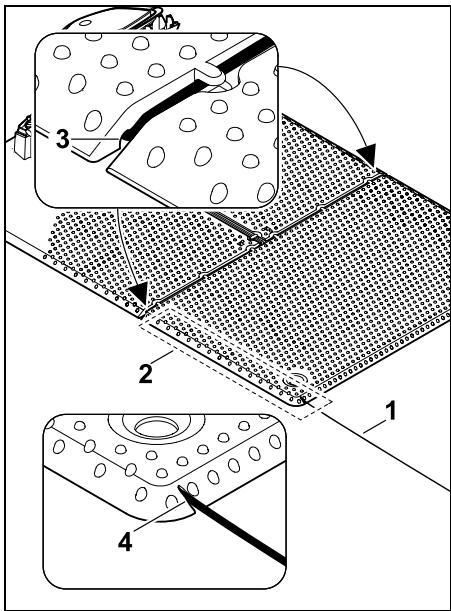
Nuimkite dangtelį. (⇒ 9.2)
Paspauskite mygtuką OK.

Vidinės įkrovimo stotelės ribojimo viela

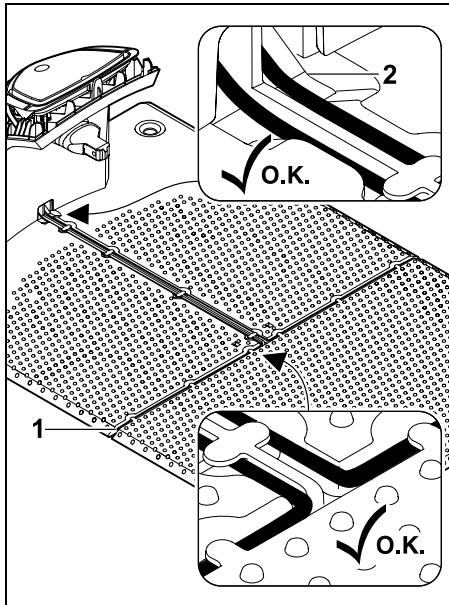


Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

Išorinės įkrovimo stotelės ribojimo vielai



Tieskite ribojimo vielą (1) srityje (2) po pagrindo plokštė. Tam įverkite vielą į vielos angas (3, 4), prieikus atlaisvinkite kuolelius.

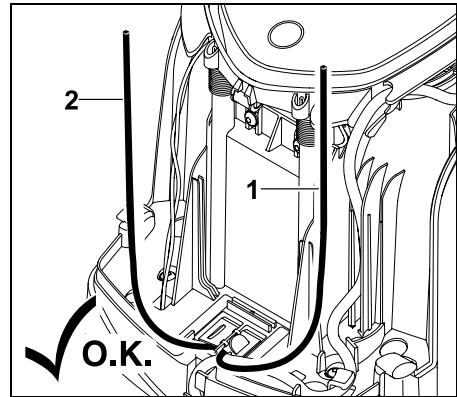


Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).

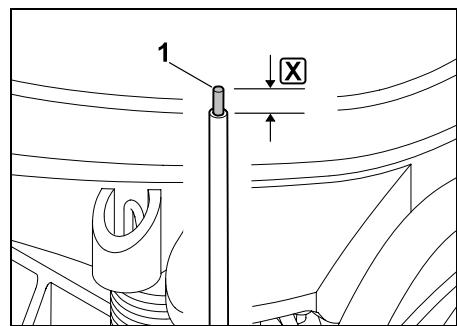
Ribojimo vielos prijungimas



Nuoroda:
atkreipkite dėmesį, kad kontaktai būtų švarūs (nesurūdiję, neužterštę, ...).

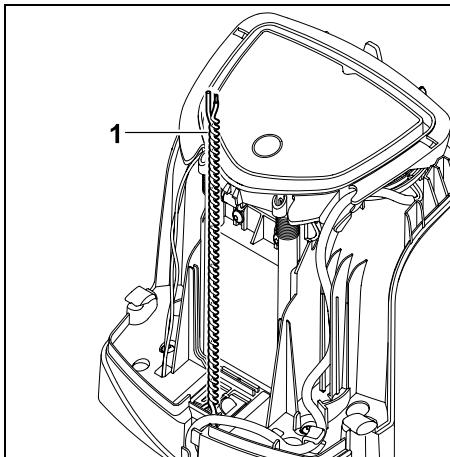


Sutrinkinkite kairiųjų (1) ir dešiniųjų (2) vielos galus iki to paties ilgio. Ilgis nuo vielos išeidimo vietas iki vielos galo: **40 cm**



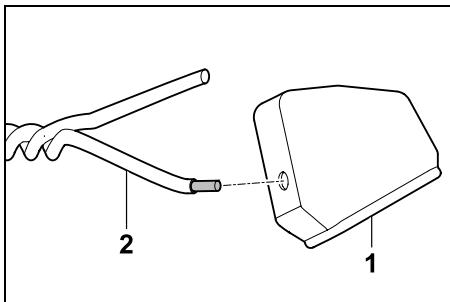
Tinkamu įrankiu pašalinkite kairiojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio **X** ir susukite vielos gijas.

$$\mathbf{X = 10-12 \text{ mm}}$$

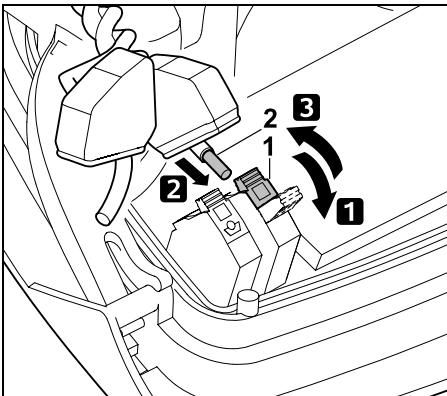


Susukite laisvus vielos galus (1) vieną su kitu, kaip parodyta.

- Atlenkite skydą ir laikykite. (⇒ 9.2)

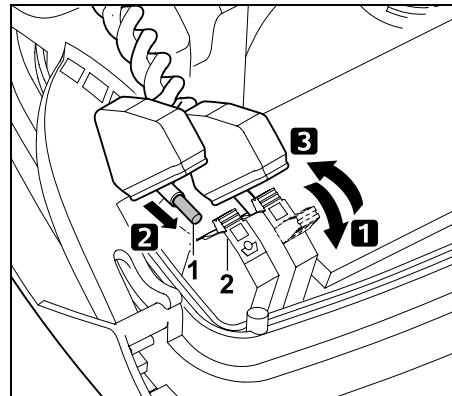


Uždėkite po movą (1) ant kiekvieno vielos galo (2).



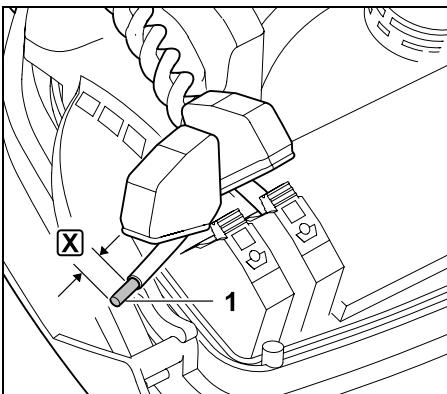
- 1 Atlenkite kairiajā atjungimo svirtį (1).
- 2 Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.

3 Užlenkite atjungimo svirtį (1).



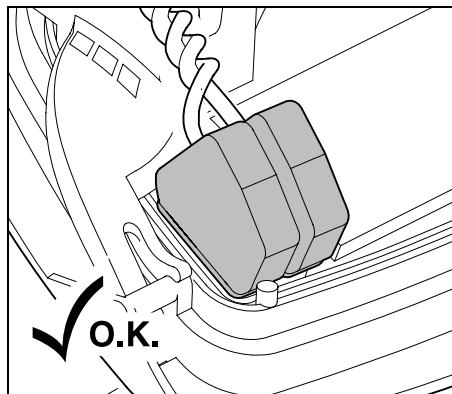
- 1 Atlenkite dešiniajā atjungimo svirtį (1).
- 2 Kiškite nuvalytą vielos galą (2) į priveržimo bloką iki galo.

3 Užlenkite atjungimo svirtį (1).



Tinkamu įrankiu pašalinkite dešiniojo vielos galo (1) dangą iki nurodyto ilgio **X** ir susukite vielos gijas.

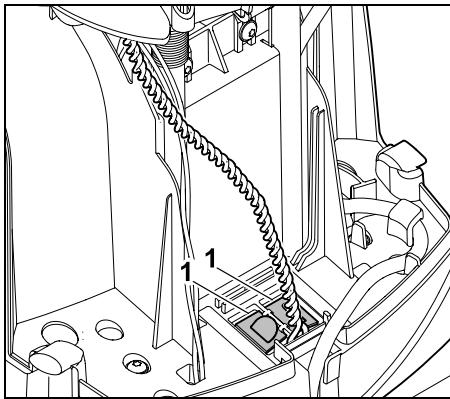
X = 10-12 mm



Uždékite movas ant priveržimo blokų.

Patikrinkite vielos galų pritvirtinimą priveržimo bloke: abu vielos galai turi būti užfiksuoti.

- Užlenkite skydą. (⇒ 9.2)



Paspauskite mygtuką OK.

OK



Uždarykite kabelių kanalo (1) dangtelius.

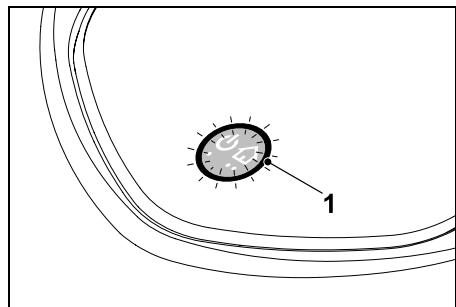
- Baigę dirbtį paspauskite mygtuką OK.

Maitinimo bloko kištuką prijunkite prie elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK.

OK

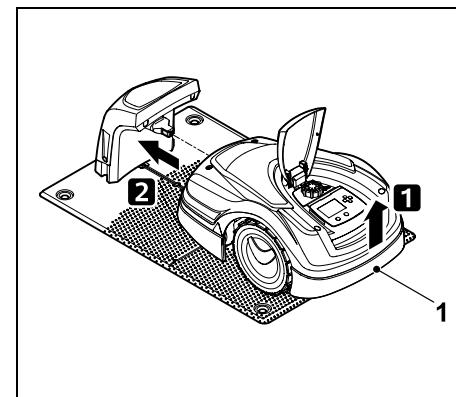


Sumontuokite dangtį. (⇒ 9.2)



Kai ribojimo viela tinkamai įrengta ir įkrovimo stotelė prijungta prie srovės tiekimo tinklo, šviečia įkrovimo stotelės šviesos diodas (1).

i Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Įkrovimo stotelės valdymo elementai“ pateiktą informaciją, ypač kai šviesos diodai šviečia ne taip, kaip aprašyta. (⇒ 9.2)



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Tada ekrane paspauskite mygtuką OK.

9.11 Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės susiejimas

i Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tada, kai tinkamai priimamas įkrovimo stotelės siunčiamas vielos signalas. (⇒ 11.15)

Patikrinti vielos signalą



Vielos signalo patikra gali trukti kelias minutes. Paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP susiejimas nutraukiamas ir perjungiamas ankstesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

Normalus signalas



Vielos signalas OK:

ekrane rodomas tekstas „Vielos signal. OK“. Vejos pjovimo robotas ir įkrovimo stotelė susieti tinkamai.



Pirmajį įrengimą tėskite spustelėjė mygtuką OK.



RMI 422 PC:

Sėkmingai susiejus aktyvinamas maitinimo režimas „Standartinis“. (⇒ 11.9)

Signalas su trikdžiais

Vejos pjovimo robotas negauna **vielos signalo**:

Ekrane rodomas tekstas „Nėra vielos signalo“.



Vejos pjovimo robotas gauna **sutrikusį vielos signalą**:

Ekrane rodomas tekstas „Vielos signalo tikrinimas“.



Vejos pjovimo robotas gauna **sukeistų polių vielos signalą**:

Ekrane rodomas tekstas „Sukeistos jungtys arba iMOW® už ribos“.



Galimos priežastys

- Laikini sutrikimai
- Vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės
- Jungiant ribojimo vielą sukeisti poliai
- Įkrovimo stotelė išsijungusi arba neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- Nepakanka kištukinių jungčių
- Nepasiekta minimalus ribojimo vielos ilgis
- Privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje yra suvyniotas maitinimo laidas
- Ribojimo vielos galai per ilgi arba nepakankamai susukt i vienas su kitu
- Nutrūkusi ribojimo viela
- Kiti signalai, pavyzdžiui, mobiliojo telefono arba kitos įkrovimo stoteles signalas
- Elektros ižeminimo laidai, gelžbetonis arba trikdantys metalai dirvoje po įkrovimo stotele
- Viršytas maksimalus ribojimo vielos ilgis (⇒ 12.1)

Ką daryti?

- Pakartokite susiejimą be papildomų pagalbos priemonių
- Prijunkite vejos pjovimo robotą prie įkrovimo stotelės (⇒ 15.6)
- Tinkamai sujunkite ribojimo vielos galus (⇒ 9.10)
- Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė įjungta į tinklą, išvyniokite prie stotelės esantį maitinimo laidą, jei jis yra susivijęs
- Patikrinkite vielos galų fiksavimą priveržimo bloke, sutrumpinkite per ilgus vielos galus arba susukite juos vieną su kitu (⇒ 9.10)
- Mažesniems pjaunamiams plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas AKM 100 turi būti sumontuotas kartu su ribojimo vielą (⇒ 9.9)
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodų rodmenis (⇒ 13.1)
- Sutaisykite vielos trūkį
- Išjunkite mobiliuosius telefonus ir netoli esančias įkrovimo stoteles
- Perkelkite įkrovimo stotelę į kitą vietą arba pašalinkite trikčių šaltinius, esančius po įkrovimo stotele
- Naudokite didesnio skersmens ribojimo vielą (specialus priedas)

Pasinaudojė atitinkama pagalbos priemonė, paspauskite mygtuką OK ir vėl bus bandoma susieti.



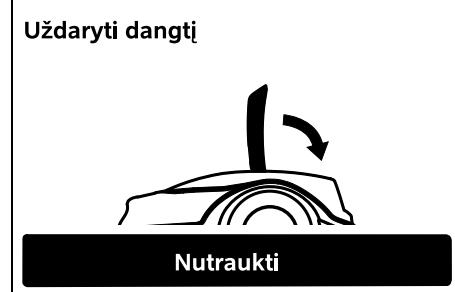
i Jei vielos signalas gaunamas netinkamai ir nepadeda anksčiau aprašytose priemonėse, susiekiite su prekybos atstovu.

9.12 Įrengimo tikrinimas



Paspaudus mygtuką OK robotas pradės važiuoti palei kraštą – piovimo peilis nebus suaktyvintas.

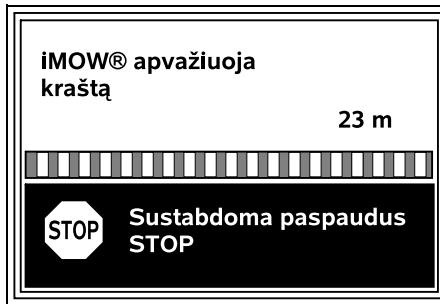
i Vejos piovimo robotas po pirmo įrengimo ekspluatuojamas pravažiuoja pakaitomis abiem kryptimis pjaunamo ploto kraštą. Todėl kraštų apvažiavimas įrengiant pirmą kartą turėtų būti tikrinamas abiem kryptimis.



Uždarykite vejos piovimo roboto atlenkiamajį dangtį. (⇒ 15.2) Tik uždarius atlenkiamajį dangtį vejos piovimo robotas savarankiškai išjungia ir važiuoja palei ribojimo vielą.

i RMI 422 PC:
Apvažiuojant kraštą nustatoma vejos piovimo roboto **namų sritis**. (⇒ 14.5)

Jei vejos piovimo robotas prieš apvažiuodamas kraštą negauna GPS signalo, ekrane rodomas tekstas „Laukite GPS signalo“. Jei negaunamas GPS signalas, praėjus kelioms minutėms vejos piovimo robotas vis tiek pradedą važiuoti palei kraštą. Vėliau reikės paleisti funkciją „Tikrinti kraštą“ (⇒ 11.13), kad būtų galima naudotis GPS apsauga, nes kitaip nebus nustatyta namų sritis.



Vejos piovimo robotui važiuojant palei kraštus, eikite paskui jį ir stebékite, kad

- vejos piovimo robotas pjaunamo ploto kraštu važiuotą, kaip suplanuota;
- atitiktų atstumas iki kliūčių ir pjaunamo ploto ribų;
- robotas tinkamai ivažiuotų į įkrovimo stotelę ir iš jos išvažiuotų.

Ekrane rodomas nuvažiuotas atstumas – ši vertė metrais reikalinga pjaunamo ploto krašte nustatant **pradinius taškus**. (⇒ 11.14)

- Norimoje vietoje nuskaitykite rodomą vertę ir ją pasižymėkite. Po pirmo įrengimo rankiniu būdu nustatykite pradinį tašką.

Važiavimas palei kraštus gali būti nutrauktas automatiškai, atsitrenkus į kliūtis, važiuojant per daug stačiomis nuokalnėmis arba rankiniu būdu paspaudus STOP mygtuką.

- Jei važiavimas palei kraštą buvo nutrauktas automatiškai, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį ir pašalinkite kliūties.
- Prieš tėsdami važiavimą palei kraštus, patirkinkite vejos piovimo roboto padėtį. Įrenginys turi stovėti ant ribojimo vielos arba pjaunamame plote, priekiu nukreiptas į ribojimo vielą.

Tęsiama eiga nutraukus

Nutrauktą važiavimą palei kraštus tēskite paspaudę **OK**.

i STIHL rekomenduoja nenutraukti važiavimo palei kraštą. Važiuojant pjaunamo ploto kraštais arba prijungus prie įkrovimo stotelės, nebus atpažintos galimos problemos.

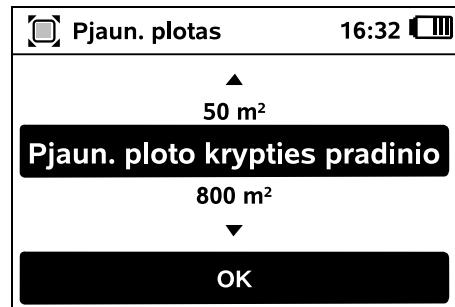
Jei reikia, važiavimą palei kraštą galima iš naujo atlikti po pirmojo įrengimo. (⇒ 11.13)

Apsukęs pilną ratą aplink pjaunamą plotą, vejos piovimo robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės. Po to parodoma užklausa, ar reikia antrą kartą apvažiuoti priešingą kryptimi.

Automatinis važiavimo palei kraštą užbaigimas

Kai prisijungiamama prie įkrovimo stotelės apvažiavus visą antrą ratą ar būna atmetama užklausa dėl važiavimo priešinga kryptimi, perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

9.13 Vejos pjovimo roboto programavimas



Įveskite vejos ploto dydį ir patvirtinkite mygtuku OK.



i Prie pjaunamo ploto dydžio nereikia prisaičiuoti įvestų blokuojamų plotų arba pašalinų plotų.



Apskaičiuojamas naujas pjovimo planas. Prosesą galima nutraukti paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP.



Mygtuku OK patvirtinkite nuorodą „Patvirtinti kiekvieną dieną atskirai arba keisti aktyvumo trukmę“.



Rodoma pirmadienio aktyvumo trukmė ir aktyvinamas meniu punktas **Patvirtinti aktyvumo laiką**.



Paspaudus OK patvirtinamos visas aktyvumo trukmės ir parodoma kita diena.



i Jei pjaunamas plotas yra mažesnis, nereikia pjauti kiekvieną savaitės dieną. Šiuo atveju nerodoma aktyvumo trukmė ir nenaudojamas meniu punktas „Trinti aktyvumo trukmes“. Dienas, kai nenurodyta aktyvumo trukmė, taip pat reikia patvirtinti mygtuku OK.

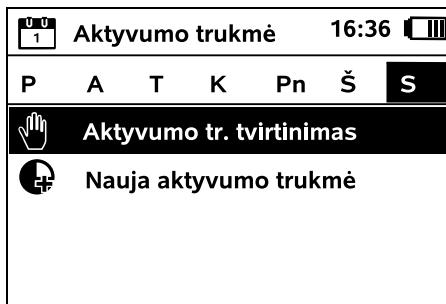
Rodoma **aktyvumo trukmę** galima keisti. Šiuo tikslu pageidaujamą laiko intervalą pasirinkite valdymo kryžmės mygtuku ir atidarykite spustelėdami OK (⇒ 11.7).



Jei pageidaujate papildomos aktyvumo trukmės, pasirinkite meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmę** ir atidarykite spustelėdami OK. Parinkties lange nustatykite pradžios ir pabaigos laiką ir patvirtinkite spustelėdami OK. Vienai dienai galima pasirinkti daugiausia tris aktyvumo trukmes.

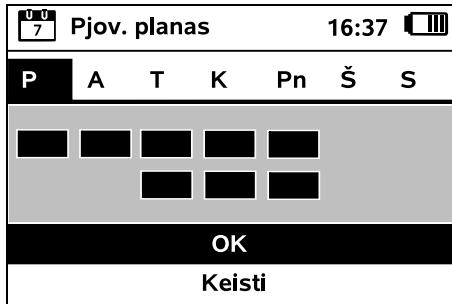


Jei norite ištrinti visas rodomas aktyvumo trukmes, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmes** ir patvirtinkite paspausdami OK.



Patvirtinus sekmadienio aktyvumo trukmę rodomas pjovimo planas.





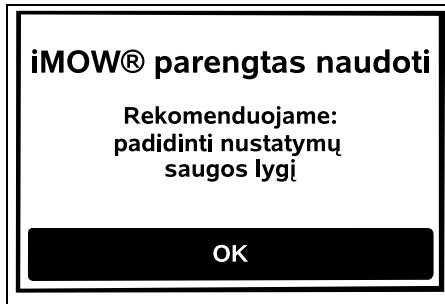
Paspaudus OK, patvirtinamas rodomas piovimo planas ir perjungiamas baigiamasis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

Jei reikalingi pakeitimai, pasirinkite **Keisti** ir individualiai pasirinkite aktyvumo trukmę.

! Išjungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti. Atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos piovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (\Rightarrow 6.) ir, baigę pirmajį įrengimą, nedelsdami pakeiskite aktyvumo trukmę arba meniu „Pjovimo planas“. (\Rightarrow 11.7) Kompetentingoję įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

9.14 Pirmojo įrengimo užbaigimas

! Nuo pjaunamo ploto surinkite visus pašalinius daiktus (p.vz., žaislus, įrankius).



Pirmajį įrengimą užbaikite paspausdami mygtuką OK.

! Baigus pirmajį įrengimą suaktyvintas apsaugos lygmuo „Nėra“.

Rekomenduojame: nustatykite apsaugos lygmenį „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštasis“. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai asmenys negalėtų reguliuoti ir vejos piovimo roboto prijungti prie kitų įkrovimo stotelii. (\Rightarrow 11.15)

RMI 422 PC:
Papildomai aktyvinkite GPS apsaugą. (\Rightarrow 5.9)

RMI 422 PC:



Norint naudoti visas vejos piovimo roboto funkcijas, **iMOW® programą** turi būti įdiegta ir paleista išmanijamame telefone

arba planšetiniame kompiuteryje, kuriaame yra internetinis ryšys ir GPS imtuvas. (\Rightarrow 10.)

Uždarykite dialogo langą mygtuku OK.

OK

9.15 Pirmas piovimas po pirmo įrengimo

Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas sutampa su aktyvumo trukme, vejos piovimo robotas nedelsdamas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas nesutampa su aktyvumo trukme, piovimo procesą pradėsite paspaudę mygtuką OK. Jei nenorite, kad vejos piovimo robotas pjautų, paspauskite „Ne“.

OK

10. Vejos piovimo roboto iMOW® programa

Modelis RMI 422 PC gali būti **valdomas naudojant iMOW® programą**. Programą visoms populiausioms operaciniams sistemoms galima įsigyti atitinkamose programų parduotuvėse.

i Daugiau informacijos rasite internetiniame puslapyje web.imow.stihl.com/systems/.

! Skyriaus „Saugumas“ nurodymai pirmiausia taikomi visiems vejos pjovimo roboto **iMOW® programos** naudotojams. (⇒ 6.)

Aktyvinimas:

perduoti duomenis iš programos į vejos pjovimo robotą bus galima tuomet, kai įrenginį ir savininko el. pašto adresą aktyvins prekybos atstovas. El. pašto adresu nusiunciama aktyvavimo nuoroda.

iMOW® programa turi būti įdiegta išmanajame telefone arba planšetiniame kompiuteryje, kuriame yra internetinis ryšys ir GPS imtuvas. El. laiško gavėjas nustatomas kaip administratorius ir pagrindinis programos naudotojas, jis turi prieigą prie visų funkcijų.

i Išsaugokite el. pašto adresą ir slaptažodį, kad pakeitę išmanuji telefoną ar planšetinį kompiuterį vėl galėtumėte įdiegti **iMOW® programą** (pvz., pametę mobiliojo ryšio įrenginį).

Duomenų perdavimas:

Įpirkimo kainą įeina duomenų perdavimas iš vejos pjovimo roboto į internetą (M2M techninė priežiūra).

Duomenų perdavimas nevyksta nenutrūkstamai, todėl gali užtrukti kelias minutes.

Duomenų perdavimas iš programos į internetą, atsižvelgiant į jūsų sutartį su mobiliojo ryšio operatoriumi arba interneto paslaugų teikėju, gali būti apmokestinamas, šias išlaidas padengiate patys.

i Jei nėra mobiliojo radio ryšio ir programos, GPS apsauga yra tik be elektroninių ir SMS bei aktyviųjų pranešimų.

Pagrindinės programos funkcijos:

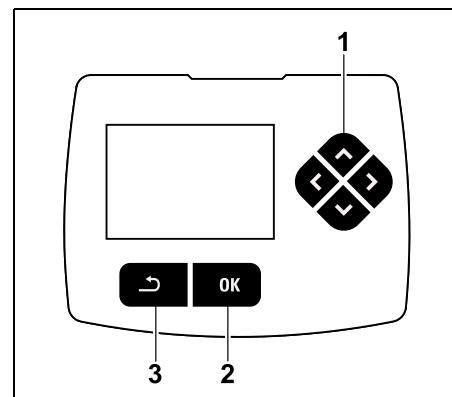
- Pjovimo plano peržiūra ir redagavimas
- Pjovimo pradžia
- Automatinio pjovimo įjungimas ir išjungimas
- Vejos pjovimo roboto nusiuntimas į įkrovimo stotelę
- Datas ir paros laiko keitimas

! Dėl pjovimo plano pakeitimo, pjovimo proceso paleidimo, automatinio pjovimo įjungimo ir išjungimo, vejos pjovimo roboto nusiuntimo namo ir datas bei paros laiko pakeitimo galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl visada informuokite tokius asmenis apie galimus vejos pjovimo roboto veiksmus.

- Įrenginio informacijos ir vejos pjovimo roboto vietas peržiūra

11. Meniu

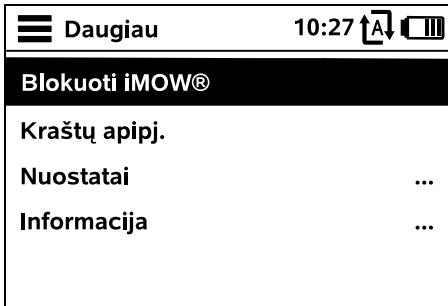
11.1 Valdymo nurodymai



Valdymo kryžmę sudaro keturi kryptiniai mygtukai (1). Jis naudojamas naršyti meniu, mygtuku OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtuku „Atgal“ (3) galima vėl išeiti iš meniu.



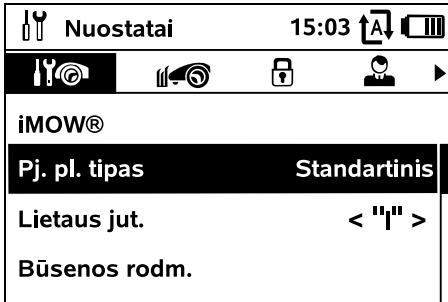
Pagrindinį meniu sudaro 4 pomeniu, kurie vaizduojami kaip ekrano mygtukai. Parinktas pomeniu vaizduojamas juoda spalva ir atidaromas mygtuku OK.



Antrasis meniu lygis rodomas kaip sąrašas. Pomeniu pasirenkami paspaudus valdymo kryžmę aukštyn arba žemyn. Aktyvūs meniu įrašai pažymėti juoda spalva.

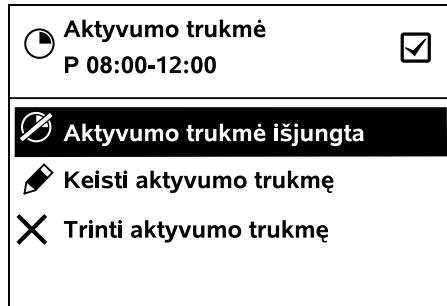
Dešinajame ekrano krašte esanti slankuostė nurodo, kad valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn galima pamatyti kitus įrašus.

Pomeniu atidaromi paspaudus mygtuką OK.



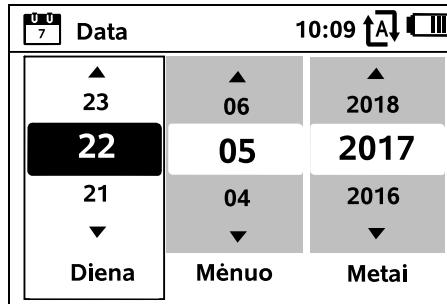
Pomeniu „Nuostatai“ ir „Informacija“ pateikiami skirtukuose.

Skirtukai parenkami valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn, o pomeniu – valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn. Aktyvūs skirtukai ar meniu įrašai pažymėti juoda spalva.



Pomeniu pateikiamas parinkčių sąrašas. Aktyvūs sąrašo įrašai pažymėti juoda spalva. Paspaudus mygtuką OK atsidaro parinkties arba dialogo langas.

Parinkties langas:



Nustatomas vertes galima keisti spaudžiant valdymo kryžmės mygtukus. Esamos vertės mygtuko fonas yra juodas. Visos vertės patvirtinamos paspaudus mygtuką OK.

Dialogo langas:

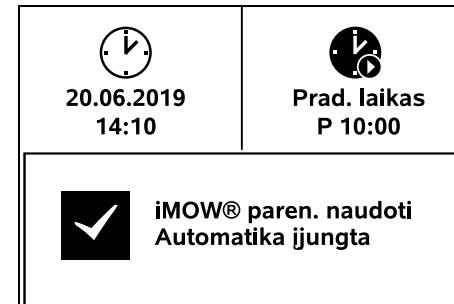


Jei reikia išsaugoti pakeitimus arba patvirtinti pranešimus, ekrane pasirodo dialogo langas. Aktyvus ekrano mygtukas pažymėtas juoda spalva.

Jei galima rinktis, atitinkamas ekrano mygtukas parenkamas valdymo kryžmės mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn.

Mygtukai OK patvirtinama norima parinktis ir iškiečiamas aukštesnio lygmens meniu.

11.2 Būsenos rodmuo



Būsenos rodmuo rodomas, kai:

- vejos piovimo roboto budėjimo režimas nutraukiamas paspaudus vieną iš mygtukų;

- pagrind. menui paspaudžiamas mygtukas „Atgal“;
- įrenginys eksploatuojamas.

	20.06.2019 14:10		Prad. laikas P 10:00
---	---------------------	---	-------------------------

Viršutinėje rodmens srityje yra du konfigūruojami laukai, kuriuose gali būti pateikta įvairi informacija apie vejos pjovimo robotą ir pjov. etapus. (⇒ 11.10)

Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 422, RMI 422 P:

	iMOW® paren. naudoti Automatika įjungta
---	--

pranešimo apačioje rodomas tekstas iMOW® paren. naudoti kartu su nurodytu simboliu ir automatinio pjovimo būsena. (⇒ 11.7) 

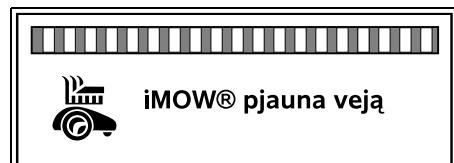
Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – RMI 422 PC:

	RMI 422 PC iMOW® paren. naudoti Automatika įjungta GPS apsauga įj.
---	---

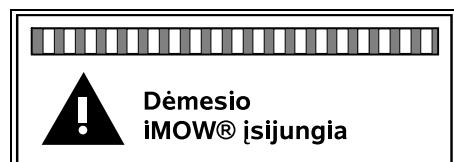
pranešimo apačioje rodomas vejos pjovimo roboto pavadinimas (⇒ 10.), tekstas iMOW® paren. 

naudoti kartu su pavaizduotu simboliu, automatinio pjovimo būsena (⇒ 11.7) ir informacija apie GPS apsaugą (⇒ 5.9).

Būsenos informacija vykstant veiksmams – visi modeliai:



pjaunant **veją** ekrane rodomas tekstas „iMOW® pjauna veja“ ir atitinkamas simbolis. Teksto informacija ir simbolis atitinka aktyvų veiksmą.



Prieš pjovimą rodomas tekstas „Dėmesio – iMOW® įsijungia“ ir įspėjamasis simbolis.

i Mirksintis ekrano apšvietimas ir garsinis signalas papildomai perspėja, kad ruošiamasi įjungti pjovimo variklį. Kai vejos pjovimo robotas pradeda judėti, tik po kelių sekundžių automatiškai įsijungia pjovimo peilis.

Kraštų apipj.:
kai vejos pjovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą, rodomas tekstas „Pjaunamas kraštas“.

Važiuoti į įkrovimo stotelę:
kai vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę, ekrane rodoma atitinkama priežastis (pvz., „Akumuliatorius išsikrovė“, „Nupjauta“).

Akumulatoriaus įkrovimas:
įkraunant akumulatorių rodomas tekstas „Akumulatorius kraunamas“.

Artėjimas prie pradinį tašką:
kai vejos pjovimo robotas juda į pradinį tašką, kai pradedamas pjovimo procesas, rodomas tekstas „Artėjama prie pradinio taško“.

RMI 422 PC: artėjimas prie pageidaujamos zonos:
kai pradedant pjovimo procesą vejos pjovimo robotas juda link pageidaujamos zonos, rodomas tekstas „Artėjama prie pageidaujamos zonos“.

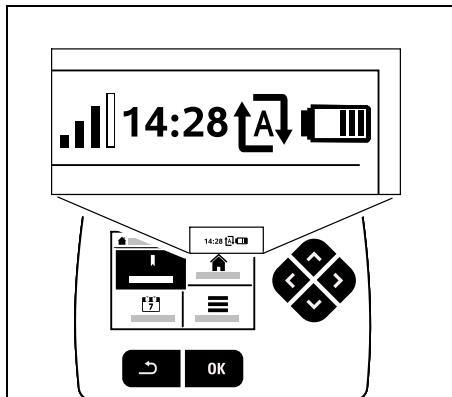
Pranešimo rodmuo – visi modeliai

	Už iMOW® pjaun. plotė pastatyti
1/1	14.05.2017 12:33 M1135

Klaidos, sutrikimai ir rekomendacijos rodomas kartu su įspėjamuoju simboliu, data, paros laiku ir pranešimo kodu. Jei yra keli pranešimai, jie rodomi pakaitomis. (⇒ 14.)

i Jei vejos pjovimo robotas paruoštas eksploatuoti, pakaitomis rodomas pranešimas ir būsenos informacija.

11.3 Informacijos sritis



Dešinajame viršutiniame ekrano kampe rodoma tokia informacija:

1. Akumulatoriaus įkrovimo būklė arba įkrovimo veiksmas
2. Automatinis būsena
3. Paros laikas
4. Mob. radijo ryšio signalas (RMI 422 PC)

1. Įkrovimo būklė:
akumulatoriaus simbolis rodo įkrovimo būklę.



stulpelių nėra – išsikrovė akumulatorius
nuo 1 iki 5 stulpelių – akumulatorius iš dalies įkrautas
6 stulpeliai – akumulatorius visiškai įkrautas



Vykstant įkrovimo procesui, vietoj akumulatoriaus simbolio rodomas **tinklo kištuko simbolis**.

2. Automatinio pjovimo būsena:
kai automatinis pjovimas įjungtas,
rodomas **automatinio pjovimo simbolis**.



3. Paros laikas:
esamas paros laikas rodomas 24 val.
formatu.

4. Mobiliojo radijo ryšio signalas:
mobiliojo radijo ryšio
signalo stiprumas rodomas 4
stulpeliais. Kuo daugiau
stulpelių užpildyta, tuo
geresnis ryšys.



Ryšio simbolis su mažaja raide „X“ nurodo, kad nėra ryšio su internetu.



Inicijuojant radijo ryšio modulį
(tikrinant aparatinę įrangą ir programinę
įrangą, p.vz., įjungus vejos pjovimo
robotą), rodomas klaustukas.

11.4 Pagrindinis meniu



Pagrindinis meniu rodomas, kai:

- būsenos rodmuo (⇒ 11.2)
išjungiamas paspaudus OK mygtuką;
- antrajame meniu lygmenyje
paspaudžiamas mygtukas „Atgal“.

1. Pradžia (⇒ 11.5)

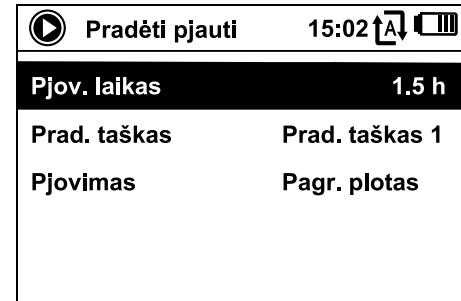
Pjovimo laikas
Pradinis taškas
Pjovimas

2. Grįžimas (⇒ 11.6)

Automatika
Pjovimo trukmė
Aktyvumo trukmė
Naujas pjovimo planas

4. Daugiau (⇒ 11.8)
Vejos pjovimo roboto iMOW®
blokavimas
Kraštų apipjovimas
Nustatymai
Informacija

11.5 Pradžia



1. Pjovimo laikas:
galima nustatyti pjovimo laiką.

2. Pradinis taškas:
galima pasirinkti pradinį tašką, kuriamė vejos pjovimo robotas pradeda pjovimo procesą. Šis pasirinkimas galimas tik nustačius pradinius taškus ir kai vejos pjovimo robotas yra įkrovimo stotelėje.

3. Pjovimas:

galima pasirinkti pjaunamą plotą. Šis pasirinkimas galimas tik tuo atveju, jei įdiegtas pašalinis plotas.

11.6 Grįžimas

Vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių. Kai automatinis pjovimas išjungtas, atėjus kitai aktyvumo trukmei vejos pjovimo robotas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



i RMI 422 PC:

Naudojant programą taip pat galima nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

11.7 Pjovimo planas

	Pjov. planas	11:02		
Automatinis pjovimas	Ij.			
Pjovimo trukmė	18 h			
Aktyvumo trukmė	...			
Naujas pjov. planas				

Automatinis pjovimas

Ij. – Automatinis pjovimas išjungtas. Vejos pjovimo robotas pjauna veja kitą aktyvumo trukmę.

Išj. – Visos aktyvumo trukmės išjungtos.

Pertrauka šiandien – Vejos pjovimo robotas negalės pjauti automatiškai iki kitos dienos. Šis pasirinkimas galimas tik tuo atveju, jei einamają dieną vis dar yra aktyvumo trukmė.

Pjovimo trukmė

Galima nustatyti savaitinę pjovimo trukmę. Nustatyti galima tik esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“. Numatytoji reikšmė pritaikyta pagal pjaunamo ploto dydį. (⇒ 14.4)

Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Užprogramuotų duomenų pritaikymas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 15.3)



RMI 422 PC:

Pjovimo trukmę taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)

Aktyvumo trukmė

	Pjov. planas	17:30		
P	A	T	K	Pn Š S

Išsaugotas pjovimo planas menu rodomas išjungus meniu „Aktyvumo trukmė“ meniu punkte „Pjovimo planas“. Ties atitinkama diena rodomi stačiakampiai žymi išsaugotas aktyvumo trukmės. Jei aktyvumo trukmės pažymėtos juodai, galima pjauti, o pilkais plotais pažymėtoms aktyvumo trukmėms pjovimo etapai nepriskirti, pvz., kai aktyvumo trukmė išjungta.



Kai automatinis pjovimas išjungtas, visas pjovimo planas yra neaktyvus ir visos aktyvumo trukmės pažymėtos pilka spalva.

Jei reikia redaguoti **atskiros dienos aktyvumo** trukmęs, šią dieną reikia pasirinkti valdymo kryžmės mygtuku (spausti kairėn arba dešinėn) ir atidaryti pomeniu **Aktyvumo trukmė**.

	Aktyvumo trukmė	15:32		
P	A	T	K	Pn Š S
<input checked="" type="checkbox"/>	08:00 - 12:00			
<input checked="" type="checkbox"/>	13:00 - 17:00			

Nauja aktyvumo trukmė

X Trinti aktyvumo trukmes

Pjauti galima, kai aktyvumo trukmė pažymėta **varnele**, pjovimo plane šios trukmės išskirtos juoda spalva.



Pjauti negalima, jei aktyvumo trukmė **nepažymėta varnele**, tokios aktyvumo trukmės pjovimo plane išskirtos pilka spalva.



Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pjovimo nurodymai – Aktyvumo trukmė“ pateiktus nurodymus. (⇒ 14.3)

Svarbu, kad išjungus aktyvumo trukmei, arti pavojaus zonas nebūtų pašalinių asmenų.



RMI 422 PC:

Aktyvumo trukmes taip pat galima redaguoti naudojant programą. (⇒ 10.)

Galima atskirai pasirinkti ir redaguoti išsaugotas aktyvumo trukmes.

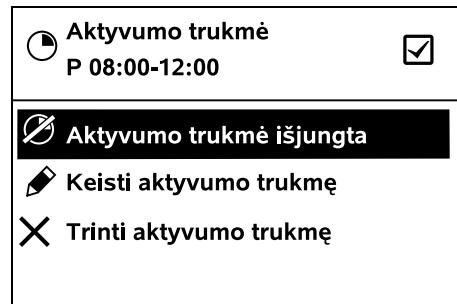


Meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmė** galima pildyti, kol bus išsaugotos mažiau nei 3 aktyvumo

trukmės per vieną dieną. Papildomos aktyvumo trukmės laikas negali sutapti su kitomis aktyvumo trukmėmis.

Jei nenorite, kad vejos plovimo robotas pjautų pasirinktą dieną, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmęs**.

Aktyvumo trukmės keitimasis



Nustačius **Aktyvumo trukmę išjungta** arba **Aktyvumo trukmę i Jungta**, užblokuojama arba atblokuojama pasirinkta automatinio plovimo aktyvumo trukmę.

Pasirinkus **Keisti aktyvumo trukmę**, galima pakeisti laikotarpi.

Jei pasirinktos aktyvumo trukmės neberekia, pasirinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmę**.

i Jei nepakanka laiko reikiams vejos plovimo roboto naudojimo ir įkrovimo etapams, reikia pailginti arba papildyti aktyvumo trukmes ir sutrumpinti plovimo trukmę. Parodomas atitinkamas ekrano pranešimas.

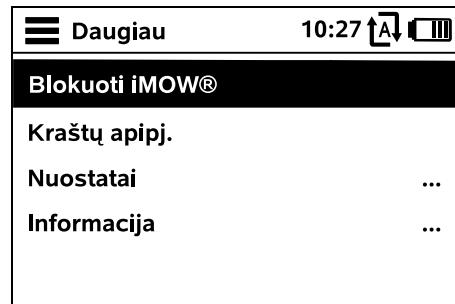


Naujas plovimo planas

Komanda **Naujas plov. planas** ištrina visas išsaugotas aktyvumo trukmes. Perjungiamas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Vejos plovimo roboto programavimas“. (⇒ 9.13)

i Jei naujų duomenų programavimas baigiamas prasidėjus aktyvumo trukmei, vejos plovimo robotas automatiškai pradeda plovimo etapą, kai patvirtinami atskiri dienų grafikai.

11.8 Daugiau



1. Vejos plovimo roboto iMOW® blokavimas:

suaktyvinkite įrenginio blokuotę. Norédami atblokuoti, paspauskite nurodytą mygtuką kombinaciją. (⇒ 5.2)

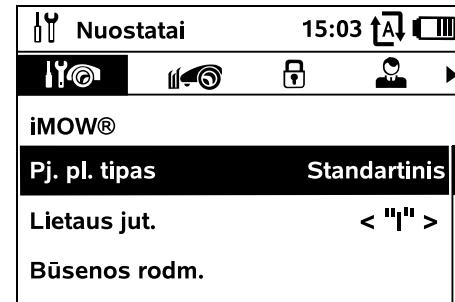
2. Kraštų apipovimas:

aktyvintas vejos plovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą. Apvažiavęs ratą vejos plovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių.

3. Nuostatai(⇒ 11.9)

4. Informacija(⇒ 11.17)

11.9 Nuostatai



1. Vejos plovimo robotas iMOW®:

įrenginio nuostatų pritaikymas (⇒ 11.10)



2. Įrengimas:

įrengimo pritaikymas ir išbandymas (⇒ 11.13)



3. Saugumas:

saugumo nuostatų pritaikymas (⇒ 11.15)



4. Apžiūra:

techninė priežiūra ir apžiūra (⇒ 11.16)



5. Pardavimo sritis:

meniu yra apsaugotas **pardavėjo kodu**. Prekybos atstovas, naudodamas šį meniu, atlieka jvairius techninės priežiūros ir apžiūros darbus.



11.10 Vejos plovimo roboto iMOW® nustatymai

1. Plovimo plano tipas:

Standartinis: vejos pjovimo robotas pjauna veją visą savo aktyvumo trukmę. Tik per įkrovimo procesus pjovimo etapai nutraukiami. Iš anksto nustatytas standartinis pjovimo plano tipas.

Dinaminis: per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir įkrovimo etapų skaičius ir jų trukmė.

2. Lietaus jutiklis:

lietaus jutiklį galima nustatyti taip, kad pradėjus lyti pjovimas būtų nutrauktas arba nebūtų pradėtas.



- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.11)

3. Būsenos rodmuo:

pasirinkite informaciją, kuri turi būti rodoma būsenos rodmenyje.



(⇒ 11.2)

- Nustatykite būsenos rodmenį (⇒ 11.12)

4. Paros laikas:

nustatykite aktualų paros laiką.



Nustatyta paros laikas turi atitinkti tikrąjį laiką, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.

RMI 422 PC:

Paros laiką taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)



5. Data:

nustatykite aktualią datą.

Nustatyta data turi atitinkti tikrąjį kalendorinę datą, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.



RMI 422 PC:

Datą taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)



6. Datos formatas:

nustatykite norimą datos formatą.

7. Kalba:
nustatykite norimą ekrano kalbą.
Standartiskai nustatoma kalba, kuri buvo pasirinkta įrengiant pirmą kartą.



8. Raiška:
jei reikia, galima nustatyti ekrano raišką.



9. En.taup. rež.
(RMI 422 PC):
Standartinis atveju vejos pjovimo robotas visada sujungtas su internetu ir pasiekiamas naudojant programą. (⇒ 10.) Jei įjungtas **ECO** režimas, siekiant mažinti energijos poreikį, išjungiamas radijo ryšys ir vejos pjovimo robotas néra pasiekiamas programa. Programoje rodomi paskutiniai naudoti duomenys.



11.11 Lietaklio nustatymas

Norédami nustatyti 5-pakopų jutiklį, valdymo kryžmės mygtuką spauskite kairėn arba dešinėn. Esama reikšmė menui „Nuostatai“ pateikiama brūkšniiniame grafike.



Pastumiant reguliatorių daroma įtaka

- lietaus jutiklio jautrumui,
- laikui, kiek vejos pjovimo robotas lauks, kol baigus lyti nudžius jutiklio paviršius.

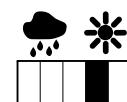
Nustačius **vidutinį jautrumą**, vejos pjovimo robotas parengiamas naudoti normaliomis lauko sąlygomis.



Stulpelį pastumkite į **kairę**, jei norite pjauti esant didelei drėgmėi. Nustūmus stulpelį į kairę iki galo vejos pjovimo robotas nesustoja pjauti net ir esant labai didelei lauko drėgmėi ir lietaus lašams krentant ant jutiklio.



Stulpelį pastumkite į **dešinę**, jei norite pjauti, kai drėgmė nedidelė. Pasirinkus paskutinį dešinėje esantį stulpelį, vejos pjovimo robotas veiks tik tuomet, kai bus visiškai sausa.



11.12 Būsenos rodmens nustatymas

Norédami konfigūruoti būsenos rodmenį, kairijį arba dešinijį rodmenį pasirinkite kryptiniu mygtuku ir patvirtinkite paspausdami OK.

Įkrovimo būklė:

rodomas akumuliatoriaus simbolis ir įkrovimo būklė procentais



Likęs laikas:

šią savaitę likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis. Šis rodmuo galimas tik esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“.



Paros laikas ir data:

esama data ir paros laikas



Prad. laikas:

kito planuojamo pjovimo etapo pradžia. Aktyvumo trukmės rodinyje tekstas rodomas „aktyvus“.



Pjov. etapai:

visų pirmiau atliktu pjov. etapų skaičius



Pjovimo val.:

visų pirmiau atliktu pjovimo etapų trukmė



Kelio ruožas:

viso kelio ruožo suma metrais



**Tinklas
(RMI 422 PC):**

mobiliojo radio ryšio signalo stiprumas su tinklo žymėjimu.
Mažoji raidė „x“ arba klaustukas nurodo, kad nėra vejos piovimo roboto ryšio su internetu. (⇒ 11.3.)
(⇒ 11.17)

**GPS signalas
(RMI 422 PC):**

vejos piovimo roboto GPS koordinatės. (⇒ 11.17)

**11.13 Įrengimas****1. Koridorius:**

įjunkite ir išjunkite gržimą su poslinkiu.
Įjungus koridorių, vejos piovimo robotas juda vidun palei ribojimo vielą prie įkrovimo stotelės.

Galite rinktis iš trijų variantų:

išj. – standartinė nuostata

Vejos piovimo robotas juda prie ribojimo vielos.

siaurai – 40 cm

Vejos piovimo robotas juda pakaitomis prie ribojimo vielos arba išlaikydamas 40 cm atstumą.

plačiai – 40 - 80 cm

Atstumas iki ribojimo vielos šio koridoriaus ribose kiekvieną kartą gržtant parenkamas atsitiktinai.

i Kad įrenginys gržtų į išorinę įkrovimo stotelę bei pereinamose linijose ir siaurose vietose, gržimui su poslinkiu turi būti įrengti

orientyriniai kabeliai. (⇒ 12.12)

Gržimui su poslinkiu atkreipkite dėmesį į mažiausią 2 m atstumą tarp vielų.

2. Pradiniai taškai:

vejos piovimo robotas pjov. etapus pradeda iš įkrovimo stotelės (standartinė nuostata) arba iš pradinio taško.



Reikia apibrėžti pradžios taškus,

- jei kai kurios ploto dalys nupjaunamos netinkamai ir į jas važiuojama tikslingai,
- jei tam tikrus plotus galima pasiekti tik viena linija. Šiose ploto dalyse reikia nurodyti mažiausiai vieną pradžios tašką.

RMI 422 PC

Pradiniamis taškams galima priskirti **spindulį**. Tada vejos piovimo robotas, pradėjės pjauti atitinkamame pradžios taške, visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Tik nupjovus šitą ploto dalį, pradedamas pjauti likęs pjaunamas plotas.

- Pradžios taškų nustatymas (⇒ 11.14)

3. Pašal. plotai:

prijunkite pašalininius plotus.



Neaktyvus – standartinė nuostata

Aktyvus – nuostata, kai reikia nupjauti pašalininius plotus. Meniu „Pradžia“ reikia pasirinkti pjaunamą plotą (pagrindinį / pašal. plotą). (⇒ 12.10)

4. Kraštų apipj.

Nustatykite kraštų apipj. dažnumą.



Niekada – kraštas niekada nepjaunamas.

Vieną kartą – standartinė nuostata, kraštas pjaunamas vieną kartą per savaitę.

Du kartus / tris kartus / keturis kartus / penkis kartus – kraštas pjaunamas du / tris / keturis / penkis kartus per savaitę.

5. Krašto tikrinimas:

kraštų apvažiavimo, kai robotui važiuojant bus patikrinta, ar viela

nutiesta tinkamai, paleidimas.

Įjungiamas kitas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Įrengimo tikrinimas“. (⇒ 9.)



Norint patikrinti, ar viela nutiesta tinkamai aplink blokuojamą plotą, reikia nustatyti vejos piovimo robotą pjaunamame plote priekine puse blokuojamo ploto kryptimi ir pradeti kraštų apvažiavimą.

Robotui važiuojant palei kraštus, nustatoma vejos piovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)

6. Įrengimas iš naujo:

vėl paleidžiama pagalbinė įrengimo programa, esamas piovimo planas bus ištrintas. (⇒ 9.)

**11.14 Pradinį taškų nustatymas**

Norédami nustatyti:

- Užprogramuokite pradinius taškus arba
- pasirinkite pageidaujamą pradinį tašką ir nustatykite patys.

Programuojant pradinius taškus:

Nuspaudus mygtuką OK, vejos piovimo robotas pardeda judėti palei ribojimo vielą ir programuojas. Jei jis neįkrautas, pirmiausia važiuoja į įkrovimo stotelę. Visi esami pradiniai taškai ištrinami.

**RMI 422 PC:**

Važiavimo programuojant metu nustatoma vejos piovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)

Vejos pjovimo robotui judant atidarius atlenkiamą dangtį ir paspaudus mygtuką OK, galima nustatyti daugiausia 4 pradinius taškus.

- i** Nespauskite mygtuko STOP prieš atidarydami atlenkiamą dangtį, kad būtų nutraukta programos eiga. Pertrauka įprastai reikalinga norint pakeisti vienos eiga arba pašalinkti kliūtis.

Programavimo proceso nutraukimas

Neautomatiškai – paspaudus mygtuką STOP.
Automatiškai – dėl kliūčių pjaunamo ploto krašte.

- Jei programavimas važiuojant buvo nutrauktas automatiškai, pakoreguokite ribojimo vienos padėtį ir pašalinkite kliūtis.
- Prieš tēsdami programuojamajį važiavimą, patirkinkite vejos pjovimo roboto padėtį. Įrenginys turi stovėti ant ribojimo vienos arba pjaunamame plotele, priekiu nukreiptas į ribojimo vielą.

Programavimo proceso užbaigimas

Neautomatiškai – nutraukus.
Automatiškai – įvažiavus į įkrovimo stotelę. Nauji pradiniai taškai išsaugomi, kai vejos pjovimo robotas įvažiuoja į įkrovimo stotelę arba nutraukiama eiga (atidarius atlenkiamajį dangtį) ir patvirtinant paspaudus mygtuką OK.

Pradinio taško naudojimo dažnumas

Pradinio taško naudojimo dažnumas apibrėžia, kaip dažnai pjovimo etapas bus pradedamas iš vieno pradinio taško. Standartinis nustatymas yra nuo 2 iš 10 pjovimo etapų (2/10) iš kiekvieno pradinio taško.

- Jei reikia, užprogramavus galima pakeisti pradinio taško naudojimo dažnumą.

- Jei programavimo procesą baigėte anksčiau, pasirinkite vejos pjovimo roboto grąžinimo į įkrovimo stotelę komandą. (⇒ 11.6)

RMI 422 PC:

Aplink kiekvieną pradinį tašką galima užprogramuoti **spindulį** nuo 3 m iki 30 m. Standartiskai išsaugotiems pradiniams taškams nepriskirtas joks spindulys.

- i** **Pradiniai taškai su spinduliu:**
Jei yra pradėtas vejos pjovimas atitinkamuose pradiniuose taškuose, vejos pjovimo robotas visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Ir tik tada ima pjauti likusį pjovimo plotą.

1–4 pradinii taškų nustatymas ranka:

Nustatykite pradinii taškų nuotolį nuo įkrovimo stotelės ir apibrėžkite pradinių taškų naudojimo dažnumą.

Nuotolis atitinka atstumą metrais, nuvažiuotą nuo įkrovimo stotelės iki pradinio taško važiuojant pagal laikrodžio rodyklę.

Pradinio taško naudojimo dažnumas gali būti pasirinktas nuo 0 iš 10 (0/10) iki 10 iš 10 pjovimo etapų (10/10).

RMI 422 PC:

Aplink pradinį tašką galima nustatyti **spindulį** nuo 3 m iki 30 m.

- i** Įkrovimo stotelė **apibrėžta** kaip **0 pradinis taškas** ir dažniausiai pjovimo etapai pradedami nuo jos.
Pradinio taško naudojimo dažnumas atitinka apskaičiuotą likusią 10 iš 10 išvažiavimų reikšmę.

11.15 Saugumas

1. Įrenginio blokuotė
2. Lygis
3. GPS apsauga (RMI 422 PC)
4. PIN kodo keitimas
5. Pradžios signalas
6. Meniu signalai
7. Mygt. blok.
8. Prij. iMOW® + stot.

1. Įrenginio blokuotė:

Įrenginio blokuotė aktyvinama paspaudus OK, pradėti eksploatuoti vejos pjovimo roboto nebegalima. Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tikrindami, užblokuokite vejos pjovimo robotą. (⇒ 5.2)



- Norédami pašalinti įrenginio blokuotę, paspauskite nurodytą mygtukų kombinaciją.

2. Lygis:

galima nustatyti 4 apsaugos lygmenis ir, atsižvelgiant į lygmenį, suaktyvinamos tam tikros blokuotės ir apsauginės priemonės.



- **Nėra:**
vejos pjovimo robotas neapsaugotas.
- **Žemas:**
PIN užklausa; norint susieti vejos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę bei grąžinti įrenginio gamyklinės nuostatas reikia įvesti PIN kodą.
- **Vidutinis:**
kaip „Žemas“, papildomai aktyvinta laiko blokuotė.

- Aukštas:**
visada reikia įvesti PIN kodą.

i STIHL rekomenduoja nustatyti vieną iš apsaugos lygių – „Žemas“, „Vidutinis“ arba „Aukštas“.

- Pasirinkite pageidaujamą lygmenį ir patvirtinkite spustelėdami OK, prieikus įveskite 4 simbolių PIN kodą.

PIN užklausa:

jei vejapjovė pakreipta daugiau nei 10 sekundžių, pasirodo PIN užklausa. Jei PIN kodas neįvedamas per 1 minutę, pasigirsta pavojaus signalas ir išjungama automatika.

Prijung. blok.:

PIN kodo užklausa prieš susiejant vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele.

Atkūrimo blok.:

PIN kodo užklausa prieš atkuriant įrenginio gamyklines nuostatas.

Laiko blokuotė:

PIN kodo užklausa dėl nuostatų keitimo, jei ilgiau nei 1 mėnesį nebuvvo įvestas PIN kodas.

Aps. nuo regul.:

PIN kodo užklausa, jei buvo pakeistos nuostatos.

3. GPS apsauga (RMI 422 PC):

Padėties stebėjimo įjungimas ir išjungimas. (⇒ 5.9)



Rekomenduojame:

visuomet įjunkite GPS apsaugą. Prieš įjungdami įveskite savininko mobiliojo telefono numerį programoje (⇒ 10.) ir nustatykite vejos pjovimo roboto apsaugos lygmenį „Žemas“, „Vidutinis“ arba „Aukštas“.

4. PIN kodo keitimas:

jei reikia, pakeiskite 4 simbolių PIN kodą.



i Meniu „Keisti PIN kodą“ rodomas tik nustačius apsaugos lygmenį „Žemas“, „Aukštas“ arba „Vidutinis“.

- Pirmausia įveskite senąjį PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.
- Įveskite naujają 4 simbolių PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.

i STIHL rekomenduoja užsirašyti pakeistą PIN kodą.

Jei 5 kartus įvedamas neteisingas PIN kodas, reikia įvesti 4 simbolių **pagrindinį kodą**, be to, išjungiamā automatika.

Kad prekybos atstovas galėtų pateikti pagrindinį kodą, jam reikia perduoti 9 simbolių serijos numerį ir 4 simbolių data, rodomą parinkties lange.

5. Pradžios signalas:

priė ūjungiant pjovimo peiliui ūjungia / išsijungia garsinis signalas.



6. Meniu signalai:

garsinio spragtelėjimo signalo įjungimas ar išjungimas, jis girdimas atidarius meniu arba parinktį patvirtintus mygtuku OK.



7. Mygt. blok.:

jei įjungtas mygtukų blokavimas, valdymo pulso mygtukais ekrane galima valdyti tik tada, kai pirmą paspaudžiamas ir laikomas mygtukas **Atgal**, ir vėliau paspaudžiamas valdiklis **I priek.**



Mygtukų blokavimas būna aktyvus 2 minutes nuo paskutiniojo mygtukų paspaudimo.

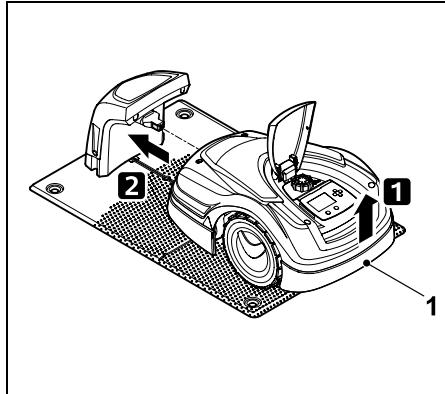
8. Prij. iMOW® + stot.:

vejos pjovimo robotas veikia tik su pirmai eksploatacijai panaudota įrengta įkrovimo stotele.



Pakeitus įkrovimo stotelę, taip pat vejos pjovimo roboto elektronines konstrukcines dalis arba vejos pjovimo robotą pradedant eksplloatuoti ant kito pjaunamo ploto, su kita įkrovimo stotele, reikia susieti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę.

- Įrenkite įkrovimo stotelę ir prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą, tada vejos pjovimo robotas ieškos vielos signalo ir ji automatiškai išsaugos. Šis procesas truks keletą minučių. (⇒ 9.11)



Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.16 Techninė priežiūra

1. Peilių keitimas:

Įmontavę naujų pjovimo peilių patvirtinkite mygtuku OK. Skaitiklis atstatytas.

2. Laido trūkio paieška:

jei greitai mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas, vadinasi, nutrūko ribojimo viela. (⇒ 13.1)

- Laido trūkio paieška (⇒ 16.7)

3. Žiema:

mygtuku OK vejos pjovimo robotas išjungiamas į žiemos režimą. Išsaugomi nuostatai, iš naujo nustatomas laikrodis ir data.

- Prieš žiemą visiškai įkraukite akumuliatorių.
- Paleidę iš naujo, suaktyvinkite įrenginį paspaudami bet kurį mygtuką.

4. Nuostatų atkūrimas:

paspaudus OK gražinami vejos pjovimo roboto gamykliniai nuostatai, iš naujo paleidžiama pagalbinė įrengimo programa. (⇒ 9.6)

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą.



i Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.17 Informacija

i Informacija	10:32	
Pranešimai		
Atpažintas lietus	Pn 13:52	

1. Pranešimai:

visų aktyvių klaidų, trikčių ir rekomendacijų sąrašas; rodomas



kartu su įvykio laiku.

Jei veikia be trikčių, rodomas tekstas „Nėra pranešimų“.

Pranešimo informacija rodoma paspaudus mygtuką OK. (⇒ 24.)

2. Įvykiai:

paskutinių vejos pjovimo roboto veiksmų sąrašas.



Informacija apie įvykį (papildomas tekstas, laikas ir kodas) rodoma paspaudus mygtuką OK.



Jei kai kurie veiksmai atliekami labai dažnai, daugiau informacijos suteiks prekybos atstovas.
Pranešimuose įrašomos įprasto darbo režimo klaidos.

3. iMOW® būsena:

informacija apie vejos pjovimo robotą



- Įkrov. būklė:
akumulatoriaus įkrova procentais
- Likęs laikas:
šią savaitę likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis
- Data ir paros laikas
- Prad. laikas:
kito planuojamo pjovimo etapo pradžia
- Visų baigtų pjovimo etapų skaičius
- Pjovimo val.:
visų baigtų pjovimo etapų trukmė valandomis
- Kelio ruožas:
visų nuvažiuotų atstumų suma metrais
- Ser. Nr.:
vejos pjovimo roboto serijos numeris, taip pat pateikiamas specifikacijų lentelėje (žr. įrenginio aprašą). (⇒ 3.1)
- Akumulatorius:
akumulatoriaus serijos numeris

– Progr. įranga:

įdiegta įrenginių programinė įranga

4. Vejos būsena:

informacija apie vejos plotą



- Pjaunamas plotas kvadratiniais metrais:
vertė įvedama įrengiant pirmą kartą ir įrengiant iš naujo. (⇒ 9.6)

- Etapo laikas:
apvažiavimo aplink pjaunamą plotą trukmė minutėmis ir sekundėmis

- Prad. taškai 1–4:
atitinkamo pradinio taško atstumas metrais iki įkrovimo stotelės, matuojant pagal laikrodžio rodyklę. (⇒ 11.14)

- Apimtis:
pjaunamo ploto apimtis metrais

- Kraštų apipj.:
kraštų apipjovimo dažnumas per savaitę (⇒ 11.13)

5. Radijo ryšio modulio

būsena (RMI 422 PC):

informacija apie radijo ryšio modulį



- Palydovai:
pasiiekiamų palydovų skaičius pjovimo plote

- Padėtis:
dabartinė vejos pjovimo roboto padėtis; esant pakankamam ryšiui su palydovais

- Signalų stiprumas:
radijo ryšio modulio signalo stiprumas; kuo daugiau pliuso ženkli (maks. „++++“) rodoma, tuo geresnis ryšys.

- Tinklas:
tinklo žymėjimas, sudarytas iš šalies kodo (MCC) ir operatoriaus kodo (MNC)

- Mob. radio ryšio Nr.: savininko mobiliojo telefono numeris; įvedamas programoje. (⇒ 10.)
- IMEI: radio ryšio modulio aparatinės įrangos numeris
- IMSI: tarptautinio mobiliojo radio ryšio dalyvio žymėjimas
- Pl: radio ryšio modulio programinės įrangos versija
- Ser. Nr.: radio ryšio modulio serijos numeris
- Modemo SN: modemo serijos numeris

12. Ribojimo viela

i Prieš tiesdami ribojimo vielą, o svarbiausia – prieš pirmajį įrengimą, perskaitykite visą skyrių ir suplanuokite, kaip tiesite vielą.



Įrengdami pirmą kartą, naudokitės pagalbine įrengimo programa. (⇒ 9.)

Jei prireiks pagalbos, STIHL prekybos atstovas jums mielai padės paruošti pjaunamą plotą ir įrengti ribojimo vielą.

Prieš galutinai užfiksuodami ribojimo vielą, patirkinkite įrengimą. (⇒ 9.) Paprastai nutiesto vielos parametrus būtina pritaikyti pereinamose linijose, siaurose vietose ar blokuojamuose plotuose.

Gali pasitaikyti nuokrypių:

- jei išnaudojamos vejos pjovimo roboto techninės galimybės, pvz., dėl labai ilgų pereinamujų linijų ar nutiesus netoli metalinių daiktų arba per metalinius objektus, esančius po vejos plotu (pvz., vandens ir elektros linijos),
- jei pjaunamo ploto konstrukcija bus specialiai pakeista, norint naudoti vejos pjovimo robotą.

i Šioje naudojimo instrukcijoje nurodytas vielos atstumas pritaikytas ribojimo vielai, nutiestai ant vejos paviršiaus.

Ribojimo vielą galima įkasti į iki 10 cm gylį (pvz., naudojant tiesimo mašiną).

Užkasus vielą po žeme dažnai paveikiamas signalo priėmimas, ypač, jei virš ribojimo vielos paklojamos plytelės arba grindinio trinkelės. Tokiu atveju vejos pjovimo robotas išvažiuoja toliau į išorę palei ribojimo vielą, o dėl to reikia daugiau vienos pereinamosių linijose, siaurose vietose ir apvažiuojant kraštus. Jei reikia, vielą tieskite atsižvelgdami į tai.

12.1 Ribojimo vielos tiesimo planavimas

i Atkreipkite dėmesį į įrengimo pavyzdžius naudojimo instrukcijos pabaigoje. (⇒ 27.)

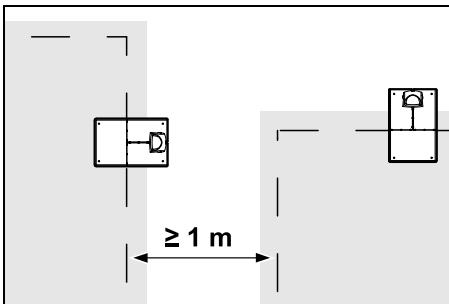
Tiesdami ribojimo vielą kartu įrenkite blokuojamus plotus, pereinamąsias linijas, pašalinius plotus, orientyrų kabelius, palikite ilgus vielos galus, kad vėliau nereikėtų koreguoti.

- Nustatykite **įkrovimo stotelės naudojimo** vietą (⇒ 9.1)
- Pašalinkite pjaunamame plete esančias **kliūtis** arba numatykite blokuojamus plotus (⇒ 12.9)
- **Ribojimo viela:** visą pjaunamą plotą reikia aptverti ištisine ribojimo vielos kilpa. Maksimalus ilgis: **500 m**

i Mažesniems pjaunamiems plotams, kurių vielos ilgis yra mažesnis nei 80 m, priedas **AKM 100** turi būti sumontuotas kartu su ribojimo vielą. (⇒ 9.9)

- **Pereinamiosios linijos ir pašaliniai plotai:** jei norite pjauti nustatę automatinį pjovimą, visas pjaunamo ploto sritis sujunkite **pereinamosiomis linijomis**. (⇒ 12.11) Jei tam nepakanka vietos, reikia įrengti **pašalinius plotus**. (⇒ 12.10)
- Tiesdami ribojimo vielą atkreipkite dėmesį į **atstumą** (⇒ 12.5): iki kliūčių, ant kurių užvažiuoti galima (teritorijos pakopa mažesnė nei +/- 1 cm, pvz., takai): **0 cm**; iki pereinamujų linijų: **22 cm**; iki aukštų kliūčių (pvz., sienų, medžių): **28 cm**; mažiausias atstumas tarp vielų siaurose vietose: **44 cm**; iki vandens plotų ir galimų kritimo vietų (kraštai, pakopos): **100 cm**.
- **Kampai:** tiesdami bandykite išvengti smailių kampų (mažesnių nei 90°)

- Orientyrų kabeliai:**
jei aktyvinamas grįžimas su poslinkiu (koridorius), prie pereinamujų linijų ar išorinės įkrovimo stotelės turi būti nutiesti orientyrų kabeliai. (⇒ 12.12)
- Vielos rezervai:**
norédami ateityje lengvai keisti ribojimo vielos ilgį, keliose vietose įrenkite vielos rezervus. (⇒ 12.15)



Pjaunamieji plotai negali persidengti.
Išlaikykite mažiausiai **≥ 1 m** atstumą tarp dvių pjaunamų plotų ribojimo vielų.

i Suvyniota likusi ribojimo viela gali trukdyti, todėl ją reikia pašalinti.

12.2 Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas



Ruošiant vejos pjovimo robotą ir įrengiant įkrovimo stotelę, rekomenduojama parengti pjaunamo ploto brėžinį. Šios naudojimo instrukcijos pradžioje tam skirtas vienas puslapis. Vėliau šį brėžinį reikia atnaujinti atsižvelgiant į atliktus pakeitimus.

Brėžinio turinys:

- pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇒ 27.)
- įkrovimo stotelės** (⇒ 9.8) padėtis;
- ribojimo vielos** padėtis;
po tam tikro laiko ribojimo vielą apauga žole, todėl jos nebesimato. Svarbiausia pažymėti vielą aptvertas kliūtis; (⇒ 9.9)
- vielos jungčių** padėtis.
Po tam tikro laiko panaudotos ribojimo vielos nebesimato. Jos padėtį reikia pasižymėti, kad prieikus būtų galima pakeisti. (⇒ 12.16)

12.3 Ribojimo vielos tiesimas



Naudokite tik originalias fiksavimo vinius ir originalią ribojimo vielą. **Įrengimo rinkinius**, kuriuose yra reikiamos įrengimo medžiagos, galima įsigyti kaip priedus iš STIHL prekybos atstovo. (⇒ 18.)

Tiesimo kryptis pasirenkama pagal poreikį (pagal arba prieš laikrodžio rodyklę).

Fiksavimo vinių niekada netraukite pačiame už ribojimo vielos, visada naudokite tinkamą įrankį (pvz., kombiniuotąsias reples).

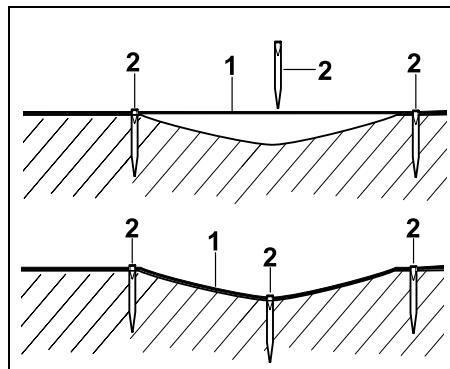
Ribojimo vielą tieskite pagal brėžinį. (⇒ 12.2)

- Išdiekite įkrovimo stotelę. (⇒ 9.8)

- Ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis (⇒ 12.9), tada pritvirtinkite prie dirvos fiksavimo vinis. Atstumą patirkinkite naudodami „iMOW® Ruler“. (⇒ 12.5) Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.9)
- Prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 9.10)

i Nuoroda:

nejtemptkite per stipriai ribojimo vielos, kad laidas nenetrūktų. Jei tiesiate naudodami vielos teisimo mašiną, stebékite, kad ribojimo vielą nuo ritės vyniotusi laisvai.



Ribojimo vielą (1) tieskite ant žemės ir jei yra nelygumų, papildomai pritvirtinkite fiksavimo vinis (2). Taip nenupjausite vielos pjovimo peiliu.

12.4 Ribojimo vielos prijungimas

- Ištraukite tinklo kištuką ir po to nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį.

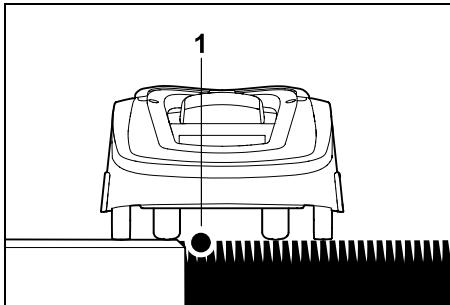


- Ribojimo vielą įstatykite į pagrindo plokštės kabelio tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą, nuvalykite galus ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.10)



- Sumontuokite įkrovimo stotelės dangtelį ir po to prijunkite tinklo kištuką.
- Patirkrinkite laido signalą. (⇒ 9.11)
- Patirkrinkite, kaip prijungta. (⇒ 15.6) Jei reikia, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį įkrovimo stotelėje.

12.5 Atstumas tarp vielų – „iMOW® Ruler“ naudojimas

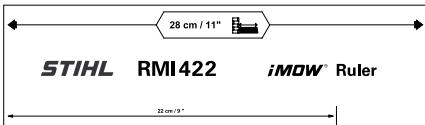


Palei kliūties, ant kurių galima užvažiuoti, pavyzdžiui, terasos ir keliai, ribojimo vielą (1) galima nutiesi nepaliekant atstumo apvažiuoti. Tuomet vejos pjovimo robotas užpakaliniu ratu išvažiuoja už pjaunamo ploto. Didžiausia teritorijos pakopa iki nupjautos vejos – $\pm 1 \text{ cm}$

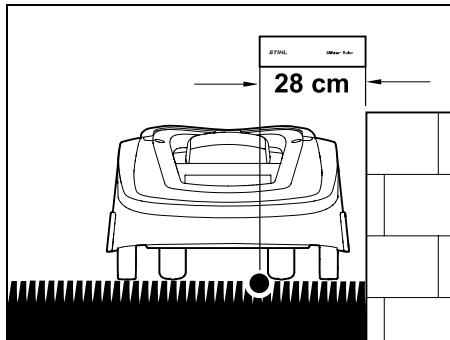
i Pjaudami vejos kraštą užtirkinkite, kad nebūtų pažeista ribojimo vielą. Jei reikia, palikite nedidelį atstumą (2-3 cm) nuo ribojimo vielos iki vejos krašto.

Atstumo tarp vielų matavimas naudojant „iMOW® Ruler“:

Atstumui matuoti reikia naudoti „iMOW® Ruler“, kad būtų galima ribojimo vielą nutiesti tinkamu atstumu iki vejos ploto krašto ir iki kliūčių.



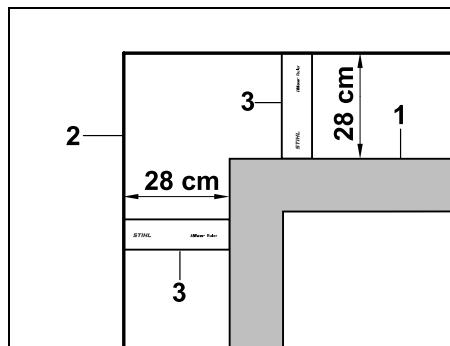
Aukšta kliūties:
atstumas nuo aukštos kliūties iki ribojimo vielos.



Vejos pjovimo robotas turi judėti tik pjaunamu plotu ir negali liesti kliūties.

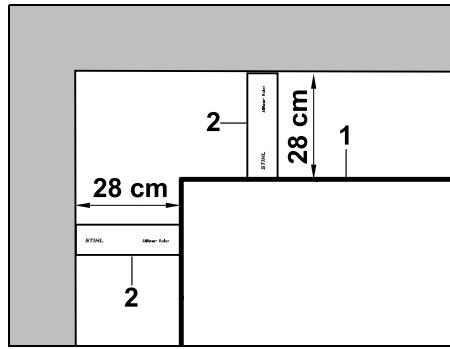
Palikus 28 cm atstumą, vejos pjovimo robotas neatsitrenkdamas kampe palei ribojimo vielą apvažiuoja aukštą kliūtį.

Ribojimo vielos tiesimas aplink aukštą kliūties:



Tiesiant aplink aukštą kliūties (1), pavyzdžiu, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus, kampuose reikia palikti didesnį atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūties. Ribojimo vielą (2) nutiesite naudodami „iMOW® Ruler“ (3), kaip parodyta paveikslėlyje.

Atstumas tarp vielų: 28 cm

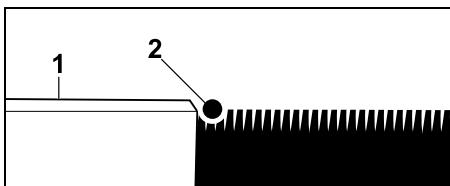


Tiesdami ribojimo vielą (1) vidiniame kampe prie aukštos kliūties, atstumą tarp vielų išmatuokite naudodami „iMOW® Ruler“ (2).

Atstumas tarp vielų: 28 cm

Kliūčių aukščio matavimas:

Vejos pjovimo robotas gali pervažiuoti besiribojančius plotus, pvz., kelius, jei teritorijos pakopa yra žemesnė nei +/- 1 cm.

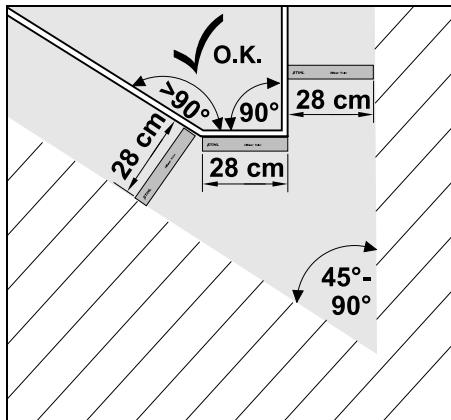


Didžiausias aukščio skirtumas iki apvažiuojamos kliūties (1) yra mažesnis nei +/- 1 cm: ribojimo vielą (2) tieskite nepalikdami atstumo iki kliūties.

i Jei reikia, nustatykite tokį pjovimo aukštį, kad vejos pjovimo robotas su pjovimo įranga neatsitrenktų į kliūtis.

Jei nustatomas mažiausias pjovimo aukštis, vejos pjovimo robotas galės pervažiuoti tik žemesnio, nei nurodyta, lygio teritorijas.

12.6 Smailūs kampai



Smailiuose vejos kampuose (45° - 90°) ribojimo vielą tieskite, kaip parodyta. Tarp abiejų kampų turi būti mažiausiai **28 cm** atstumas, kad vejos pjovimo robotas galėtų apvažiuoti kraštą.

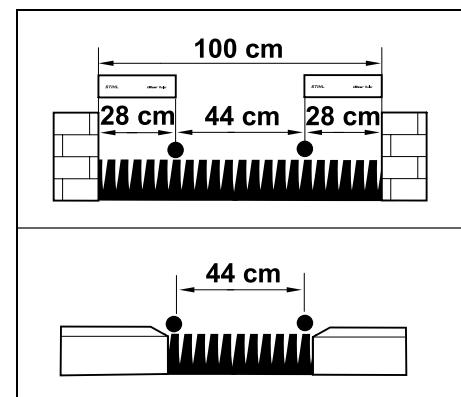
Tiesiant vielą neturėtų būti mažesniu nei 45° kampų.

12.7 Siauros vietos

i Jei įrengta siaurų vietų, reikia išjungti grįzimo su poslinkiu (koridorius) režimą (\Rightarrow 11.13) arba įrengti orientyrinius kabelius. (\Rightarrow 12.12)

Vejos pjovimo robotas automatiškai važiuoja į siauras vietas, jei yra reikiamais atstumas tarp vielų. Siauresnes vejos ploto sritis reikia tinkamai atitverti ribojimo vielą.

Jei siaura užvažiuojama sritis su jungti du pjaunami plotai, galima įrengti pereinamąją liniją. (\Rightarrow 12.11)



Pereinamosiose linijoje mažiausias atstumas iki vielos yra **44 cm**.

Dėl to **siauroms vietoms** įrengti reikia tiek vietos, kiek nurodyta:

- tarp aukštesnių nei +/- 1 cm kliūčių, pvz., sienų – **100 cm**;
- atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų, kurių teritorijos pakopa mažesnė nei +/- 1 cm, pvz., takai **44 cm**.

12.8 Jungiamujų atkarpu įrengimas

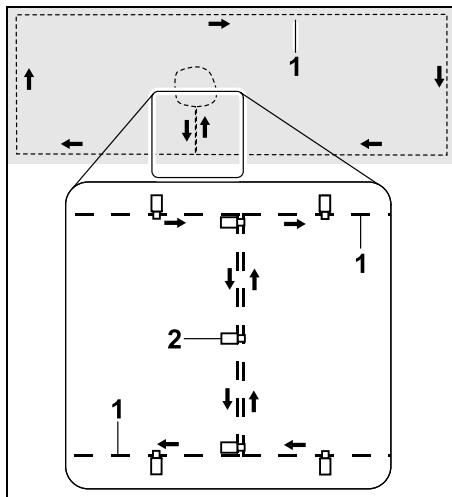
Vejos pjovimo robotas nepaiso ribojimo vielos signalo, jei vielos nutiestos labai arti viena kitos ir lygiagrečiai. Jungiamasi atkarpas reikia įrengti, kai:

- būtina įrengti pašalininius plotus; (\Rightarrow 12.10)
- bus blokuojamų plotų. (\Rightarrow 12.9)



STIHL rekomenduoja suformuoti jungiamąjas atkarpas, kai atitinkami blokuojami plotai arba pašaliniai plotai aptveriami viela.

Jei norėsite įrengti vėliau, reikės perpjauti vielos kilpą ir jungiamąjas atkarpas sujungti pateikiamomis vielos jungtimis. (⇒ 12.16)



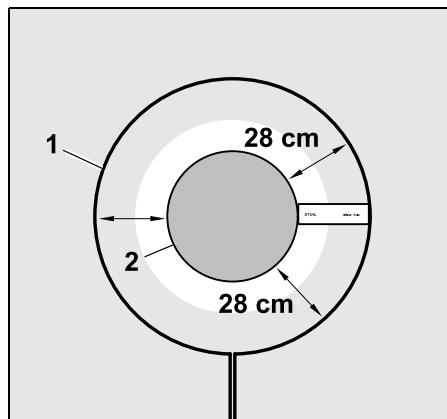
Jungiamosiose atkarpose ribojimo vielą (1) tiesiama lygiagrečiai, vielos negali susikryžiuoti ir turi būti labai arti viena kitos. Jungiamąjas atkarpas tvirtindami prie dirvos naudokite reikiamą fiksavimo vinių (2) kiekį.

- aplink kliūtis, kurios yra per žemos (mažiausias aukštis – 8 cm)

STIHL rekomenduoja

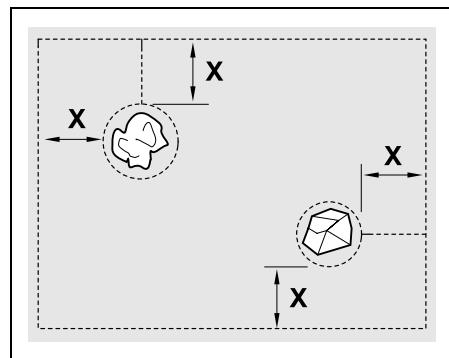
- šias kliūtis aptverti kaip blokuojamus plotus arba pašalinti,
- patikrinti blokuojamus plotus pirmą kartą įrengus arba atlikus vielos įrengimo pakeitimų, naudojant komandą „Tikrinti kraštą“. (⇒ 11.13)

Atstumas tiesiant ribojimo vielą aplink blokuojamą plotą – **28 cm**



Vejos pjovimo robotas palei ribojimo vielą (1) apvažiuoja kliūtį (2) neatsitrenkdamas į ja.

Norint užtikrinti tvirtą naudojimą, blokuojami plotai turėtų būti tik apskriti, o ne ovalūs, kampuoti arba į išorę išgaubtų formų.



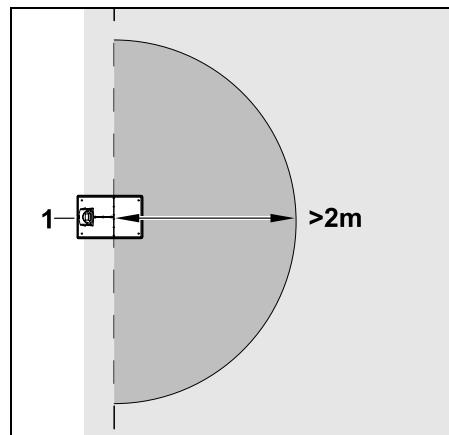
Blokuojami plotai turi būti **mažiausiai** 56 cm skersmens.

Atstumas iki kraštinės linijos (X) turi būti daugiau nei 44 cm.



Rekomenduojame:

didžiausias blokuojamų plotų skersmuo gali būti 2–3 m.

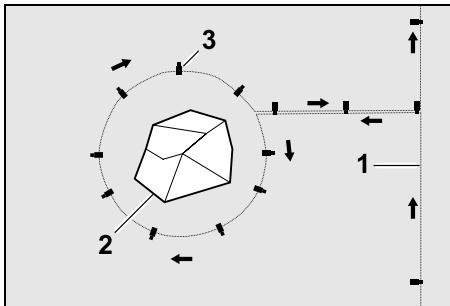


Norint, kad nebūtų trukdoma prisijungti prie įkrovimo stotelės, mažiausiai **2 m** spinduliu aplink įkrovimo stotelę (1) negalima įrengti blokuojamų plotų.

12.9 Blokuojami plotai

Blokuojamus plotus reikia įrengti

- aplink kliūtis, kurių vejos pjovimo robotui negalima liesti;
- aplink kliūtis, kurios nėra pakankamai stabilios;

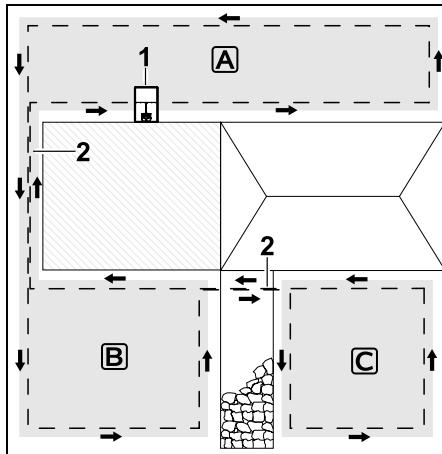


Ribojimo vielą (1) nutieskite nuo ploto apvado iki kliūties, kliūtį (2) aptverkite tinkamu atstumu ir reikiamu fiksavimo vienių (3) skaičiumi pritvirtinkite prie žemės. Tada ribojimo vielą vėl nutieskite iki vejos apvado.

Ribojimo viela **jungimo tarp kliūties ir ploto apvado atkarpoje turi būti nutiesta lygiagrečiai**. Svarbu, kad išlaikytumėte tiesimo kryptį aplink blokuojamą plotą (\Rightarrow 12.8).

12.10 Pašaliniai plotai

Pašalininiai plotai yra pjaunamo ploto sritys, kurių vejos pjovimo robotas **negali apdirbtis visiškai automatiškai**, nes į juos negali įvažiuoti. Taip viena ribojimo viela galima aptverti kelis atskirus pjaunamus plotus. Vejos pjovimo robotą reikia rankomis pernešti iš vieno pjaunamo ploto į kitą. Pjovimo etapas suaktyvinamas per meniu „Pradžia“ (\Rightarrow 11.5).



Ikvėvimo stotelė (1) įrengiama pjovimo plotė **A**, kuris pagal pjovimo planą bus pjaunamas visiškai automatiškai.

Pašalininiai plotai **B** ir **C** jungiamosiomis atkarpmis (2) sujungti su pjaunamu plotu **A**. Visais atvejais ribojimo viela turi būti nutiesta ta pačia kryptimi – jungiamosiose atkarpose ribojimo vielos negali susikryžiuoti.

- Aktyvuokite pašalininius plotus meniu „Daugiau – Nuostatai – Įrengimas“. (\Rightarrow 11.13)

12.11 Pereinamosios linijos

Jei reikia pjauti kelis pjaunamus plotus (pvz., pjaunami plotai prieš ir už namo), galima įrengti jungiamąją pereinamąją liniją. Taip galima **automatiškai** nupjauti vissus pjaunamus plotus.



Pereinamosiose linijose esanti veja pjaunama tik važiuojant pagal ribojimo vielą. Jei reikia, suaktyvinkite automatinį kraštų apiplovimą arba pereinamosios linijos srity reguliariai pjaukite patys. (\Rightarrow 11.13), (\Rightarrow 11.13)

Jei įrengta pereinamųjų linijų, reikia išjungti grįžimo su poslinkiu (koridorius) režimą (\Rightarrow 11.13) arba įrengti orientyrų kabelius. (\Rightarrow 12.12)

Nurodytas vielos atstumas ir linijų šablónai pritaikyti pagal ant vejos paviršiaus nutestą ribojimo vielą. Jei ribojimo vielą nutiesėte labai giliai, pvz., žemiau šaligatvio, matmenys kinta. Patikrinkite veikimą ir, jei reikia, pritaikykite vielos tiesimą.

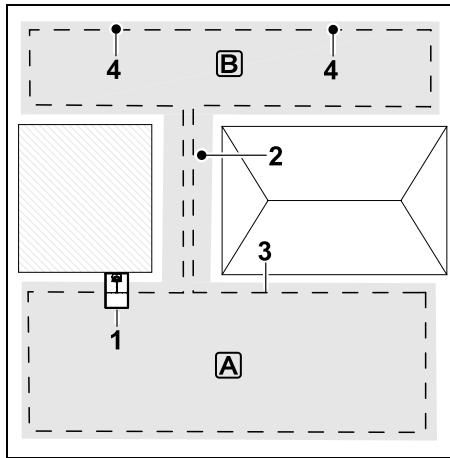
Salygos

- **Mažiausias plotis** tarp stabilių kliūčių pereinamosios linijos srityje – 88 cm, tarp kelių, kuriais galima važiuoti – 22 cm.



Atsižvelgiant į žemės paviršiaus savybes ilgesnėms pereinamosioms linijoms reikia šiek tiek daugiau vietos. Ilgesnes pereinamąjas linijas reikia įrengti tarp kliūčių kuo arčiau centro.

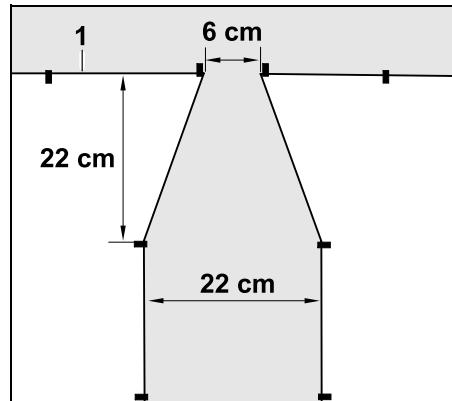
- Pereinamosiomis linijomis galima važiuoti.
- Antrojo pjaunamo ploto srityje apibrėžiamas bent 1 **pradinis taškas**. (\Rightarrow 11.14)



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote **A**. Pjaunamas plotas **B** pereinamaja linija (2) sujungtas su pjaunamu plotu **A**. Vejos pjovimo robotas gali nuolat važiuoti ribojimo viela (3). Norint apdirbti antrajį pjaunamą plotą **B** reikia apibrėžti pradinius taškus (4). (⇒ 11.14)

Tuomet, atsižvelgiant į nuostatas (pradinių taškų naudojimo dažnumą), atskiri pjovimo etapai bus pradedami šiuose pradiniuose taškuose.

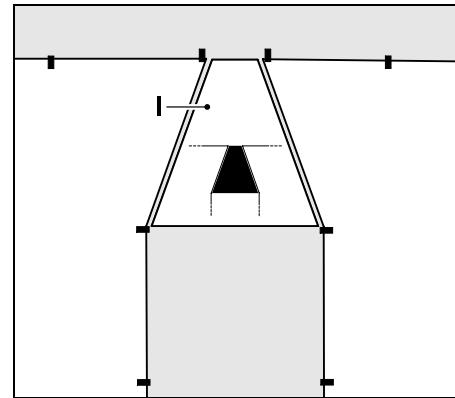
Pereinamosios linijos pradžios ir galio įrengimas



Pereinamosios linijos pradžioje ir gale reikia nutiesti ribojimo vielą (1) piltuvo forma taip, kaip pavaizduota paveikslėlyje. Taip išvengsite, kad vejos pjovimo robotas pjaudamas veją netycia nevažiuotų į pereinamają liniją.

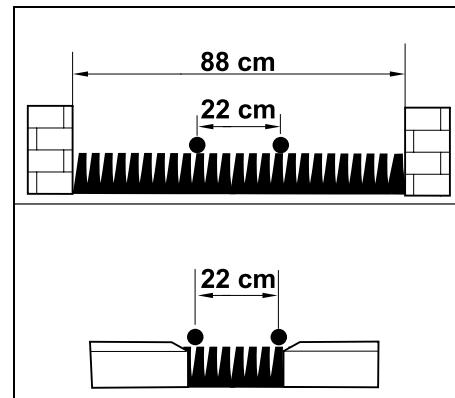
i Matmenys labai priklauso nuo aplinkos ir vietovės. Nuolat tikrinkite, ar vejos pjovimo robotas galės pravažiuoti pereinamosiomis liniomis su piltuvu formos pradžia arba pabaiga.

Ribojimo vielą linijos iėjimo kairėje ir dešinėje tieskite tiesiai palei įrenginio ilgį.



Taip pat norint įrengti piltuvo formos įvažiavimą ir išvažiavimą galima naudoti pridėtus linijų šablonus (I).

Pereinamosios linijos įrengimas

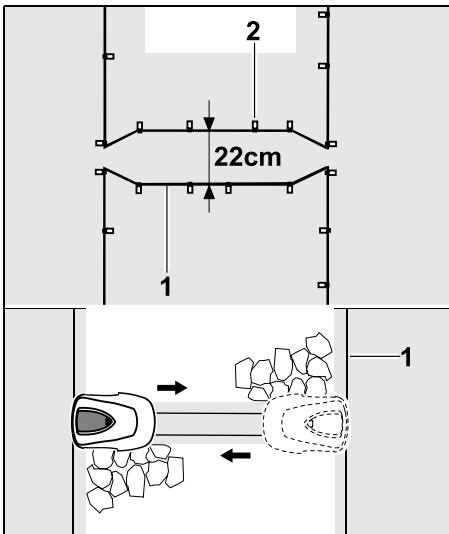


Atstumas iki vielos pereinamosiose linijose: **22 cm**

Dėl to atsiranda tokis vietos poreikis:

- tarp aukštų kliūčių (daugiau nei 1 cm aukščio, pvz., sienų):
88 cm,

- tarp takų ir kliūčių, ant kurių galima užvažiuoti (mažiau nei 1 cm aukščio, pvz., keliu):
- 22 cm.**



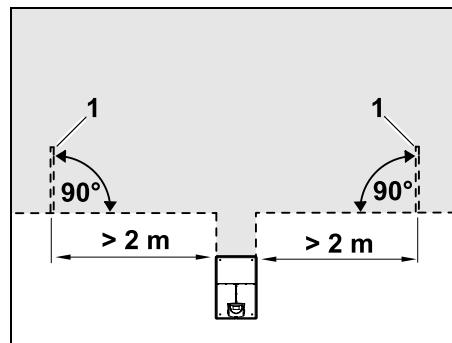
Pereinamosiose linijose ribojimo viela (1) tiesiama lygiagrečiai, prie žemės pritvirtinant pakankamu kiekiu fiksavimo vinių (2). Pereinamosios linijos pradžioje ir gale reikia įrengti piltuvo formos įvažiavimą ir išvažiavimą.

12.12 Orientyriniai kabeliai įrenginio gržimui su poslinkiu

- Aktyvinus gržimą su poslinkiu, įrenginys ieško orientyrinių kabelių,
- jei įdiegta išorinė įkrovimo stotelė arba
 - jei pjaunamame plote yra pereinamujų linijų ar siaurų vietų.

Veikimo principas:
jei vejos plovimo robotas juda į vidų palei ribojimo vielą, grįždamas jis kerta vieną iš orientyrinių kabelių. Jis pradeda judėti ribojimo vielos link, kol grįžta į įkrovimo stotelę.

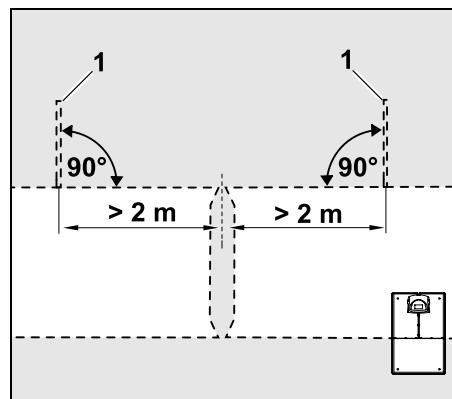
Orientyriniai kabeliai esant išorinei įkrovimo stotelei:



Kairėje ir dešinėje šalia įvažiavimo į išorinę įkrovimo stotelę reikia nutiesti du orientyrinius kabelius (1), 90° kampu nukreiptus į ribojimo vielą.

Mažiausias atstumas iki įvažiavimo: **2 m**

Orientyriniai kabeliai priekieji pereinamujų linijų:

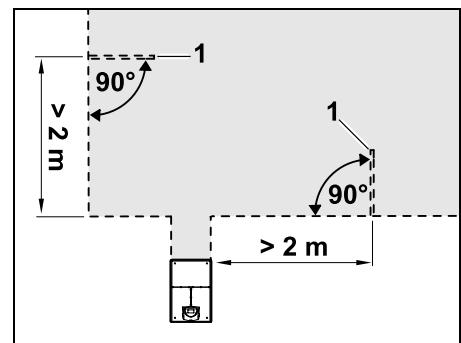


Kairėje ir dešinėje prie įvažiavimą į pereinamają liniją reikia nutiesti du orientyrinius kabelius (1), 90° kampu nukreiptus į ribojimo vielą, bet tik toje pjaunamo ploto dalyje, kuri pasiekiamą viena pereinamaja linija.

Mažiausias atstumas iki įvažiavimo į pereinamają liniją: **2 m**

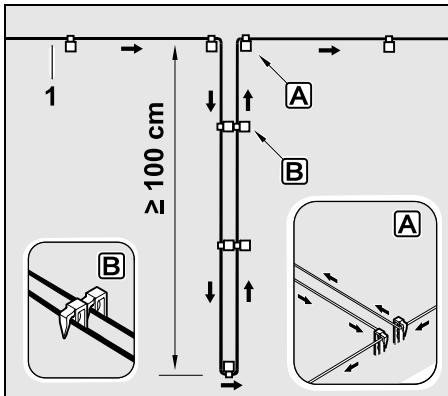
i Jei yra įrengta daugiau pereinamujų linijų viena paskui kita, kiekviename tų pjaunamų plotu reikia nutiesti orientyrinius kabelius.

Orientyrinio kabelio tiesimas:



Orientyrinių kabelių negalima tiesinti šalia kampų.

Mažiausasis atstumas iki kampų: **2 m**



Irenkite orientyrinius kabelius vejos ploete. Ribojimo vielą (1) reikia pritvirtinti prie žemės krašte **A** dviem fiksavimo vinimis ir negalima jo sukryžiuoti.

Trumpiausias ilgis: **100 cm**

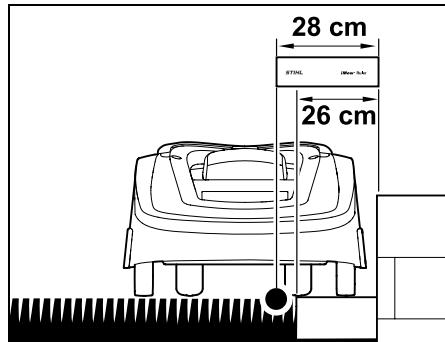
Vielos tiesimas nuo vinies iki vinies **B**

- Pritvirtinkite orientyrinį kabelį prie žemės pakankamu kiekiu fiksavimo vinių.

12.13 Tikslus kraštų nupjovimas

i Palei aukštas kliūties lieka iki 26 cm pločio nenupjautos žolės ruožas. Jei reikia, aplink aukštas kliūties sudėkite akmeninius apvadus.

Mažiausias akmeninių apvadų plotis:



Ribojimo vielą tieskite palikdami 28 cm atstumą iki kliūties. Kad vejos kraštai būtų visiškai nupjauti, akmeniniai apvadai turi būti ne siauresni nei 26 cm. Jei bus sudėti platesni akmeniniai apvadai, vejos kraštas bus sutvarkytas dar tiksliau.

12.14 Nuožulnus reljefas išilgai ribojimo vielos

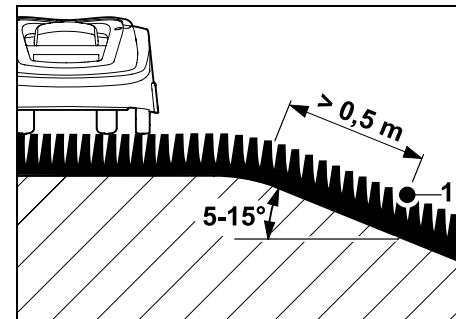
i Pastaba:

norint tvirtai įrengti, rekomenduojame ribojimo vielą tiesi ne didesnėje nei 10° (17 %) nuokalnėje. Vielą galite tiesi esant 15° (27 %) nuokalnei, tačiau tai gali stipriai padidinti vielos tiesimo sąnaudas ir pritaikymą. Sodo brėžinyje būtinai pažymėkite nuokalnes.

Vejos pjovimo robotas nuožulnią pjaunamo ploto sritį (nuokalnė iki 15°) galės pjauti automatiškai ir be trikčių, jei nuokalnėje bus įrengta ribojimo viela mažiausiu atstumu iki nuokalnės krašto.

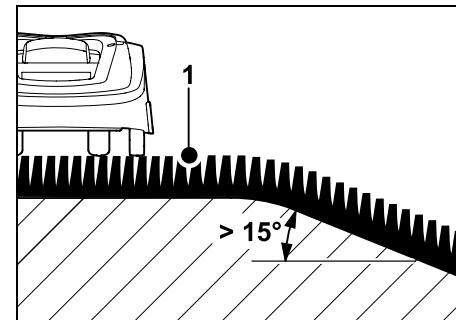
Nuo vandens plotų ir kritimo vietų, pvz., kraštų ir laiptų, laikykitės bent **100 cm** atstumo.

Nuožulni sritis, kurios nuokalnė $5^{\circ} - 15^{\circ}$:



jei pjaunamame ploete yra nuožulnių sričių, kurių nuokalnė $5^{\circ} - 15^{\circ}$, ribojimo vielą galima, kaip pavaizduota, įrengti nuožulnioje vietoje žemiau nuokalnės krašto. Vejos pjovimo robotas veiks be trikčių, jei bus išlaikytas mažiausias atstumas (0,5 m) nuo nuokalnės krašto iki ribojimo vielos.

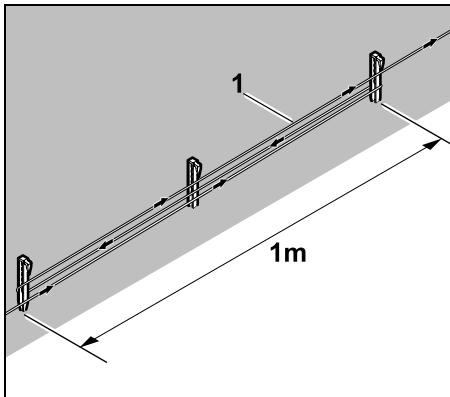
Nuožulni sritis, kurios nuokalnė $> 15^{\circ}$:



jei pjaunamame ploete yra nuožulni sritis, kurios nuokalnė $> 15^{\circ}$, ir joje turi būti tiesiama ribojimo viela, patariama ribojimo vielą (1), kaip pavaizduota, nutiesti lygioje vietoje aukšciau nuokalnės krašto. Nuokalnės kraštas ir nuožulni sritis pjaunami nebus.

12.15 Vielos rezervų įrengimas

Vienodais atstumais įrengus vielos rezervus yra lengviau atlikti reikiamus pakeitimus, pavyzdžiu, keisti įkrovimo stotelės vietą ar ribojimo vielos padėtį. Vielos rezervus rekomenduojama įrengti sunkiau pravažiuojamose vietose.

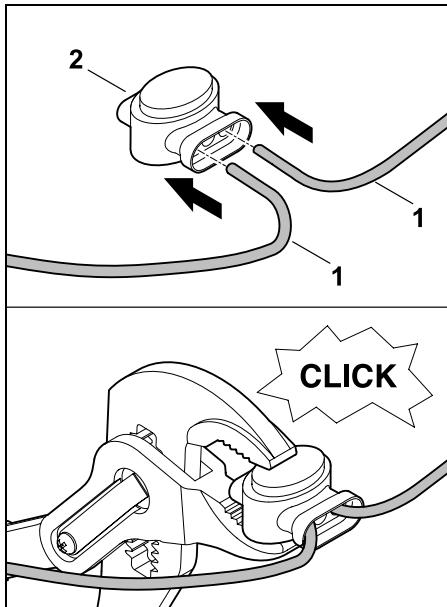


Ribojimo vielą (1), kurios ilgis apie 1 m, kaip pavaizduota, pritvirtinkite 2 fiksavimo vinimis. Vielos rezervą viduryje prie žemės pritvirtinkite kita fiksavimo vinimi.

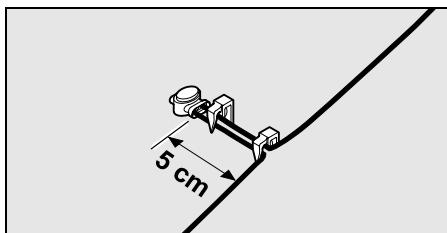
12.16 Vielos jungčių naudojimas

Ribojimo vielą pailginti arba sujungti laisvus vielos galus galima tik gelio pripildytomis vielos jungtimis, kurias galima įsigyti kaip priedus. Jos saugo nuo greito nusidėvėjimo (pvz., B. vielos galų korozijos) ir užtikrina optimalų sujungimą.

Pjovimo ploto brėžinyje pažymėkite vielos jungčių padėtį. (⇒ 12.2)



Laisvus neizoliuotus vielos galus (1) iki galio įstumkite į vielos jungtį (2). Vielos jungtį suspauskite tinkamomis replėmis ir patikrinkite, ar tinkamai užsifiksavo.



Kad nebūtų tempiamta, ribojimo vielą prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis, kaip parodyta.

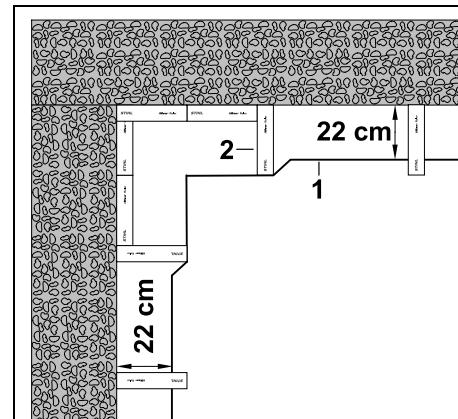
12.17 Maži atstumai iki kraštų

Tiesioje atkarpoje, ne kampuose, galite sumažinti atstumą tarp vielų iki aukštos kliūties iki **22 cm**. Tai praplečia pjaunamą plotą.

Važiuodami palei kraštą (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) atkreipkite dėmesį, kad būtų pakankamas atstumas (mažiausia 5 cm) tarp vejos pjovimo roboto ir kliūčių. Prireikus vielų atstumą iki kliūčių galite padidinti.

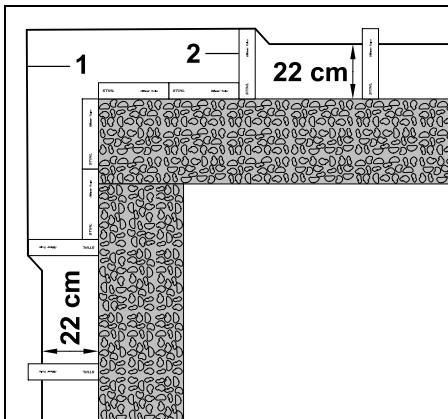
Sodo brėžinyje būtinai pažymėkite mažą atstumą iki kraštų. (⇒ 12.2)

Maži atstumai iki kraštų vidiniame kampe:



Ribojimo vielą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, nutieskite vidiniame kampe. Naudokite „iMOW® Ruler“ (2).

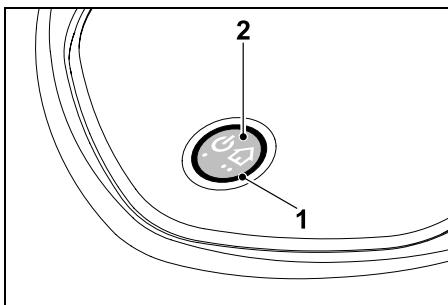
Maži atstumai iki kraštų išoriniame kampe:



Ribojimo vielą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, nutieskite išoriniame kampe. Naudokite „iMOW® Ruler“ (2).

13. Įkrovimo stotelė

13.1 Įkrovimo stotelės valdymo elementai



Žiedo formos raudonas (1) šviesos diodas informuoja apie įkrovimo stotelės ir vielos signalo būseną.

Funkcijų mygtukas (2):

- Įkrovimo stotelės įjungimas ir išjungimas
- Aktyvinti grąžinimo atgal funkciją
- Laido trūkio paieškos aktyvinimas

Šviesos diodas nešviečia:

- Išjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.

Šviesos diodas šviečia ištisai:

- Įjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.
- Vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės.

Šviesos diodas lėtai mirksi (2 sek. įjungtas – trumpai išjungtas):

- Vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės, jei reikia, akumuliatorius įkraunamas.
- Įjungta įkrovimo stotelė ir vielos signalas.

Šviesos diodas mirksi greitai:

- nutrūko ribojimo viela – laido trūkis arba laidas netinkamai prijungtas prie įkrovimo stotelės. (⇒ 16.6)

Šviesos diodas šviečia 3 sekundes, tada 1 sekundės pertrauka:

- Buvo suaktyvintas grąžinimas atgal.

Šviesos diodas mirksi 3 kartus trumpai, 3 kartus ilgai, 3 kartus trumpai, tada maždaug 5 sek. pertrauka (SOS signalas):

- įkrovimo stotelės klaida.

Įkrovimo stotelės įjungimas ir išjungimas:

Automatiniu režimu įjungama ir išjungama automatiškai.

Jei vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės, **trumpai paspaudus mygtuką** aktyvinama įkrovimo stotelė. Laido signalas veikia 48 valandas, jei vejos pjovimo robotas prieš tai nebuvu prijungtas prie įkrovimo stotelės.

Ilgai spaudžiant mygtuką **2 sek.** įkrovimo stotelė išjungta.

Aktyvinti grąžinimo atgal funkciją:

Pjovimo etape trumpai paspauskite mygtuką 2 kartus per 2 sek. Vejos pjovimo robotas baigia pjauti, ieško ribojimo vielos ir grįžta į įkrovimo stotelę įkrauti akumulatorius. Per šią aktyvumo trukmę kiti pjovimo etapai nevyksta.

Grąžinimo atgal funkcija lieka aktyvi, kol vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės. Dar kartą paspaudus įkrovimo stotelės mygtuką 2 kartus, išjungiamas grąžinimo atgal funkcija.

14. Pjovimo nurodymai

14.1 Bendroji informacija

Vejos pjovimo robotas yra skirtas automatiškai pjauti veja apželdintus plotus. Nuolat pjaunant žolę būna trumpa. Rezultatas – daili ir tanki veja.

Jei vejos plotai prieš tai nebuvu pjaunami iþrastomis vejpajovémis, tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų. Taigi, jei žolė yra truputį aukštesnė, ji tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų.

Esant karštam ir sausam klimatui, vejos nereikėtų pjauti per trumpai, nes ją išdegins saulė ir ji taps nepatraukli.

Pjaudami aštriu peiliu, nupjausite gražiau nei atbukusiui, todėl peili reguliarai keiskite.

14.2 Mulčiavimas

Vejos pjovimo robotas yra mulčiuojanti vejaplovė.

Mulčiuojant žolės stiebeliai nupjaunami ir susmulkinami pjovimo įrangos korpuose. Tada jie vėl išmetami ant nupjautos vejos, kur lieka gulėti ir pūti.

Susmulkinta nupjauta žolė perduoda dirvai organines maistingąsias medžiagas ir veikia kaip natūralios trąšos. Todėl gerokai sumažėja trąšų poreikis.

14.3 Aktyvumo trukmė

Esant pjovimo plano tipui „Standartinis“ vejos pjovimo robotas pjauna visą aktyvumo trukmę, pjovimas pertraukiamas tik įkrovimo metu.

Esant pjovimo plano tipui „Dinaminis“ vejos pjovimo robotas gali išvažiuoti iš įkrovimo stotelės ir pjauti veją bet kuriuo metu aktyvumo trukmės metu. Todėl esant aktyvioms šioms trukmėms aktyvinami **pjovimo etapai, įkrovimo etapai ir rinties trukmės**. Vejos pjovimo robotas reikiamus pjovimo ir įkrovimo etapus automatiškai paskirsto, atsižvelgdamas į nustatytus laikotarpius.

Įdiegiant aktyvumo trukmės automatiškai paskirstomas visai savaitei. Atsižvelgiama ir į turimą laiko atsargą, todėl užtikrinama optimali vejos priežiūra, net jei atskiri pjovimo etapai negali būti įvykdyti (pvz., dėl lietaus).



Įsijungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti.

Taip pat atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos pjovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (\Rightarrow 6.1) ir meniu „Pjovimo planas“ pakeiskite aktyvumo trukmes. (\Rightarrow 11.7)
Kompetentingoję įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

14.4 Pjovimo trukmė

Parenkant pjovimo trukmę nustatoma, kiek valandų per savaitę reikės pjauti veją. Pjovimo trukmę galima pailginti arba sutrumpinti. (\Rightarrow 11.7)

Pjovimo trukmė – tai laikas, kai vejos pjovimo robotas pjauna veją.
Akumulatorius įkrovimo laikas nepriskiriamas pjovimo trukmei.

Įrengiant pirmą kartą, vejos pjovimo robotas pjovimo trukmę automatiškai apskaičiuoja pagal nurodytą pjaunamo ploto dydį. Ši orientacinė reikšmė pritaikyta įprastai vejai ir sausoms oro sąlygoms.

Našumas

100 m² vejos pjovimo robotui reikia vidutiniškai:

RMI 422: 120 min.

RMI 422 P,
RMI 422 PC: 100 min.

14.5 Namų sritis (RMI 422 PC)

Dėl įmontuoto GPS imtuvo vejos pjovimo robotas aptinka savo buvimo vietą. Kiekvieną kartą apvažiuojant kraštą, kai tikrinamas vielos nutiesimas (\Rightarrow 9.12), ir užprogramuojant pradinus taškus (\Rightarrow 11.14) vejos pjovimo robotas išsaugo vakariausio, ryčiausio, piečiausio ir šiauriausio tašką koordinates.

Šis plotas apibrėžtas kaip namų sritis, Jame galima naudoti vejos pjovimo robotą. Kiekvieną kartą apvažiuojant kraštus koordinatės atnaujinamos.

Kai įjungta **GPS apsauga**, įrenginio savininkui bus pranešta, jei įrenginys pradedamas eksplloatuoti už namų srities ribų. Be to, vejos pjovimo roboto ekrane klausiamas PIN kodo.

15. Įrenginio naudojimo pradžia

15.1 Pasiruošimas

Įrengiant pirmą kartą galima naudotis pagalbine įrengimo programa. (\Rightarrow 9.)

Vejos pjovimo robotą įkraukite ir naudokite, kai aplinkos temperatūra yra nuo +5 °C ir iki +40 °C.

- Įdiekite įkrovimo stotelę (\Rightarrow 9.8)
- Nutieskite ribojimo vielą (\Rightarrow 9.9) ir ją prijunkite (\Rightarrow 9.10)
- Nuo pjaunamo ploto surinkite pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius)
- Įkraukite akumuliatorių (\Rightarrow 15.7)

- Nustatykite paros laiką ir datą
(⇒ 11.10)
- Patirkinkite ir prireikus pritaikykite pjovimo planą – svarbiausia įsitikinkite, kad išsijungus aktyvumo trukmei arti pavojaus zonas nėra pašalinė asmenų.
(⇒ 11.7)

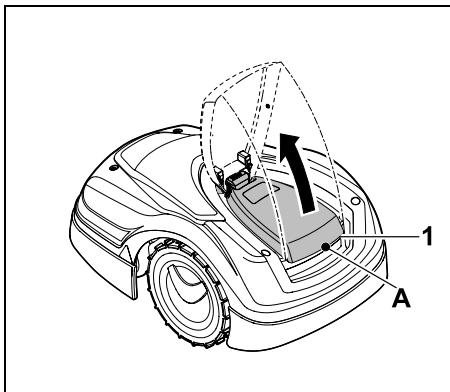
i Prieš naudodamis vejos pjovimo robotą, labai aukštą vejų trumpai nupjaukite iprasta vejapjove (pvz., po ilgesnės pertraukos).

15.2 Atlenkiamasis dangtis

Vejos pjovimo roboto atlenkiamasis dangtis reikalingas, kad apsaugotų ekrana nuo oro veiksnių ir netikėto valdymo. Jei atlenkiamasis dangtis atidaromas vejos pjovimo robotui veikiant, procesas sustabdomas ir pjovimo peilis bei vejos pjovimo robotas sustoja.

Atlenkamojo dangčio atidarymas:

i Jei vejos pjovimo robotas veikia, prieš atidarydami atlenkiamajį dangtį saugumo sumetimais iš pradžią paspauskite mygtuką STOP.



Viena ranka paimkite atlenkiamajį dangtį (1) už paimti skirtos vietas (A) ir, šiek tiek patraukę į viršų, jį pakelkite. Atlenkiamajį dangtį atidarykite iki galo.

i Atidarytą atlenkiamajį dangtį galima nuimti nuo įrenginio traukiant į viršų. Ši konstrukcija užtikrina saugumą: taip užtikrinama, kad įrenginio nebus galima pakelti ir nešti, paėmus už atlenkiamojo dangčio.

Atlenkamojo dangčio uždarymas:

Atsargiai nulenkite atlenkiamajį gaubtą žemyn ir jį užfiksukite.

i Vejos pjovimo robotą eksploatuoti galima tik gerai užfiksavus atlenkiamajį dangtį.

15.3 Užprogramuotų duomenų pritaikymas

Esamus užprogramuotus duomenis galite peržiūrėti **pjovimo plane** arba, modelio RMI 422 PC atveju, **iMOW® programe**.
(⇒ 11.7)

Įrengiant arba kuriant naują pjovimo planą, jo duomenys apskaičiuojami pagal pjaunamo ploto dydį.

Aktyvumo trukmė ir pjovimo trukmė galima keisti atskirai. Esant pjovimo plano tipui **Standartinis** vejos pjovimo robotas pjauna ir įkraunamas tiksliai per aktyvumo trukmę, o esant pjovimo plano tipui **Dinaminis** automatiškai paskirstomi reikiams pjovimo etapai pagal galimą aktyvumo trukmę. Jei reikia, per vieną aktyvumo trukmę atliekami keli pjovimo ir įkrovimo etapai. Pageidaujant pjaunamo ploto kraštas automatiškai pjaunamas reguliariai. (⇒ 11.13)

Vienai dienai galima parinkti daugiausiai tris skirtingas aktyvumo trukmes. (⇒ 11.7)

Reikia apibrėžti specialius pradiniaus taškus, jei vejos pjovimo robotas privalo važiuoti į tam tikras pjaunamo ploto sritis.
(⇒ 11.14)

i Kai pasirinktas pjovimo plano tipas **Dinaminis**, tam tikromis aplinkybėmis (pvz.; esant gražiam orui arba ilgiems laikotarpiais tarp pjovimų) visos aktyvumo trukmės optimaliai vejos priežiūrai neišnaudojamos.

Aktyvumo trukmės keitimasis: (⇒ 11.7)

- Papildomos kitų pjovimo etapų aktyvumo trukmės
- Laikotarpių pritaikymas, kad, pvz., nebūtų pjaunama ryte arba naktį.
- Atskirų aktyvumo trukmų praleidimas, nes pjaunamas plotas bus naudojamas, pvz., vykstant vakarėliui.

Pjovimo trukmės pailginimas: (⇒ 11.7)

- Kai kurios sritys nupjaunamos nepakankamai, nes, pvz., pjaunamas plotas per daug kampuotas.
- Intensyvus žolės augimas augimo periodu
- Labai tanki veja

Pjovimo trukmės sutrumpinimas: (⇒ 11.7)

- Lėtesnis žolės augimas dėl karščio, šalčio arba sausros

Naujo pjovimo plano sudarymas: (⇒ 11.7)

- Pakeistas pjaunamo ploto dydis.

Įrengimas iš naujo: (⇒ 9.6)

- Nauja įkrovimo stotelės naudojimo vieta

- Naudojimas pirmą kartą naujame pjaunamame plote

15.4 Pjovimas įjungus automatinį pjovimą

- Automatinio pjovimo įjungimas:
kai automatinis pjovimas įjungtas, ekrane šalia akumuliatoriaus simbolio rodomas automatinio pjovimo simbolis. (⇒ 11.7)
- Pjovimo etapų **jungimas**:
Esant pjovimo plano tipui **Standartinis** kiekvienos aktyvumo trukmės pradžioje vejos pjovimo robotas pradeda judeti ir pjauti veją.
Plano tipo **Dinaminis** atveju automatiškai paskirstomi reikiami pjovimo etapai pagal esamą aktyvumo trukmę. (⇒ 11.7)
- Pjovimo etapų **pabaiga**:
kai akumuliatorius išsikrauna, vejos pjovimo robotas automatiškai gržta į įkrovimo stotelę. (⇒ 15.6)
Mygtuku **STOP** arba per meniu „**Gržimas**“ galima bet kada rankiniu būdu nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)
Suaktyvinus **Grž. at.** prie įkrovimo stotelės funkciją, taip pat galima bet kada iš karto nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 13.1)
RMI 422 PC:
Pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)



i Pjaunami plotai, kuriuos vejos pjovimo robotas pasiekia **jungiamosiomis linijomis**, pjaunamai tik tuomet, kai šiame plote apibrėžti pradiniai taškai.

15.5 Pjovimas neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę

- Suaktyvinkite įkrovimo stotelėje esančių vejos pjovimo robotų paspaudami mygtuką. Kartu įsijungs ir įkrovimo stotelė.

Pjaunami plotai ir įkrovimo stotelė

- Pjovimas iš karto:
iškвieskite komandą **Pradéti pjauti** (⇒ 11.5).
Pjovimo etapas pradedamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko. Jei yra, galima pasirinkti pradinį tašką.
- **RMI 422 PC**:
pradékite pjauti naudodami programą. (⇒ 10.)
Pjovimo etapas pradedamas pasirinktu prad. laiku ir trunka iki pasirinkto pabaigos laiko. Jei yra, galima pasirinkti pradinį tašką.
- Rankinis pjovimo nutraukimas:
mygtuku **STOP** arba pasirinkus meniu „**Gržimas**“ (⇒ 11.6) galima bet kada nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)
Suaktyvinus **Grž. at.** prie įkrovimo stotelės funkciją, taip pat bus iš karto nutrauktas atliekamas pjovimo etapas. (⇒ 13.1)
RMI 422 PC:
pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

i Prireikus vejos pjovimo robotas retkarčiais įkrauna akumuliatorių ir tęsia pjovimo etapą iki pasirinkto pabaigos laiko.

Pašal. plotai

- Aktyvinkite vejos pjovimo robotą, stovintį įkrovimo stotelėje. Kartu aktyvinsis ir įkrovimo stotelė.
- Vejos pjovimo robotą nuneškite į pašal. plotą.
- Aktyvinkite pašal. plotą. (⇒ 11.13)
- Pjovimas iš karto:
iškвieskite komandą **Pradéti pjauti** (⇒ 11.5).
Pjovimo etapas pradedamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- Pjovimo pabaiga:
kai ateina pasirinktas pabaigos laikas, vejos pjovimo robotas juda link ribojimo vienos ir sustoja. Kad įkrautumėte akumuliatorių, įstatykite įrenginį į įkrovimo stotelę ir patvirtinkite rodomą pranešimą. (⇒ 24.)
Mygtuku STOP galima bet kada rankiniu būdu nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)

i Jei akumuliatorius išsikrauna prieš pasirinktą pabaigos laiką, pjovimas atitinkamai sutrumpėja.

15.6 Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės

Prijungimas prie įkrovimo stotelės automatiniu režimu:

Kai baigiasi aktyvumo trukmė arba išsikrauna akumuliatorius, vejos pjovimo robotas automatiškai gržta į įkrovimo stotelę.

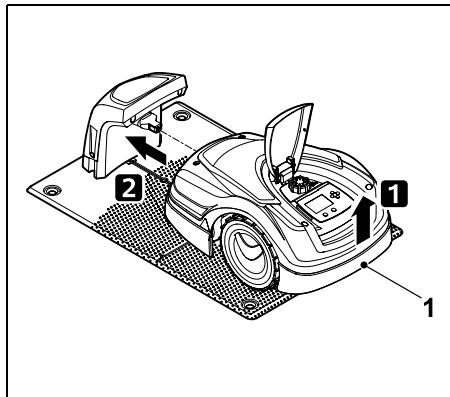
Priverstinis prijungimas prie įkrovimo stotelės:

- Jei reikia, įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1) 
- Aktyvinkite gražinimo atgal funkciją. (⇒ 11.6)
Vykdant pjovimo etapui taip pat galima paspausti **Grąžat.** įkrovimo stotelėje. 
- **RMI 422 PC:**
Naudodamis programą nusiųsite vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

 Prijungus prie įkrovimo stotelės, per šią aktyvumo trukmę kitų pjovimo etapų nebevyksta.

Rankinis prijungimas prie įkrovimo stotelės:

- Vejos pjovimo robotą rankiniu būdu įstatykite į įkrovimo stotelę.



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

15.7 Įkraukite akumuliatoriu



Akumuliatorių įkraukite tik įkrovimo stotelėje.
Niekada neišmontuokite akumulatoriaus ir nebandykite įkrauti išoriniais įkrovikliais.

Automatinis įkrovimas:

Pjaunant automatiškai įkraunama pasibaigus pjovimo etapui, kai vejos pjovimo robotas prijungiamas prie įkrovimo stotelės.

Rankinis įkrovimo proceso pradėjimas:

- Po naudojimo **pašaliname plotę**, vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjovimo ploto ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.6)
- **Nutrūkus pjovimo etapui**, vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.6)
- Jei reikia, vejos pjovimo roboto budėjimo režimą nutraukite bet kuriuo mygtuku.
Įkrovimo procesas pradedamas automatiškai.

Įkrovimas:

Vykstant įkrovimui, **būsenos rodmenyje** rodomas tekstas „Akumulatorius kraunamas“.

Įjungus kitus meniu, vietoj akumulatoriaus simbolio ekrano informaciniéje zonoje rodomas tinklo kištuko simbolis.

Įkrovimas trunka skirtingai ir automatiškai pritaikomas tolesniams naudojimo etapui.



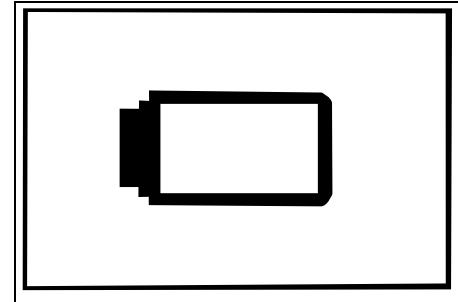
Jei įkrauant kyla problemų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 24.)

Akumulatorius pradedamas krauti, kai įtampa sumažėja iki tam tikros ribos.

Įkrovimo būklė:

Būsenos **rodmenyje** perjungus atitinkamą rodmenį, galima matyti tuo metu esančią įkrovimo būklę. (⇒ 11.12)

Likusuose meniu ekrano informacijos zonoje esantis **akumulatoriaus simbolis** rodo įkrovimo būklę. (⇒ 11.3)



Jei akumulatorius įkrautas per mažai rodomas atitinkamas akumulatoriaus simbolis.

Tokiui atveju, vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumulatorius.



16. Techninė priežiūra

Pavojus susižeisti!

Prieš atlikdami visus įrenginio techninės priežiūros- arba valymo darbus, atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.), ypač atkreipdami dėmesį į poskyrį „Techninė priežiūra ir remontas“ (⇒ 6.9), ir tiksliai laikykites visų saugos nurodymų.

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros- arba valymo darbus, aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)



Prieš pradēdami įkrovimo stotelės techninės priežiūros darbus, ištraukite tinklo kištuką.



Atlikdami bet kokius techninės priežiūros darbus, ypač darbus prie pjovimo peilio, mūvēkite pirštines.



16.1 Techninės priežiūros planas

Techninės priežiūros intervalai taip pat priklauso ir nuo darbo valandų. Meniu „Daugiau – Informacija“ galima iškvesti atitinkamą skaitiklį „Pjovimo valandos“. (⇒ 11.17)

Būtina tiksliai laikytis nurodytų techninės priežiūros intervalų.

Techninės priežiūros darbai dienomis, kuriomis nustatyta aktyvumo trukmė:

- Apžiūrėdami patikrinkite bendrąjį įrenginį ir įkrovimo stotelės būklę.
- Patikrinkite ekrano rodmenis – patikrinkite esamą paros laiką ir kito pjovimo pradžios laiką.
- Patikrinkite pjaunamą plotą ir, jei reikia, surinkite pašalinius ir kitus daiktus.
- Patikrinkite, ar akumulatorius įkraunamas. (⇒ 15.7)

Kas savaitę atliekami techninės priežiūros darbai:

- Išvalykite įrenginį. (⇒ 16.2)
- Apžiūrėdami patikrinkite, ar nepažeistas ir nenusidėvėjęs pjovimo peilis, peilio tvirtinimo detalė ir pjovimo įranga (ar néra irantų, išrūkimų, lūžio vietų ir t. t.). (⇒ 16.3)

Kas 200 darbo valandų:

- Pakeiskite pjovimo peilį. (⇒ 16.3)

Kas metus atliekami techninės priežiūros darbai:

- STIHL rekomenduoja, kad kas metus žiemos mėnesiais atliekamus patikros darbus atliktų STIHL prekybos atstovas.

Per šią patikrą atliekama akumulatoriaus, elektroninės įrangos ir programinės įrangos techninė priežiūra.

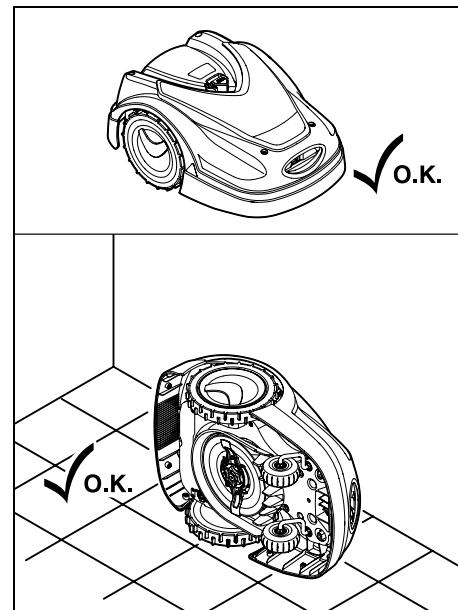
- !
Kad prekybos atstovas galėtų atlikti visus techninės priežiūros darbus, nustatykite apsaugos lygmenį „Néra“ arba prekybos atstovui pateikite naudojamą PIN kodą.

16.2 Įrenginio valymas

Kruopšti priežiūra apsaugo jūsų įrenginį nuo gedimų ir pailgina jo eksploatacijos trukmę.

Valymo ir techninės priežiūros padėtis:

!
Priekyje valydami įsitikinkite, kad rankenėlė tinkamai įstatyta, nes kitaip į įrenginį gali patekti vandens.



Norédami nuvalyti įrenginio viršų (gaubtą, atlenkiamajį dangtį), pastatykite įrenginį ant lygaus, tvirto ir horizontalaus pagrindo. Norédami nuvalyti įrenginio apačią (pjovimo peilių, pjovimo įrangą), vejos pjovimo robotą paverskite ant kairiojo arba dešiniojo įrenginio šono, kaip pavaizduota, ir atremkite į sieną.

- Nešvarumus valykite šepečiu arba šluoste. Švariai nuvalykite pjovimo peilių ir įkrovimo stotelę.

- Medine lazdele nuvalykite prie korpuso ir pjovimo įrangos prilipusius žolės likučius.
- Prireikus naudokite specialų valiklį (pvz., specialų STIHL valiklį).
- Reguliariai išmontuokite griebtuvinių diską ir pašalinkite žolės likučius. (⇒ 16.6)

i Esant drėgnam orui, griebtuvinių diskų reikia valyti dažniau. Tarp griebtuvinio disko ir pjovimo įrangos korpuso susikaupę nešvarumai sukelia trintį ir taip sueikvojama daugiau energijos.

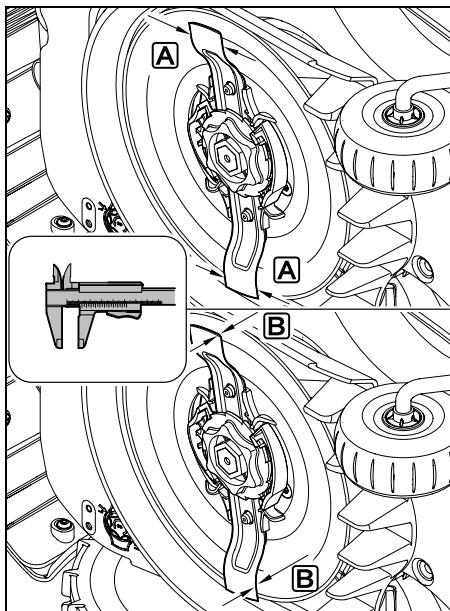
16.3 Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas

⚠ Pavojas susižeisti!

Susidėvėjęs pjovimo peilis gali nulūžti ir sunkiai sužeisti. Būtina laikytis peilio techninės priežiūros nurodymų. Pjovimo peilių dėvėjimasis priklauso nuo jų naudojimo vietas ir trukmės. Jei įrenginį statote ant smėlėto paviršiaus arba dažnai naudojate sausomis sąlygomis, pjovimo peilių apkrova padidėja ir jie itin greitai susidėvi.

Pjovimo peilių reikia keisti bent kas 200 darbo valandų – negalasti. (⇒ 16.5)

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilių. (⇒ 16.2)



Peilio plotį A ir peilio storį B patikrinkite slankmačiu.

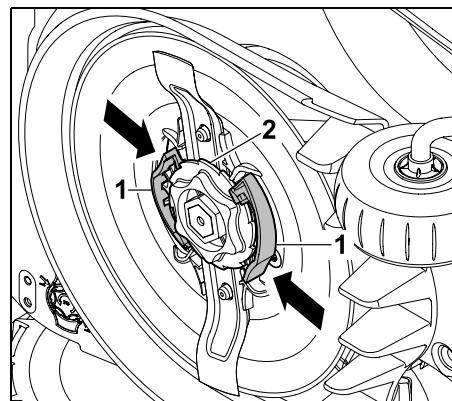
Jei pjovimo peilis vienoje vietoje yra siauresnis nei **25 mm** arba plonesnis nei **1,3 mm**, jis reikia pakeisti.

16.4 Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas

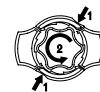


- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2) ir užsimaukite pirštines.
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilių. (⇒ 16.2)

Pjovimo peilio išmontavimas:



Abi griebtuvinio disko plokštėles (1) įspauskite viena ranka ir laikykite. Kita ranka išsukite fiksavimo veržlę (2).



Pjovimo peilių išimkite kartu su fiksavimo veržle.

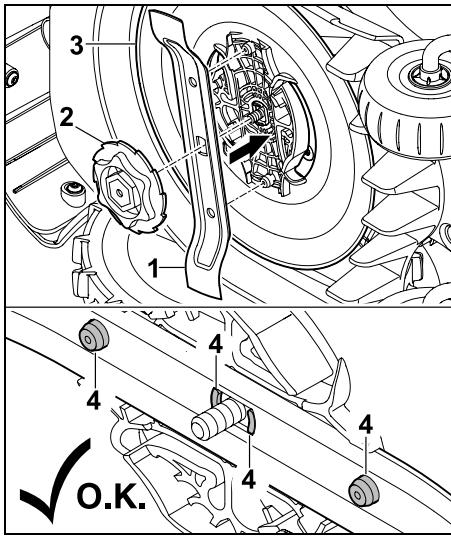
Pjovimo peilio sumontavimas:

⚠ Pavojas susižeisti!

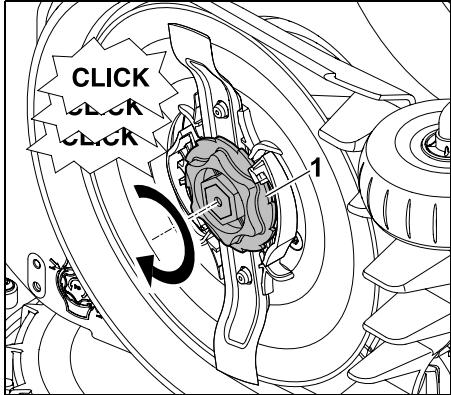
Prieš naudodami peilių, kaskart patikrinkite, ar jis nepažeistas. Peilių reikia pakeisti, jei pastebite išranktį ar ištrukimą, jei peilis vienoje vietoje siauresnis nei 25 mm arba plonesnis nei 1,3 mm. (⇒ 16.3)

Griebtuvinių diskų ir fiksavimo veržlę reikia taip pat pakeisti, jei jie yra pažeisti (pvz., sulūžę, susidėvėję). Svarbu, kad fiksavimo veržlė stipriai užsifiksuoja griebtuviniame diske.

- Prieš pradédami montuoti nuvalykite peilių, griebtuvinių diską ir fiksavimo veržlę.



Pjovimo peilis (1) ir fiksavimo veržlę (2) uždėkite ant griebtuvinio disko (3), kaip parodyta. Užtikrinkite, kad fiksavimo noselės (4) pjovimo peilyje būtų tinkamoje padėtyje.



Fiksavimo veržlę (1) užsukite iki galio. Priveržiant daug kartų pasigirsta spragtelėjimas. Atsargiai pakritykite ir patikrinkite, ar pjovimo peilis stipriai pritvirtintas.

- Sumontavę naują pjovimo peilį, peilio keitimą patvirtinkite meniu „Techninė priežiūra“. (⇒ 11.16)

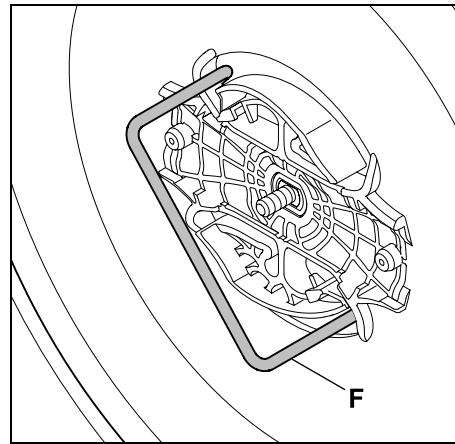
16.5 Pjovimo peilio galandimas

Peilių **niekada** negalaukite.

STIHL rekomenduoja atšipusį pjovimo peilių **visada** pakeisti nauju.



Tik naujas pjovimo peilis yra preciziškai tiksliai subalansuotas ir garantuoja tinkamą įrenginio veikimą bei žemą triukšmo emisijos lygi.



Iðėkite nuémiklį (F) ir prieš laikrodžio rodyklę pasukite iki galio.

16.6 Griebtuvinio disko išmontavimas ir įmontavimas



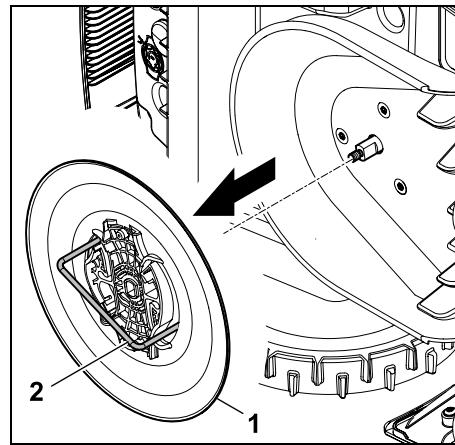
Norint išvalyti pjovimo įrangą, griebtuvinių diskų galima išmontuoti.

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2) ir užsimaukite pirštines.
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį (⇒ 16.2).



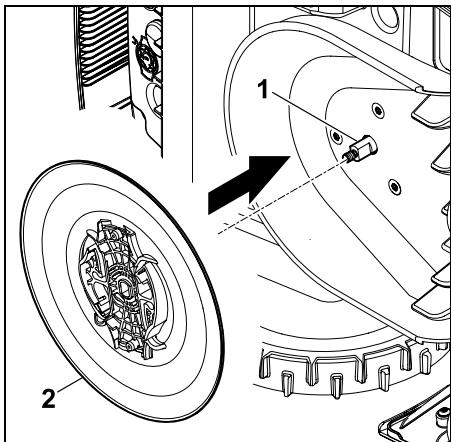
Griebtuvinio disko išmontavimas

- Išmontuokite pjovimo peilius. (⇒ 16.4)



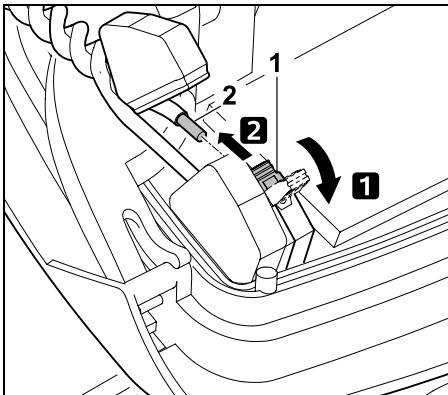
Viena ranka prilaikykite įrenginį. Nuimkite griebtuvinių diską (1) traukdami už nuémiklio (2).

Griebtuvinio diskų įmontavimas



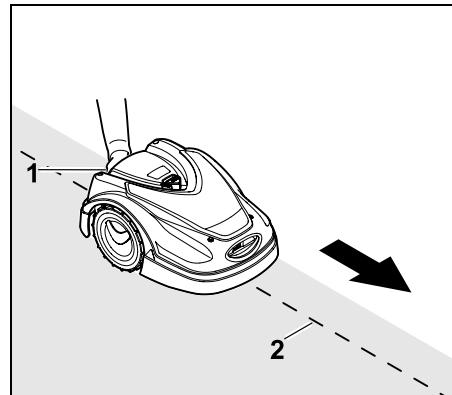
Kruopščiai nuvalykite griebtuvinio diską (2) peilių veleną (1) ir movą. Griebtuvinį diską užmaukite iki galio ant peilių veleno.

- Sumontuokite pjovimo peilių. (⇒ 16.4)



- 1 Atlenkite kairiajā atjungimo svirtį (1).
- 2 Ištraukite vielos galą (2) iš terminalų bloko ir paskui nuleiskite svirtį.

- Užlenkite skydą ir uždėkite įkrovimo stotelės dangtelį. (⇒ 9.2)



- Pradėdami nuo įkrovimo stotelės vejos pjovimo robotu važiuokite palei pjaunamo ploto kraštą pagal laikrodžio rodyklę.

Norédami pradėti, įrenginį truputį kilstelékitė už galinės gabenimo rankenos (1), kad atlaisvintumėte varančiuosius ratus. Vejos pjovimo robotą atremkite ant priekinių ratų ir važiuokite pagal ribojimo vielą (2). Būtina užtikrinti, kad ribojimo viela (2) būtų po vielos jutikliais. Vielos jutikliai sumontuoti apsaugoti kairėje ir dešinėje, prikinėje vejos pjovimo roboto zonoje. Ekrane vykdant vielos trūkio paiešką rodomas **signalo stiprumas**, vielos jutikliai optimaliai išdėliojami virš ribojimo vielos, kai vertė yra didžiausia.

16.7 Laido trūkio paieška

i Nutrūkus vielai, greitai mirksii įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1) Vejos pjovimo roboto ekrane rodomas atitinkamas pranešimas.

Jei atlikdami nurodytus veiksmus vielos trūkio nerandate, susisiekite su prekybos atstovu.

- Prieš pradēdami laidą trūkio paiešką, turite paspausti įkrovimo stotelės mygtuką **1-ą kartą** (šviesos diodas ir toliau greitai mirksi).
- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą. (⇒ 9.2)

Kai vielos jutikliai tinkamai priima vielos signalą, ekrane rodomas simbolis **Vielos signal. OK.**



Vielos trūkio srityje sumažėja signalo intensyvumas ir ekrane rodomas simbolis **Vielos signalo tikrinimas.**



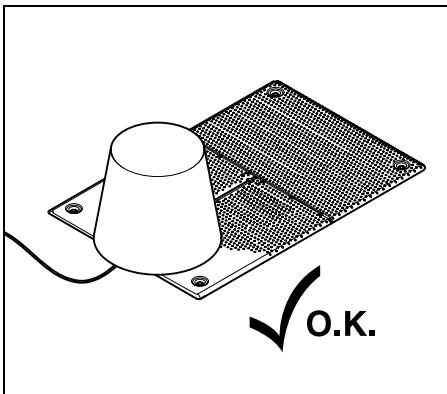
- Trūkio vietą šuntuokite vielos jungtimi (⇒ 12.16), prireikus trūkio vietoje iš naujo nutieskite ribojimo vielą.

- Vėl prijunkite kairįjį vielos galą. (⇒ 9.10)
- Jei laido trūkis buvo tinkamai pašalintas, šviečia raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

16.8 Laikymas ir žiemos pertrauka

Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite **ilgesnį laiką** (pvz., žiemą, tam tikrą laiką), atkreipkite dėmesį į šiuos punktus:

- įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.7);
- išjunkite automatiką (⇒ 11.7);
- nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį (⇒ 11.15).
- **RMI 422 PC:**
Aktyvuoti en. taup. rež. ECO (⇒ 11.10)
- Padékite vejos pjovimo robotą žiemai (⇒ 11.16)
- Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo
- Kruopščiai nuvalykite visas vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės išorines dalis



Uždenkite įkrovimo stotelę tinkamu kibiru, kibirą pritvirtinkite.

- Stovintį ant ratukų vejos pjovimo robotą laikykite sausoje, uždaroje ir nedulketoje patalpoje. Išsitinkite, kad įrenginys yra vaikams nepasiekiamoje vietoje.

- Vejos pjovimo robotą laikykite tik saugios ekspluatuoti būklės
- Visi varžtai turi būti tvirtai prisuktai. Atnaujinkite nebeįskaitomas pavojaus ir išpėjamasis nuorodas, pritvirtintas prie įrenginio, patikrinkite, ar ant viso įrenginio nėra susidėvėjimo požymiai ir pažeidimai. Susidėvėjusias arba pažeistas dalis pakeiskite.
- Prieš sandėliavimą pašalinkite galimus įrenginio gedimus.

i Ant vejos pjovimo roboto niekada nedékite ir nelaikykite daiktų.

Laikymo patalpoje temperatūra neturėtų nukristi žemiau nei 5 °C.

Vejos pjovimo roboto eksploatacijos atnaujinimas ilgesnį laiką jo nenaudojus:

i Ilgesnį laiką nenaudojus vejos pjovimo roboto gali reikėti pakoreguoti datą ir paros laiką. Įjungus įrenginį bus rodomi atitinkami parinkties langai. Jei parinkties langai neparodomi automatiškai, patikrinkite datą ir paros laiką meniu „Nuostatai“ ir, jei reikia, pakoreguokite. (⇒ 11.10)

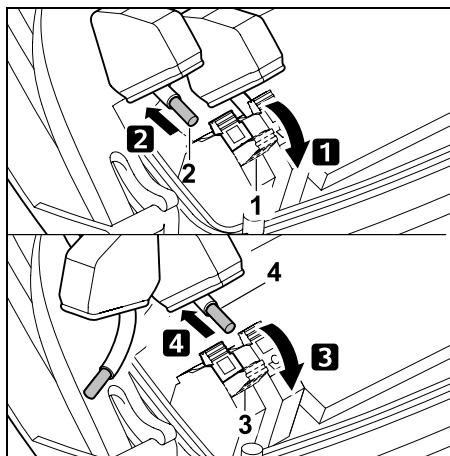
- Paruoškite pjaunamą plotą: surinkite pašalininius daiktus ir labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta vejavojve.
- Atlaisvinkite įkrovimo stotelę ir prijunkite maitinimo bloką prie elektros tinklo.
- įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.7)

- Patikrinkite pjovimo planą ir prireikus pakeiskite. (⇒ 11.7)
- Nuvažiuokite nuo kraštinių zonos ir patikrinkite, ar pravažiuojamos pereinamosios linijos ir siauros vietos. Pašalinkite kliūtis ir pašalinius daiktus krašto zonoje.
- Ijunkite automatiką (⇒ 11.7)
- **RMI 422 PC:**
Jei reikia, aktyvinkite standartinį energijos taupymo režimą (⇒ 11.10) ir ijunkite GPS apsaugą. (⇒ 5.9)

16.9 Įkrovimo stotelės išmontavimas

Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite **ilgesnį laiką** (pvz., žiemą), galima išmontuoti įkrovimo stotelę.

- Paruoškite vejos pjovimo robotą ilgam nenaudojimui (⇒ 16.8)
- Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo
- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį ir pakelkite skydą (⇒ 9.2)



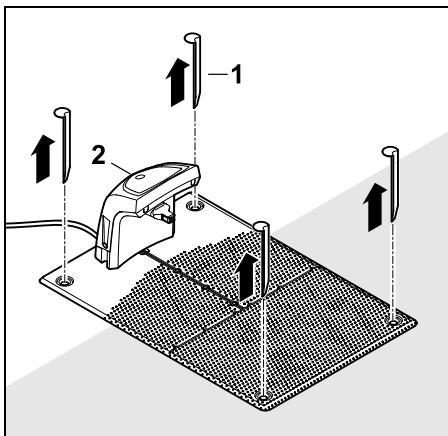
- 1** Atlenkite dešiniąjį priveržimo svirtį (1).
2 Išimkite dešinijį vielos galą (2) iš priveržimo bloko.

Vėl užlenkite priveržimo svirtį (1).

- 3** Atlenkite kairiąjį priveržimo svirtį (3).
4 Išimkite kairijį vielos galą (4) iš priveržimo bloko.

Vėl nulenkite priveržimo svirtį (3).

- Skydo užlenkimas (⇒ 9.2)
- Ištraukite dešinijį ir kairijį ribojimo vielos galus iš įkrovimo stotelės atskirai vieną nuo kito
- Uždékite įkrovimo stotelės dangtelį (⇒ 9.2)



Ištraukite kuolelius (1), iš vejos ploto pašalinkite įkrovimo stotelę (2) su prijungtu maitinimo bloku, juos gerai nuvalykite (drėgna šluoste) ir padékite laikyti.

- Vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele ir maitinimo bloku standartinėje padėtyje laikykite sausoje, uždaroje ir nedulkėtoje patalpoje. Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. Įsitikinkite, kad įrenginys yra pjovimo plote vaikams nepasiekiamoje vietoje.

- Ribojimo vielos laisvus galus apsaugokite nuo aplinkos poveikio, pvz., apvyniokite tinkama izoliacine juosta.
- Vėl montuojant įkrovimo stotelę, kaip ir montuojant pirmą kartą, svarbu teisingai prijungti dešinijį ir kairijį ribojimo vielos galus. (⇒ 9.8)

19. Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų

Svarbios gaminių grupės techninės ir kitokios priežiūros nuorodos

Vejos pjovimo robotas, akumuliatorinis (STIHL RMI)

Bendrovė STIHL neatsako už materialinę ir asmeninę žalą, jei ji kilo dėl naudojimo instrukcijos nuorodų, susijusių su sauga, valdymu ir techninė priežiūra, nesilaikymo ar neleistinų priedų arba atsarginių dalių naudojimo.

Būtinai laikykites toliau pateiktų svarbių nuorodų, kad nesugadintumėte savo STIHL įrenginio ir jis nesusidėvėtų per greitai.

1. Susidëvinčios dalys

Kai kurios STIHL įrenginio dalys, net ir naudojamos pagal paskirtį, dyla. Tai įprasta, todėl, atsižvelgiant į naudojimo pobūdį ir trukmę, šios dalys turi būti laiku pakeistos.

Tokios dalys yra:

- pjovimo peilis;
- akumulatorius;
- padangos.

2. Šioje naudojimo instrukcijoje pateiktų nuorodų laikymasis

STIHL įrenginys turi būti naudojamas, techniškai prižiūrimas ir saugomas taip, kaip aprašyta šioje naudojimo instrukcijoje. Už visus gedimus, atsiradusius nesilaikant saugumo nuorodų, priežiūros taisyklių ir techninių reikalavimų, atsako pats naudotojas.

Ypač tai galioja šiais atvejais:

- netinkamai naudojant akumulatorių (iškraunant, laikant);
- naudojant netinkamą elektros jungtį (ištampa),
- kai atliekami gaminio pakeitimai, kurių neaprobavo STIHL;
- naudojant šiam įrenginiui neleistinus, nepritaikytus ar nekokybiskus įrankius ir priedus,
- kai gaminys naudojamas ne pagal paskirtį,
- naudojant gaminį sporto renginiuose arba varžybose,
- atsiradus gedimams, kai sugedus konstrukciniems dalims gaminys tebenaudojamas.

3. Techninės priežiūros darbai

Visi darbai, nurodyti skyriuje „Techninė priežiūra“, turi būti atliekami reguliarai.

Jei naudotojas negali šiuų techninės priežiūros darbų atlikti pats, jis privalo kreiptis į prekybos atstovą.

STIHL rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik STIHL prekybos atstovas.

STIHL prekybos atstovai reguliarai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Neatlikus tokių darbų laiku, gali atsirasti gedimų, už kuriuos atsako pats įrenginio naudotojas.

Prie jų priskiriami ir tokie gedimai:

- įrenginio pažeidimai dėl nekruopštaus ar netinkamo valymo;
- korozija ir netiesioginiai gedimai dėl netinkamo laikymo;

- įrenginio gedimai, atsiradę dėl nekokybiskų atsarginių daliių naudojimo;
- gedimai dėl ne laiku atliktos ar neatidžios techninės priežiūros, gedimai dėl techninės priežiūros ir remonto darbų, atliktų ne prekybos atstovo dirbtuvėse.

20. Aplinkos apsauga

Pakuotės, įrenginys ir priedai pagaminti iš perdirbamų medžiagų, todėl juos reikia atitinkamai utilizuoti.

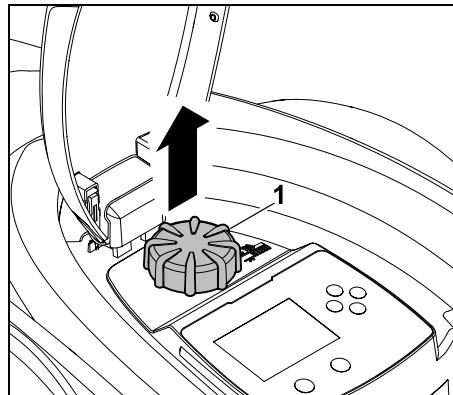
Jei medžiagos likučius utilizuositate atskirai ir laikydami aplinkos apsaugos reikalavimų, juos bus galima perdirbti ir dar kartą panaudoti. Todėl, pasibaigus įprastam įrenginio naudojimo laikui, jį reikia pristatyti į vertingų medžiagų surinkimo punktą. Utilizuodami ypač atkreipkite dėmesį į skyriuje „Utilizavimas“ pateiktus duomenis. (⇒ 6.11)



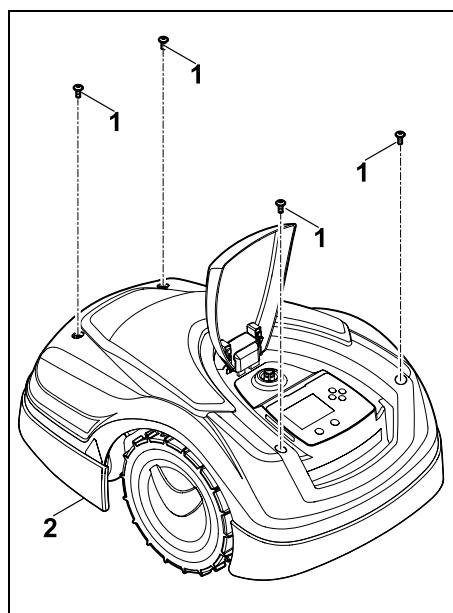
Atliekas, pvz., akumulatorius, visada tinkamai utilizuokite. Laikykites vietos reikalavimų.



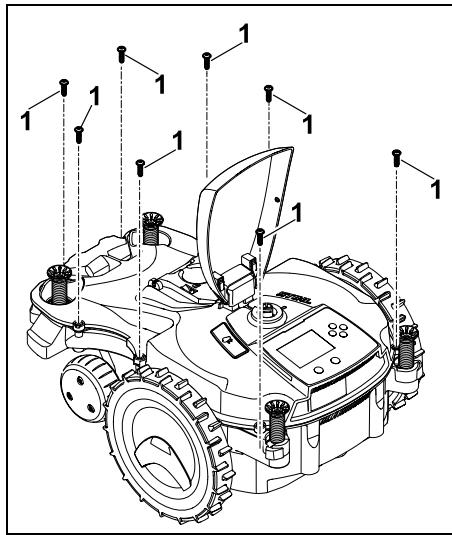
Ličio jonų akumulatorių neutilizuokite kartu su buitinėmis atliekomis, tačiau atiduokite prekybos atstovui arba į kengsmingų medžiagų surinkimo punktą.



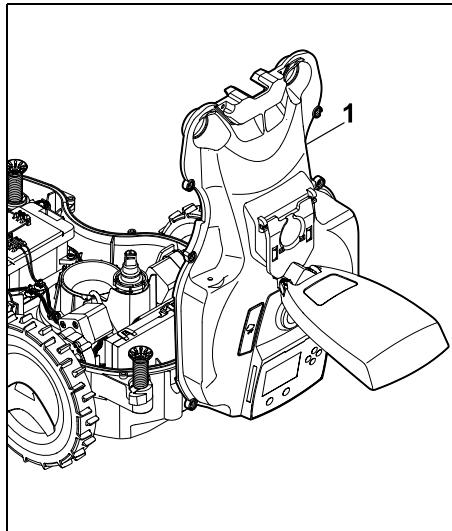
Sukamają rankenelę (1) patraukite į viršų.



Išsukite ir išimkite dangčio (2) varžtus (1). Pakelkite dangčių (2).

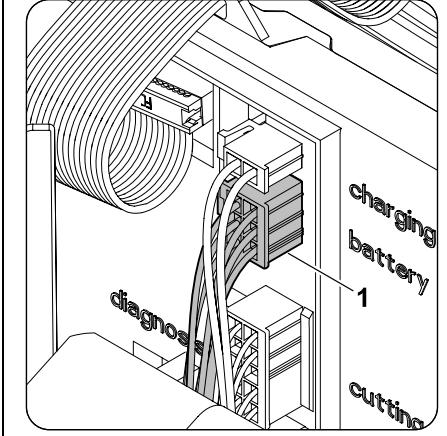
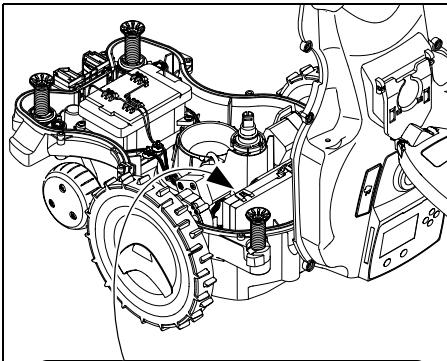


Atsukite ir išimkite varžus (1).

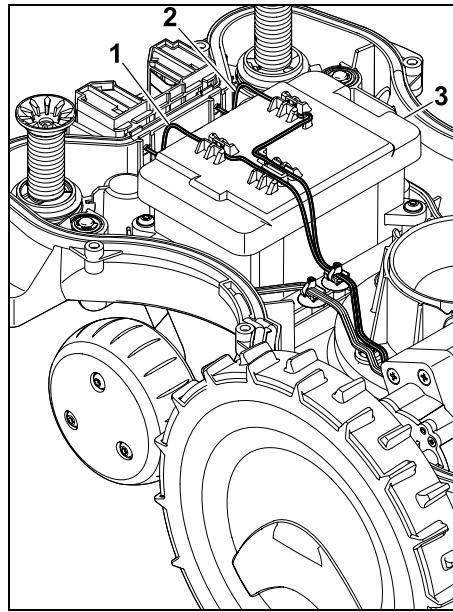


Korpuso viršutinę dalį (1) atlenkite atgal.

Pavojus susižeisti!
Negalima nutraukti jokių akumulatoriaus laidų. Trumpojo jungimo pavojus!
Laidus visada ištraukite ir nuimkite kartu su akumuliatoriumi.



Laidų kištuko (1) (akumulatoriaus baterijos) ištraukimas.



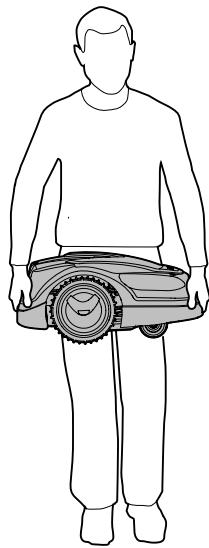
Laidus (1) ir (2) ištraukite iš laidų tvirtinimo detalių ir išimkite akumuliatorių (3).

Pavojus susižeisti!
Stenkite nepažeisti akumulatoriaus.

21. Gabenimas

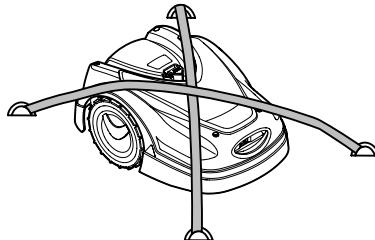
Pavojus susižeisti!
Prieš gabendami atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (\Rightarrow 6.), ypač poskyrį „Įrenginio gabenimas“ (\Rightarrow 6.5), ir tiksliai laikykites visų saugos nurodymų – visada suaktyvinkite įrenginio blokuotę. (\Rightarrow 5.2)

21.1 Įrenginio kėlimas arba nešimas



Vejos pjovimo robotą kelkite ir neškite paémę už priekinės (1) ir galinės (2) gabenimo rankenų. Nešdami užtikrinkite, kad pjovimo peilis būtų nukreiptas ir pakankamu atstumu nuo kūno, ypač nuo pėdų ir nuo kojų.

21.2 Įrenginio tvirtinimas



Vejapjovę užfiksujite ant krovimo platformos. Tam įrenginį, kaip pavaizduota, užfiksujite tinkamomis tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais).

Kartu gabenamas įrenginio dalis (pvz., įkrovimo stotelę, smulkias dalis) taip pat užfiksujite, kad jos nenuslystu.

Konstrukcijos tipas: Vejapjovė,
automatinė ir
akumulatorinė
STIHL

Gamintojo ženklas: RMI 422.1
Tipas: RMI 422.1 P
RMI 422.1 PC

Serijos Nr.: 6301

Konstrukcijos tipas: Įkrovimo stotelė
Gamintojo ženklas: STIHL
Tipas: ADO 401.1
Aparatinė
programinė
įranga V 1.02 -
1.07

Serijos Nr.: 6301

atitinka atitinkamus direktyvų nuostatus 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU ir sukonstruotas ir pagamintas pagal gamybos datos metu galiojančias šių standartų versijas:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)

ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)

ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)

papildomai RMI 422.1 PC:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)

ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)

Paskelbtos įstaiga „TÜV Rheinland LGA Products GmbH“, Nr. 0197, patikrino atitikimą pagal Direktyvos III priedo B modulį 2014/53/EU ir išdavė tokį ES tipo tyrimo sertifikatą:

RT 60146397 0001

22. ES gamintojo atitikties deklaracija

22.1 Elektrinis, akumulatorinis vejos pjovimo robotas (RMI) su įkrovimo stotele (ADO)

Gamintojas:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336, Langkampfen
Austrija

ANDREAS STIHL AG & Co. KG atsakingai pareiškia, kad

Techniniai dokumentai saugomi:
Andreas STIHL AG & Co. KG
produkto autorizavimo skyrius

Pagaminimo metai ir variklio numeris
(serijos numeris) nurodyti ant įrenginio.

01-02, Vaiblingen 2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
einantis pareigas

Dr. Jürgen Hoffmann, produkto duomenų,
reikalavimų ir autorizavimo skyriaus
vadovas

23. Techniniai duomenys

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Serijos Nr.	6301
Pjovimo sistema	Mulčiavimo-pjovimo įranga
Pjovimo įranga	Peilio laikiklis
Pjovimo plotis	20 cm
Pjovimo įrangos sūkių skaičius	4450 sūk./min.
Akumulatoriaus tipas	Ličio jonų
Akumulatoriaus įtampa U_{DC}	18,5 V
Pjovimo aukštis	20 - 60 mm
Apsaugos klasė	III

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Apsaugos tipas	IPX4
Pagal direktyvą 2006/42/EC ir standartą EN 50636-2-107:	
Išmatuotasis garso galios lygis L_{WA}	60 dB(A)
Nuokrypis K_{WA}	2 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Garso slėgio lygis L_{pA}	52 dB(A)
Nuokrypis K_{pA}	2 dB(A)
Ilgis	60 cm
Plotis	43 cm
Aukštis	27 cm

RMI 422.1:

Galia	60 W
Akumulatoriaus pavadinimas	AAI 50
Akumulatoriaus energija	42 Wh
Akumulatoriaus talpa	1,9 Ah
Svoris	9 kg

RMI 422.1 P:

Galia	60 W
Akumulatoriaus pavadinimas	AAI 100
Akumulatoriaus energija	83 Wh
Akumulatoriaus talpa	3,8 Ah
Svoris	10 kg

RMI 422.1 PC:

Galia	60 W
Akumulatoriaus pavadinimas	AAI 100

RMI 422.1 PC:

Akumulatoriaus energija	83 Wh
Akumulatoriaus talpa	3,8 Ah
Svoris	10 kg

Mobilusis radijo ryšys:

Palaikomas dažnių juostos:	E-GSM-900 ir DCS-1800
----------------------------	-----------------------

Didžiausia spinduliutės perdavimo galia:

E-GSM-900:	880–915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710–1785 MHz: 30,0 dBm

Įkrovimo stotelė ADO 401.1:

Įtampa U_{DC}	27 V
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX4
Svoris	3 kg

Ribojimo viela ir orientacinis kabelis:

Dažnio sritis:	1,0 kHz–90 kHz
Maksimalus lauko stipris	<72 μ A/m

Maitinimo blokas:

OWA-60E-27	
2,23 A	
Tinklo įtampa U_{AC}	100-240 V
Dažnis	50/60 Hz
Nuolatinė įtampa U_{DC}	27 V
Apsaugos klasė	II
Apsaugos tipas	IP67

STIHL akumuliatoriu gabenimas:

STIHL akumulatoriai atitinka UN žyno ST/SQ/AC.10/11/5 perž. III dalies 38.3 poskyryje nurodytas salygas.

Veždamas keliais, naudotojas gali šiuos STIHL akumulatorius gabenti į įrenginio naudojimo vietą be specialių įsipareigojimų.

Gabenant oru arba jūrų transportu, būtina laikytis šalyje galiojančių reikalavimų.

Papildomas gabenimo taisykles žr.
<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH

REACH – tai EB reglamentas dėl cheminių medžiagų registracijos, įvertinimo, autorizacijos ir apribojimų. Informaciją apie REACH reglamento (EB) Nr. 1907/2006 vykdymą žr. ties www.stihl.com/reach.

24. Pranešimai

Pranešimai informuoja apie aktyvias klaidas, sutrikimus ir rekomendacijas. Jie rodomi dialogo lange ir paspaudus mygtuką OK gali būti įjungti meniu „Daugiau – Informacija – Pranešimai“. (⇒ 11.17)

Rekomendacijos ir aktyvūs pranešimai rodomi ir būsenos rodmenyje. (⇒ 11.2)

Išsamioje informacijoje apie pranešimus galima rasti pranešimo kodą, atsiradimo laiką, svarbumo lygį ir atsiradimo dažnumą.

– **Rekomendacijos** turi svarbumo lygi „Žemas“ arba „Informacija“. Būsenos ekrane jos rodomas pakaitomis su tekstu „Vejos pjovimo robotas iMOW® paruoštas darbui“. Vejos pjovimo robotą dar galima pradėti eksploatuoti, automatinis veikimas tėsiasi.

– **Gedimai** turi svarbumo lygi „Vidutinis“ ir reikalauja naudotojo veiksmų.

Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik pašalinus gedimą.

– Jei **klaidoms** priskirtas „aukščiausias“ svarbumo lygis, ekrane pasirodo tekstas „Susisekti su prekybos atstovu.“

Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tuomet, kai STIHL prekybos atstovas pašalina klaidas.

i Jei pritaikius nurodytas priemones pranešimas vis tiek išlieka, reikia susisekti su STIHL prekybos atstovu.

Nepateikiamas klaidų, kurias gali šalinti tik STIHL prekybos atstovas, sąrašas. Jei atsirastą viena iš klaidų, prekybos atstovui reikia nurodyti 4 simbolių klaidos kodą ir klaidos tekstą.

i RMI 422 PC:
Pranešimai, kurie trukdo įprastinei eksploatacijai, rodomi ir programoje. (⇒ 10.)

Nusiuntus pranešimą, įsigijungia vejos pjovimo roboto budėjimo režimas ir išjungiamas mobilusis radijo ryšys, kad būtų tausojamas akumuliatorius.

Pranešimas

0001 – Duomenys atnaujinti
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Buvo atnaujinta įrenginio programinė įranga.
- Nutrūko įtampos tiekimas.
- Programinės arba aparatinės įrangos klaida.

Ką daryti?

- Paspaudus mygtuką OK, vejos pjovimo robotas toliau pjauna pagal iš anksto parinktus nuostatus – patirkrinkite ir pakoreguokite nuostatus (datą, paros laiką, pjovimo planą).

Pranešimas

0100 – Akumuliat. išsikrovė
Įkraukite akumuliatorių.

Galima priežastis

- Per mažą akumulatoriaus įtampa.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇒ 15.7).

Pranešimas:

0180 – Žema temperatūra
Pagrindinė plokštė

Galimos priežastys:

- Per žema vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?

- Leiskite vejos pjovimo robotui pašilti

Pranešimas:
0181 – Per aukšta pagrindinės plokštės temperatūra

Galimos priežastys:

- Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés

Pranešimas:
0183 – Elektroninės plokštės įkr. valdikl. temperatūra per aukšta

Galimos priežastys:

- Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés

Pranešimas:
0185 – Elektroninės plokštės važiavimo valdiklio temperatūra per aukšta

Galimos priežastys:

- Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés

Pranešimas:
0186 – Žema temperatūra
Akumulatorius

Galimos priežastys:

- Akumulatoriaus temperatūra per žema

Ką daryti?

- Leiskite vejos pjovimo robotui pašilti

Pranešimas:
0187 – Aukšta temperatūra
Akumulatorius

Galimos priežastys:

- Akumulatoriaus temperatūra per aukšta

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés

Pranešimas
0302 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta kairiojo pavaros variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés.

Pranešimas
0305 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo kairysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelę kairiojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (\Rightarrow 16.2).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas
0402 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta temperatūra dešiniajame pavaros variklyje.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés.

Pranešimas
0405 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo dešinysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelę dešiniojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (\Rightarrow 16.2).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas
0502 – Pjovimo variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta pjovimo variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvés.

Pranešimas:
0505 – Pjovimo variklio klaida
Pjovimo variklio perkrova

Galimos priežastys:

- Tarp griebtuvinio disko ir pjovimo įrangos korpuso pateko purvo
- Nepavyksta įjungti pjovimo variklio

- Pjovimo variklio perkrova

Ką daryti?

- Nuvalykite pjovimo peilių ir pjovimo įrangą (⇒ 16.2)
- Nuvalykite griebtuvinį diską (⇒ 16.6)
- Nustatykite didesnį pjovimo aukštį (⇒ 9.5)
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, jidubimus)

Pranešimas

0701 – Akumulatoriaus temperatūra
Nesiekama temperatūros sritis

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus temperatūra

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).

Pranešimas:

0703 – Išsikrovė akumulatorius
Akumulatoriaus įtampa per žema

Galimos priežastys:

- Per maža akumulatoriaus įtampa

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą įstatykite į iškrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumulatorius (⇒ 15.7)

Pranešimas:

0704 – Išsikrovė akumulatorius
Akumulatoriaus įtampa per žema

Galimos priežastys:

- Per maža akumulatoriaus įtampa

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą įstatykite į iškrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumulatorius (⇒ 15.7)

Pranešimas

1030 – Gaubto klaida
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Gaubtas neatpažintas.

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubtą (ar juda, ar stipriai pritvirtintas) ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1105 – Atlenkiamasis dangtis atidarytas
Procesas nutrauktas

Galima priežastis

- Veikiant automatinu režimu buvo atidarytas atlenkiamasis dangtis.
- Automatinu režimu apvažiuojant kraštus buvo atidarytas atlenkiamasis dangtis.

Ką daryti?

- Uždarykite atlenkiamajį dangtį (⇒ 15.2)

Pranešimas:

1120 – Gaubtas užblokuotas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Atpažintas neišvengiamas susidūrimas.

Ką daryti?

- Patraukite vejos pjovimo robotą, jei reikia, pašalinkite kliūtį ir pakeiskite ribojimo vielos padėtį, po to patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
- Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas:

1125 – Pašalinti kliūčių
Patikrinti nutiestą vielą

Galimos priežastys:

- Netiksliai nutiesta ribojimo viela

Ką daryti?

- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela,
„iMOW® Ruler“ patikrinkite atstumus
(⇒ 12.5)

Pranešimas:

1130 – Užstrigo
ištraukite iMOW®
Tada paspauskite OK

Galimos priežastys:

- Užstrigo vejos piovimo robotas
- Varantieji ratai persisuka

Ką daryti?

- Patraukite vejos piovimo robotą,
pašalinkite pjaunamame plote esančius
nelygumus ir pakeiskite ribojimo vielos
padėtį, tada patvirtinkite pranešimą
paspaudami OK
- Nuvalykite varančiuosius ratus,
išjunkite veikimo režimą, jei lyja lietus, o
tada patvirtinkite pranešimą
paspaudami OK (⇒ 11.10)

Pranešimas:

1135 – iMOW®
yra už pjaunamo ploto

Galimos priežastys:

- Vejos piovimo robotas yra už pjaunamo
ploto

Ką daryti?

- Vejos piovimo robotą pastatykite ant
pjaunamo ploto

Pranešimas

1140 – Per status

Patikrinkite nutiestą vielą.

Galima priežastis

- RMI 422:
polinkio jutiklis užfiksavo didesnį nei
35 % šlaitą.
- RMI 422 P:
polinkio jutiklis užfiksavo didesnį nei
40 % šlaitą.

Ką daryti?

- RMI 422:
pakeiskite ribojimo vielos padėtį,
atitverkite statesnius nei 35 % vejos
plotus.
- RMI 422 P:
pakeiskite ribojimo vielos padėtį,
atitverkite statesnius nei 40 % vejos
plotus.

Pranešimas

1170 – nėra signalo
išjunkite įkrovimo stotelę

Galimos priežastys:

- Įkrovimo stotelė išjungta
- Ekspluojuojant nebegaunamas laido
signalas.
- Vejos piovimo robotas yra už pjaunamo
ploto.
- Buvo pakeista įkrovimo stotelė arba
elektros mazgai.

Ką daryti?

- Išjunkite įkrovimo stotelę ir duokite
komandą pjauti
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo
stotelei
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos
diodus. Ekspluojuojant turi nuolat
švesti raudonas šviesos diodas
(⇒ 13.1)

- Vejos piovimo robotą pastatykite ant
pjaunamo ploto.

- Sujunkite vejos piovimo robotą su
įkrovimo stotele (⇒ 9.11)

Pranešimas:

1180 – vejos piovimo robotą iMOW®
prijungti prie įkrovimo stotelės
Automatinis prijungimas prie įkrovimo
stotelės negalimas

Galimos priežastys:

- Įkrovimo stotelės nerasta
- Netinkamai įrengta pereinamosios
linijos pradžia arba pabaiga

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos
diodus, jei reikia, išjunkite įkrovimo
stotelę (⇒ 13.1)
- Patikrinkite, kaip prijungta (⇒ 15.6)
- Patikrinkite piltuvu formos įvažiavimą ir
išvažiavimą prie linijos (⇒ 12.11)

Pranešimas

1190 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės
klaida
Įkrovimo stotelė užimta.

Galima priežastis

- Prie įkrovimo stotelės prijungtas
antrasis vejos piovimo robotas.

Ką daryti?

- Vejos piovimo robotą prijunkite, kai
atsilaisvins įkrovimo stotelė.

Pranešimas:

1200 – Piovimo variklio klaida
Paleisti piovimo variklio neįmanoma po 5
bandymų

Galimos priežastys:

- Tarp griebtuvinių diskų ir piovimo
įrangos korpuso pateko purvo

- Nepavyksta įjungti pjovimo variklio
- Pjovimo variklio perkrova

Ką daryti?

- Nuvalykite pjovimo peilių ir pjovimo įrangą (⇒ 16.2)
- Nuvalykite griebtuvinį diską (⇒ 16.6)
- Nustatykite didesnį pjovimo aukštį (⇒ 9.5)
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus)

Pranešimas

1210 – Pavaros variklio kлаida
Užstrigo ratas.

Galima priežastis

- Per didelę vieno varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas

1220 – Atpažintas lietus
Pjovimas nutrauktas.

Galima priežastis

- Pjovimo etapas nutrauktas arba nepradėtas dėl lietaus.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, jei reikia, nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.11).

Pranešimas:

1230 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės kлаida
iMOW® prijungti prie įkrovimo stotelės

Galimos priežastys:

- Įkrovimo stotelė rasta, automatinis prijungimas prie įkrovimo stotelės negalimas

Ką daryti?

- Patikrinkite, kaip prijungta, jei reikia, vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės rankiniu būdu (⇒ 15.6)
- Patikrinkite ribojimo vielą – užtikrinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.9)

Pranešimas:

2000 – Problema dėl signalo
iMOW® prijungti prie įkrovimo stotelės

Galimos priežastys:

- Klaidingas laido signalas, reikia tiksliai suderinti

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės, tada paspauskite OK

Pranešimas:

2020 – Rekomendacija
Prek. atst. atliekama metinė tech. priež.

Galima priežastis:

- Rekomenduojama įrenginio techninė priežiūra

Ką daryti:

- Metinę techninę priežiūrą turi atlikti STIHL prekybos atstovas

Pranešimas:

2030 – Akumulatorius
Pasieka leistina naudojimo trukmė

Galima priežastis:

- Reikia pakeisti akumuliatorių

Ką daryti:

- Akumulatorių turi pakeisti STIHL prekybos atstovas.

Pranešimas

2031 – Įkrovimo kлаida
Patikrinkite įkrovimo kontaktus.

Galima priežastis

- Įkrovimo negalima pradėti.

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės ir vejos pjovimo roboto įkrovimo kontaktus ir, jei reikia, nuvalykite, tada patvirtinkite pranešimą paspausdam iš OK.

Pranešimas:

2032 – Akumulatoriaus temperatūra
Nesiekiamoji temperatūros sritis

Galima priežastis:

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus temperatūra kraunant

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvés, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį

Pranešimas

2040 – Akumulatoriaus temperatūra
Nesiekama temperatūros sritis

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus temperatūra įjungiant

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).

Pranešimas

2050 – Pritaikyti pjovimo planą
Pratęsti aktyvumo trukmę

Galima priežastis

- Pailginta / ištrinta aktyvumo trukmę arba pailginta pjovimo trukmę – išsaugotos aktyvumo trukmės nepakanka reikiams pjovimo etapams.

Ką daryti?

- Pratęskite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7) arba sutrumpinkite pjovimo trukmę (⇒ 11.7).

Pranešimas

2060 – Pjovimas baigtas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Sékmingai nupjauta pašaliniamate plote

Ką daryti?

- Pastatykite vejos pjovimo robotą pjaunamame plote ir norėdami įkrauti akumulatorių prijunkite prie įkrovimo stotelės (⇒ 15.6)

Pranešimas:

2070 – GPS signalas
Néra priėmimo pakraštyje

Galima priežastis:

- Viso pjaunamo ploto krašto nepasiekia radijo bangos

Ką daryti:

- Vėl apvažiuokite kraštą (⇒ 11.13)
- Dėl išsamesnės diagnozės kreipkitės į STIHL prekybos atstovą

Pranešimas

2071 – GPS signalas
Néra priėmimo 1 pradiniam taške

Galima priežastis

- 1 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 1 pradinio taško padėtį (⇒ 11.14)

Pranešimas

2072 – GPS signalas
Néra priėmimo 2 pradiniam taške

Galima priežastis

- 2 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 2 pradinio taško padėtį (⇒ 11.14)

Pranešimas

2073 – GPS signalas
Néra priėmimo 3 pradiniam taške

Galima priežastis

- 3 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 3 pradinio taško padėtį (⇒ 11.14)

Pranešimas

2074 – GPS signalas
Néra priėmimo 4 pradiniam taške

Galima priežastis

- 4 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 4 pradinio taško padėtį (⇒ 11.14)

Pranešimas

2075 – GPS signalas
Néra pageidaujamos zonos signalo

Galima priežastis

- Pageidaujamos zonos nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)

Pranešimas

2076 – GPS signalas

Pageidaujama zona nerasta

Galima priežastis

- Apvažiuojant kraštą pageidaujama zona nebuvo rasta

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną. Atkreipkite dėmesį, kad pageidaujama zona ir ribojimo viela sutaptu (⇒ 10.)

Pranešimas

2077 – pageidaujama zona

Pageidaujama zona už namų srities

Galima priežastis

- Pageidaujama zona yra už išsaugotos namų srities.

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)

Pranešimas:

2090 – radio ryšio modulis

Susisekite su prekybos atstovu

Galima priežastis:

- Sutriko ryšys su radio ryšio moduliu

Ką daryti:

- Nereikia atliliki jokių veiksmų, prieikus aparatinė programinė įranga bus automatiškai atnaujinta
- Jeigu problema nuolat kartojaasi, susisekite su STIHL prekybos atstovu

Pranešimas

2100 – GPS apsauga

Palikta namų sritis

Įrenginys užblokuotas

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pašalintas iš namų srities

Ką daryti?

- Grąžinkite vejos pjovimo robotą į namų sritį ir įveskite PIN kodą (⇒ 5.9)

Pranešimas

2110 – GPS apsauga

Nauja vieta

Būtinas įrengimas iš naujo

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pradėtas ekspluoatuoti kitame pjaunamame plote. Antros įkrovimo stotelės vielos signalas jau išsaugotas.

Ką daryti?

- Instaliuokite iš naujo (⇒ 11.13)

Pranešimas:

2400 – sékmungai atstatėte vejos pjovimo

roboto iMOW® gamyklinės nuostatas

Galimos priežastys:

- Vejos pjovimo roboto gamyklinės nuostatos atstatytos

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:

4000 – Įtampos klaida

Per aukšta arba per žema akumulatoriaus įtampa

Galimos priežastys:

- Per aukšta arba per žema akumulatoriaus įtampa

Ką daryti?

- Nereikia atliliki jokių veiksmų, prieikus aparatinė programinė įranga bus automatiškai atnaujinta
- Jeigu problema nuolat kartojaasi, susisekite su STIHL prekybos atstovu

Pranešimas:

4001 – Temperatūros klaida

Nesiekama temperatūros sritis

Galimos priežastys:

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus arba įrenginio vidaus temperatūra

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4)

Pranešimas

4002 – Pramušimas

žr. 1000 pranešimą

Pranešimas:

4003 – Pakeltas gaubtas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis:

- Gaubtas buvo pakeltas.

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubtą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas:

4004 – Viršytas važiavimo stabdymo laikas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Programos eigos kлаida
- Viela nutiesta netinkamai
- Kliūties ribojimo vielos srityje

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
- Naudodami „iMOW® Ruler“, patikrinkite, ar vielos nutiestos tinkamai, ypač kampų srityje (\Rightarrow 12.5)
- Kliūčių pašalinimas

Pranešimas:

4005 – Viršytas peilio stabdymo laikas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Programos eigos kлаida
- Veikiant automatiniu režimu prarastas laido signalas

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
- Patikrinkite įkrovimo stotelės srovės tiekimą. Eksplotuojant turi nuolat švesti šviesos diodas, tada paspauskite mygtuką OK (\Rightarrow 13.1).

Pranešimas:

4006 – Įkrovimas nutrauktas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Programos eigos kлаida
- Veikiant automatiniu režimu nutrūko srovės tiekimas
- Vejos pjovimo robotas nuvažiavo nuo įkrovimo stotelės

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK
- Patikrinkite maitinimo šaltinių įkrovimo stotelėje – raudonas šviesos diodas lėtai mirksi, kai vejos pjovimo robotas yra prijungtas prie įkrovimo stotelės (\Rightarrow 13.1)
- Patikrinkite, ar tinkama įkrovimo stotelės padėtis (\Rightarrow 9.1)

Pranešimas:

4008 – Pažeistas valdymo bloko kontaktas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.

Ką daryti?

- Uždékite valdymo pultą
- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:

4009 – Gaubto jutiklio triktis
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Pakeltas gaubtas

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubto padėtį
- Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir, jei reikia, išvalykite gaubto guoli

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas:

4016 – Nuokrypio jutiklio vertės STOP mygtukas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK

Galimos priežastys:

- Programos eigos kлаida

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK

Pranešimas

4027 – Paspaustas STOP mygtukas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Buvo paspaustas STOP mygtukas.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

25. Gedimų paieška**Pagalba naudojantis**

STIHL prekybos atstovas suteikia pagalbą naudojantис.

Kontaktinius duomenis ir kitą informaciją rasite <https://support.stihl.com/> oder <https://www.stihl.com/>.

✖ Jei reikia, kreipkitės į prekybos atstovą. STIHL rekomenduoja kreiptis į STIHL prekybos atstovą.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas veikia netinkamu laiku.

Galima priežastis

- Neteisingai nustatyta paros laikas ir data.
- Netinkamai nustatyta aktyvumo trukmė.
- Įrenginį įjungė pašaliniai asmenys.

Ką daryti?

- Nustatykite paros laiką ir datą (⇒ 11.10).
- Nustatykite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Nustatykite „vidutinį“ arba „aukščiausią“ apsaugos lygmenį (⇒ 11.15).

Triktis:

Vejos pjovimo robotas neveikia pagal nustatytą aktyvumo trukmę

Galimos priežastys

- Ikaunamas akumuliatorius
- Automatika išjungta
- Išjungta aktyvumo trukmė
- Atpažintas lietus
- Jei įjungtas pjovimo plano tipas „Dinaminis“: išnaudota savaitei skirta pjovimo trukmė, todėl šią savaitę pjauti neberekia
- Aktyvus pranešimas
- Sklendė atidaryta arba jos nėra
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- Nesiekiamā leistina temperatūros sritis
- Nėra elektros srovės

Ką daryti?

- Palaukite, kol bus įkrautas akumuliatorius (⇒ 15.7)
- Įjunkite automatišką (⇒ 11.7)
- Atblokuokite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7)
- Nustatykite lietaus jut. (⇒ 11.11)

– Daugiau nereikia atlikti jokių veiksmų, pjov. etapai pjovimo plano type „Dinaminis“ automatiškai bus paskirstyti visai savaitei. Jei reikia, pjovimo etapą pradėkite suaktyvindami meniu punktą „Pradžia“ (⇒ 11.5)

- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdamai OK (⇒ 24.)
- Atlenkiamojo dangčio uždarymas (⇒ 15.2)
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.3)
- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvés, – atkreipkite dėmesį į normalią vejos pjovimo roboto eksplloatavimo temperatūros sritį: nuo +5 °C iki +40 °C. Išsamios informacijos apie tai jums suteiks prekybos atstovas. ✖
- Patikrinkite maitinimą. Jei po periodinės patikros vejos pjovimo robotas vėl atpažista vielos signalą, toliau tēsiamas pjovimo procesas. Kartais gali užtrukti keletą minučių, kol po elektros srovės dingimo automatiškai vėl bus pratęstas pjovimas. Kuo ilgiau nėra elektros, tuo ilgesnės pertraukos tarp atskirų periodinių patikrų.

Triktis:

Vejos pjovimo robotas nepjauna suaktyvinus meniu punktą „Pradžia“

Galimos priežastys

- Nepakankamai įkrautas akumuliatorius
- Atpažintas lietus
- Atlenkiamasis dangtis neuždarytas arba jo nėra
- Aktyvus pranešimas
- Buvo suaktyvinta gražinimo atgal prie įkrovimo stotelės funkcija

Ką daryti?

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.7)

- Nustatykite lietaus jut. (⇒ 11.11)
- Uždarykite atlenkiamajį dangtį (⇒ 15.2)
- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdamai OK (⇒ 24.)
- Išjunkite gražinimo atgal funkciją arba prijungę prie įkrovimo stotelės iš naujo įjunkite komandą

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas neveikia ir ekrane nieko nerodoma.

Galima priežastis

- Įrenginys veikia budėjimo režimu
- Sugedo akumuliatorius.

Ką daryti?

- Paspauskite bet kurį mygtuką, kad vejos pjovimo robotas įsijungtu – pasirodo būsenos rodmuo (⇒ 11.2).
- Pakeiskite akumuliatorių (✖).

Sutrikimas

Iš vejos pjovimo roboto sklinda triukšmas ir jis vibrueja.

Galima priežastis

- Pažeistas pjovimo peilis.
- Užterštą pjovimo įrangą.

Ką daryti?

- Pakeiskite pjovimo peili – nuo vejos ploto pašalinkite kliūties (⇒ 16.4), (✖).
- Išvalykite pjovimo įrangą (⇒ 16.2).

Sutrikimas

Netinkamas mulčiavimo arba pjovimo rezultatas.

Galima priežastis

- Nustatytas per didelis, palyginti su vejos aukščiu, pjovimo aukštis.
- Veja yra labai šlapia.
- Atšipės arba susidėvėjės pjovimo peilis.

- Nepakanka aktyvumo trukmės, pjovimo trukmė per trumpa.
- Netinkamai nustatyta pjaunamo ploto dydis.
- Pjaunamo plot veja labai aukšta.
- Ilgai lyja.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (\Rightarrow 9.5).
- Nustatykite lietaus jutiklį (\Rightarrow 11.11). Perkelkite aktyvumo trukmę (\Rightarrow 11.7).
- Pakeiskite pjovimo peilių (\Rightarrow 16.4), (☒).
- Pratęskite arba nustatykite papildomą aktyvumo trukmę (\Rightarrow 11.7). Pailginkite pjovimo trukmę (\Rightarrow 11.7).
- Sudarykite naują pjovimo planą (\Rightarrow 11.7).
- Kad veja būtų nupjauta tinkamai, atsižvelgiant į pjaunamo ploto dydį, vejos pjovimo robotas turi pjauti iki 2 savaičių.
- Užprogramuokite, kad pjautų lyjant (\Rightarrow 11.11). Pratęskite aktyvumo trukmę (\Rightarrow 11.7).

Sutrikimas

Ekrano rodmenys pateikiami kita kalba.

Galima priežastis

- Pakeistas kalbos nuostatas.

Ką daryti?

- Nustatykite kalbą (\Rightarrow 9.7).

Sutrikimas

Pjaunamame plote atsiranda rудų (žemėtu) vietų.

Galima priežastis

- Palyginti su pjaunamu plotu, nustatyta per ilga pjovimo trukmę.
- Ribojimo viela nutiesta per mažu spinduliu.

- Netinkamai nustatyta pjaunamo ploto dydis.

Ką daryti?

- Sutrumpinkite pjovimo trukmę (\Rightarrow 11.7).
- Pakoreguokite nutiestą pjovimo vielą (\Rightarrow 12.).
- Sudarykite naują pjovimo planą (\Rightarrow 11.7).

Sutrikimas

Pjovimo etapai yra gerokai trumpesni nei išprasta.

Galima priežastis

- Žolė labai aukšta arba per drėgna.
- Įrenginys (pjovimo įranga, varantieji ratai) labai užteršti.
- Baigiasi akumuliatoriaus tarnavimo trukmė.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (\Rightarrow 9.5). Nustatykite lietaus jutiklį (\Rightarrow 11.11). Perkelkite aktyvumo trukmę (\Rightarrow 11.7).
- Išvalykite įrenginį (\Rightarrow 16.2).
- Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (☒), (\Rightarrow 24.).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės, tačiau akumuliatorius neįkraunamas.

Galima priežastis

- Akumuliatoriaus įkrauti nereikia
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo
- Netinkamai prijungta prie įkrovimo stotelės
- Surūdiję įkrovimo kontaktai

- Įrenginys veikia budėjimo režimu.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, nes akumulatorius bus pradėtas krauti automatiškai, kai įtampa sumažės iki tam tikros ribos
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelėi (\Rightarrow 9.8)
- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto ir nusiųskite atgal į įkrovimo stotelę (\Rightarrow 11.6), patikrinkite, ar jis tinkamai prijungiamas prie įkrovimo stotelės, prieikus pakoreguokite įkrovimo stotelės padėtį (\Rightarrow 9.1)
- Pakeiskite įkrovimo kontaktus (☒)
- Paspauskite bet kurį mygtuką, kad vejos pjovimo robotas įsijungtų, pasirodo būsenos rodmuo (\Rightarrow 11.2)

Sutrikimas

Neveikia prijungimo prie įkrovimo stotelės funkcija.

Galima priežastis

- Privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje yra nelygumų.
- Užteršti varantieji ratai arba pagrindo plokštė.
- Įkrovimo stotelės srityje netinkamai nutiesta ribojimo viela.
- Nesutrumpinti ribojimo vielos galai.

Ką daryti?

- Pašalinkite privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje esančius nelygumus (\Rightarrow 9.1).
- Švariai nuvalykite varančiuosius ratus ir įkrovimo stotelės pagrindo plokštę (\Rightarrow 16.2).
- Iš naujo nutieskite ribojimo vielą, atkreipkite dėmesį, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (\Rightarrow 9.9).

- Sutrumpinkite ribojimo vielą, kaip aprašyta, nepalikdami ilgų galų ir ju nevyniokite (⇒ 9.10).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas pravažiuoja įkrovimo stotelę ir netinkamai prisijungia

Galima priežastis

- Vielos signalui trukdo aplinkos veiksniai.
- Įkrovimo stotelės srityje netinkamai nutiesta ribojimo viela.

Ką daryti?

- Iš naujo sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele, užtirkinkite, kad robotas įkrovimo stotelėje stovėtų tiesiai (⇒ 9.11)
- Iš naujo nutieskite ribojimo vielą, užtirkinkite, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.9)
Patirkinkite, ar įkrovimo stotelėje tinkamai sujungti ribojimo vielos galai (⇒ 9.10)

Triktis:

Vejos pjovimo robotas pervažiavo ribojimo vielą

Galimos priežastys:

- Netinkamai nutiesta ribojimo viela, neatitinka atstumai
- Per didelis pjaunamo ploto polinkis.
- Vejos pjovimo roboto veikimui turi itakos trukdžių laukai.

Ką daryti?

- Patirkinkite, kaip nutiesta ribojimo vielā (⇒ 11.13), „iMOW® Ruler“ patirkinkite atstumus (⇒ 12.5)
- Patirkinkite, kaip nutiesta ribojimo vielā, atitverkite zonas su aukštais šlaitais (⇒ 11.13)
- Susisiekite su STIHL prekybos atstovu (※)

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas dažnai užstringa.

Galima priežastis

- Per žemas pjovimo aukštis.
- Užterštū varantieji ratai.
- Pjaunamame plete yra įdubimų ir kliūčių.

Ką daryti?

- Padidinkite pjovimo aukštį (⇒ 9.5).
- Nuvalykite varančiuosius ratus (⇒ 16.2).
- Užverskite pjaunamame plete esančius urvus, blokuojamus plotus aplink kliūties priskirkite atviroms šaknims, pašalinkite kliūties (⇒ 9.9).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotui atsitrenkus į kliūtį, neįsijungia impulsinis jutiklis

Galima priežastis

- Žema kliūties (žemesnė nei 8 cm).
- Kliūties neprityvirtinta prie pagrindo, pvz., nukritę obuoliai ar teniso kamuoliukas.

Ką daryti?

- Pašalinkite kliūtį arba atitverkite ją kaip blokuojamą plotą (⇒ 12.9).
- Pašalinkite kliūties.

Triktis:

Pjaunamo ploto krašte lieka vėžės

Galimos priežastys:

- Vejos kraštas apipjaunamas per dažnai
- Per ilga pjovimo trukmę
- Naudojami pradiniai taškai
- Baigiasi akumulatoriaus tarnavimo trukmė, todėl jis dažnai įkraunamas

- Neįjungtas grįžimas su poslinkiu (koridorius)

Ką daryti?

- Išjunkite kraštų apipjovimą arba nustatykite tik vieną apipjovimą per savaitę (⇒ 11.13)
- Sutrumpinkite pjovimo trukmę
- Tinkamuose pjaunamuose plotuose visus pjovimo etapus pradékite iš įkrovimo stotelės (⇒ 11.14)
- Pakeiskite akumulatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (※), (⇒ 24.)
- Ijunkite grįžimą su poslinkiu (koridoriu) (⇒ 11.13)

Triktis:

Pjaunamo ploto krašte nenupjaunama žolė

Galimos priežastys:

- Išjunkite kraštų apipjovimą
- Netiksliai nutiesta ribojimo vielą
- Pjovimo peilis nepasiekią žolės užpjovimo ploto

Ką daryti?

- Kraštą apipjaukite vieną arba du kartus per savaitę (⇒ 11.13)
- Patirkinkite, kaip nutiesta ribojimo vielā (⇒ 11.13), „iMOW® Ruler“ patirkinkite atstumus (⇒ 12.5)
- Nenupjautas sritis reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove.

Sutrikimas

Nėra vielos signalo.

Galima priežastis

- Išjungta įkrovimo stotelė, nešviečia šviesos diodas
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo, nešviečia šviesos diodas

- Ribojimo vielą neprijungta prie įkrovimo stotelės, mirksis raudonas šviesos diodas (\Rightarrow 13.1)
- Nutrūko ribojimo vielą, mirksis raudonas šviesos diodas (\Rightarrow 13.1)
- Vejos pjovimo robotas nesujungtas su įkrovimo stotele
- Sugedo elektroninė įranga – šviesos diodas mirksis SOS signalą (\Rightarrow 13.1)

Ką daryti?

- Ijunkite įkrovimo stotelę (\Rightarrow 13.1)
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (\Rightarrow 9.8).
- Ribojimo vielą prijunkite prie įkrovimo stotelės (\Rightarrow 9.10)
- Raskite vienos trūkio vietą (\Rightarrow 16.7), tada ribojimo vielą sujunkite vienos jungtimis (\Rightarrow 12.16)
- Sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele (\Rightarrow 9.11).
- Susisiekite su prekybos atstovu (X)

Triktis:

Įkrovimo stotelės šviesos diodas mirksi SOS signalą

Galimos priežastys

- Nepasiektais minimalus ribojimo vielos ilgis
- Sugedo elektroninė įranga

Ką daryti?

- Irengti AKM 100 (X)
 - Susisiekite su prekybos atstovu (X)
-

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas negauna GPS signalo.

Galima priežastis

- Užmezgamas ryšys su palydovais
- Pasiekiami 3 arba mažiau palydovų

- Įrenginio nepasiekia radio bangos

Ką daryti?

- Daugiau veiksmų nereikia, ryšio užmezgimas gali trukti kelias minutes
 - Venkite užstojančių kliūčių (pvz., medžių, stoginių) arba jas pašalinkite.
-

Sutrikimas:

Vejos pjovimo robotas negali užmegzti mobiliojo radio ryšio

Galima priežastis:

- Pjaunamo ploto nepasiekia radio bangos
- Nesuaktyvintas radio ryšio modulis

Ką daryti:

- Kreipkitės į STIHL prekybos atstovą, kad patikrintų radio ryšio modulį. (X)
-

Triktis:

Vejos pjovimo robotas negali būti pasiekiamas naudojant taikomąją programą.

Galimos priežastys:

- Radio ryšio modulis neaktyvus
- Ijungtas vejos pjovimo roboto budėjimo režimas
- Nėra interneto ryšio
- Vejos pjovimo robotas priskirtas ne tam el. pašto adresui

Ką daryti?

- Radijo ryšio modulis išjungiamas tiesiogine jungtimi, paskui jis vėl aktyvinamas, ir vejos pjovimo robotas yra vėl pasiekiamas
- Aktyvuokite vejos pjovimo robotą paspaudami mygtuką, nustatykite energijos taupymo režimą „Standartinis“ (\Rightarrow 11.10)
- Prijunkite įrenginį, kuriamo įdiegta taikomoji programa, prie interneto

- Pataisykite el. pašto adresą (\Rightarrow 10.)

26. Techninės priežiūros planas

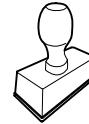
26.1 Perdavimo patvirtinimas

Modelis: _____

Serijos Nr.:

<input type="checkbox"/>							
--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------

Data: _____



Kiti techninės priežiūra

Data: _____

26.2 Techninės priežiūros patvirtinimas

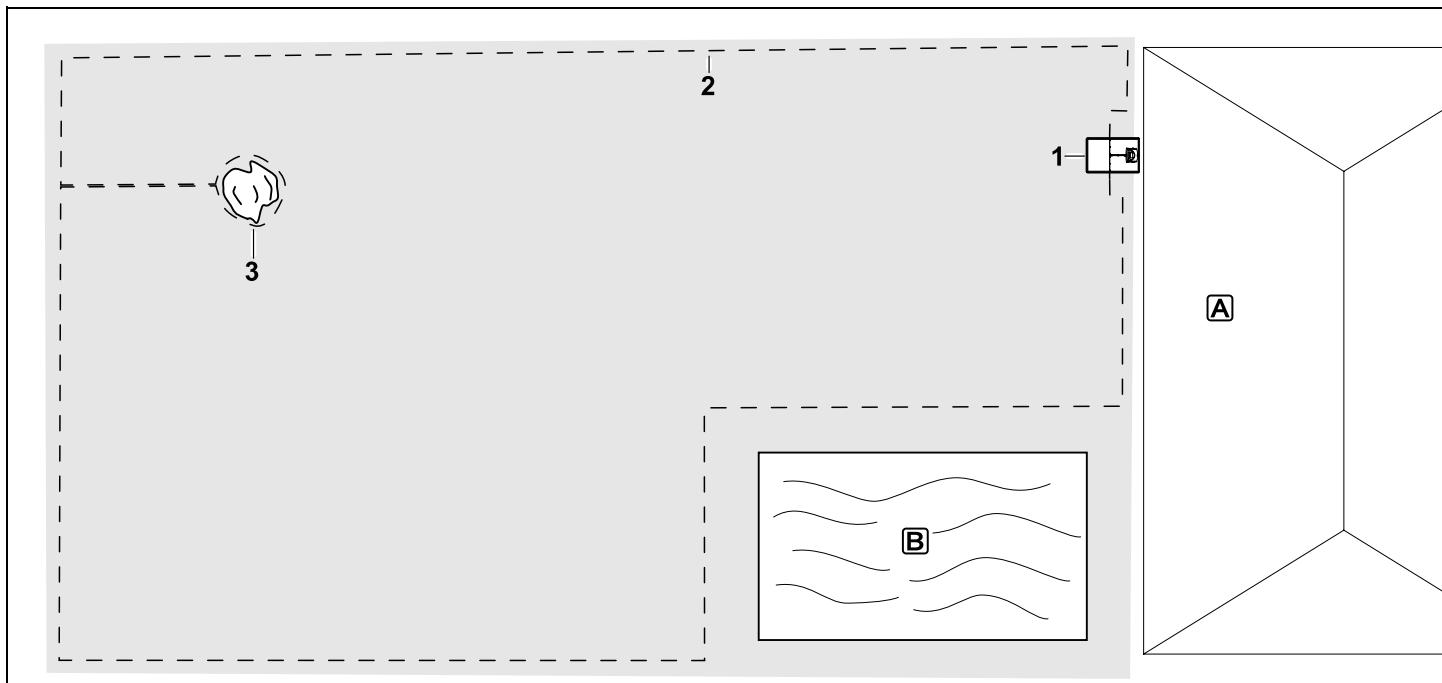


Atlikdami techninės priežiūros darbus, perduokite šią naudojimo instrukciją STIHL prekybos atstovui. Jis patvirtins atspausdintuose laukeliuose, kad buvo atlikti techninės priežiūros darbai.

Techninės priežiūros atlikimo data

Kitos techninės priežiūros data

27. Įrengimo pavyzdžiai



Stačiakampis pjaunamas plotas, kuriame yra vienas medis ir plaukimo baseinas

Įkrovimo stotelės:
naudojimo vieta (1) prie pat namo **A**

Blokuojamas plotas:
Įrengimas aplink atskirai augantį medį (3), pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Baseinai:
dėl saugumo (nurodytas atstumas iki vienos ribojimo viela (2) aptveriamas visas baseinas **B** .

Atstumas iki vielos (\Rightarrow 12.5)

Atstumas iki krašto: **28 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Atstumas aplink medį: **28 cm**

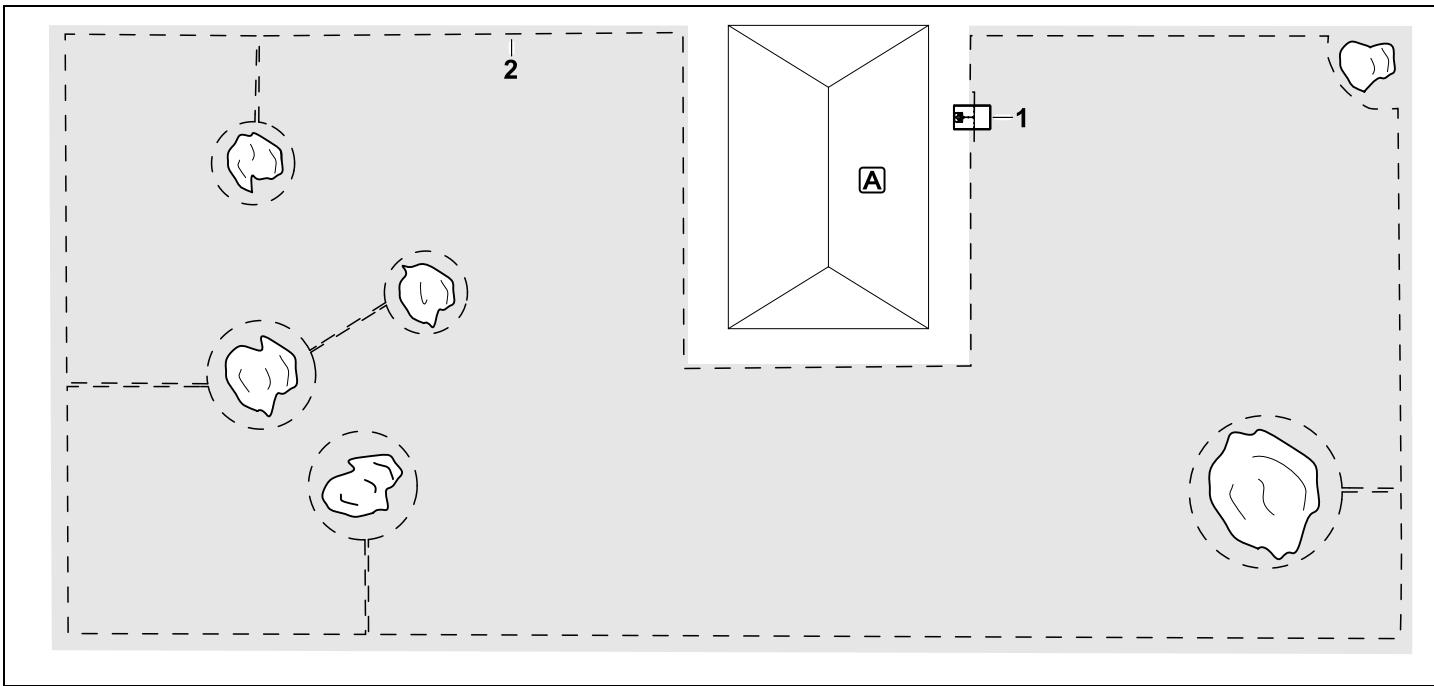
Atstumas iki vandens telkinių: **100 cm**

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatybės:

aplank plaukimo baseiną nenupjautas sritis reguliariai nupjaukite rankiniu būdu arba tinkama žoliapjove.



U formos pjaunamas plotas, kuriame yra keli pavieniai medžiai

Įkrovimo stotelės:

naudojimo vieta (1) prie pat namo **A**

Blokuojami plotai:

įrengimas aplink atskirai augančius medžius, pradedant nuo stačiu kampu kraštui (2) įrengtos jungiamosios atkarpos, 2 blokuojami plotai sujungti viena jungiamaja atkarpa.

Atstumas iki vielos ($\Rightarrow 12.5$)

Atstumas iki krašto: **28 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

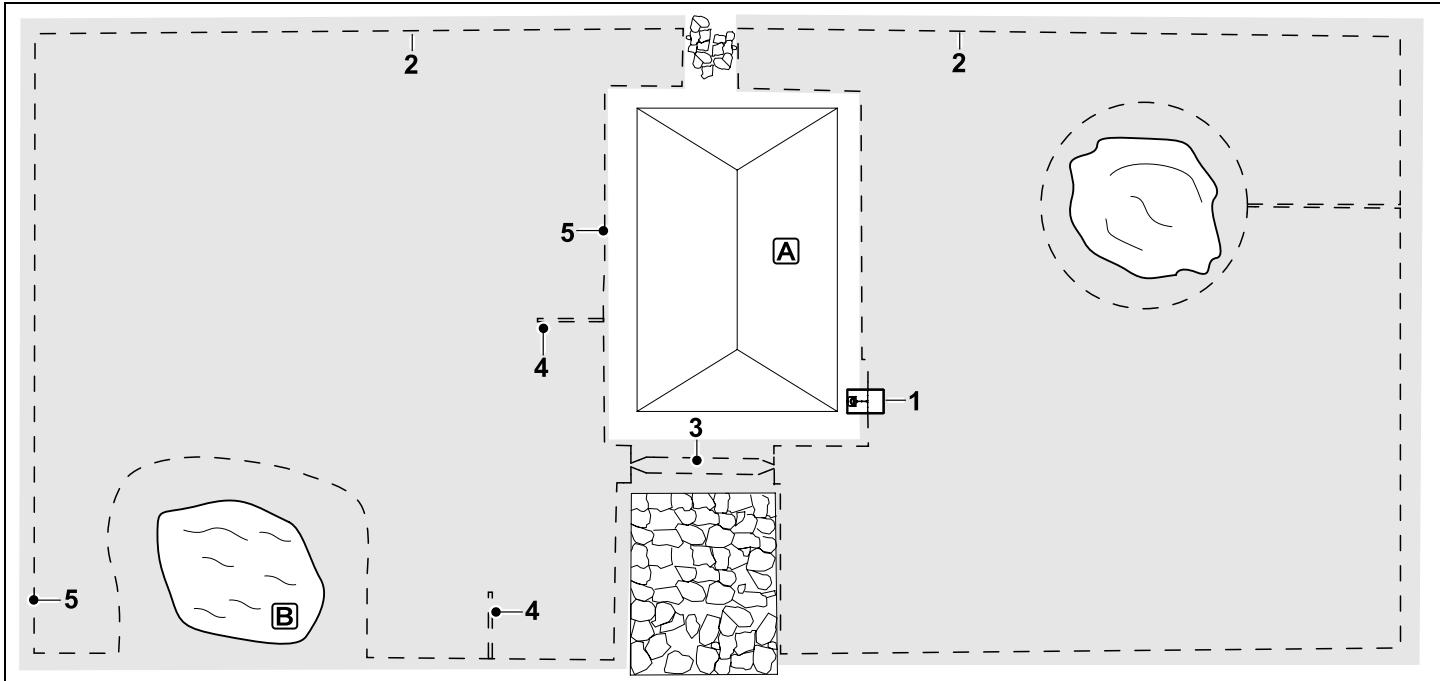
Atstumas aplink medžius: **28 cm**

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatybės:

medis pjaunamo ploto kampe – sritį už aptverto medžio reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove arba palikite aukštos žolės pievą.



I dvieis padalytas pjaunamas plotas, kuriame yra tvenkinys ir atskirai augantys medis

Įkrovimo stotelės:

naudojimo vieta (1) prie pat namo **A**

Blokuojamas plotas:

Įrengimas aplink atskirai augantį medį, pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Tvenkinys:

Dėl saugumo (nurodytas atstumas tarp ribojimo vielu) ribojimo viela aptveriamas (2) visas tvenkinys **B**.

Atstumas tarp vielų (\Rightarrow 12.5)

Atstumas iki krašto: **28 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., tako), kurių teritorijos pakopa

yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Aplink medį: **28 cm**

Atstumas iki vandens telkinio: **100 cm**

Linių:

linijos įrengimas (3). Atstumas tarp vielų: **22 cm** (\Rightarrow 12.11)

Orientyriniai kabeliai:

Dvių orientyrinių kabelių įrengimas (4) grįžimo su poslinkiu funkcijai. (\Rightarrow 11.13)

Mažiausias atstumas nuo įvažiavimo į pereinamąją liniją: **2 m**

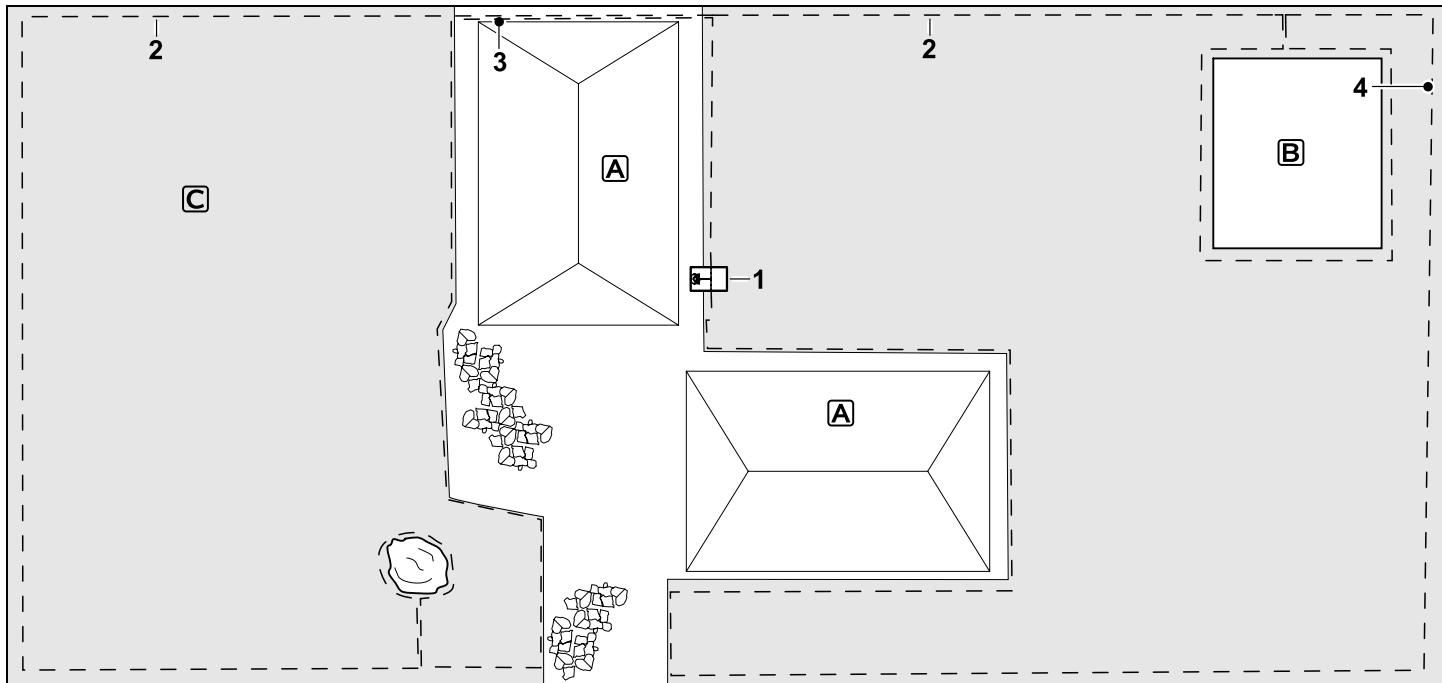
Laikykite mažiausio atstumo iki kampų nuorodų. (\Rightarrow 11.13)

Programavimas:

Nustatykite bendrą pjaunamo ploto dydį, 2 pradiniaus taškus (5) (netoli įkrovimo stotelės ir kampe prie tvenkinio) (\Rightarrow 11.14)

Ypatybės:

nenujautas sritis, pvz., aplink tvenkinį, reguliarai nupjaukite rankiniu būdu arba tinkama žoliapjove.



Iš dvi dalis padalytas pjaunamas plotas – vejos pjovimo robotas negali pats važiuoti iš vieno pjaunamo ploto į kitą.

Įkrovimo stotele:

naudojimo vieta (1) šalia namų **A**

Blokuojamas plotas:

įrengimas aplink atskirai augantį medį ir daržą **B**, pradedant nuo stačių kampų kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Atstumas tarp vielų: (\Rightarrow 12.5)

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų plotų (pvz., terasos), kurių teritorijos pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**

Atstumas iki aukštų kliūčių: **28 cm**

Atstumas iki medžio: **28 cm**

Minimalus atstumas tarp vielų siaurose vietose už daržo: **44 cm**.

Pašal. plotas:
pašal. ploto įrengimas **C**, namo terasoje esančios jungiamosios atkarpos (3) kabelių kanale.

Programavimas:

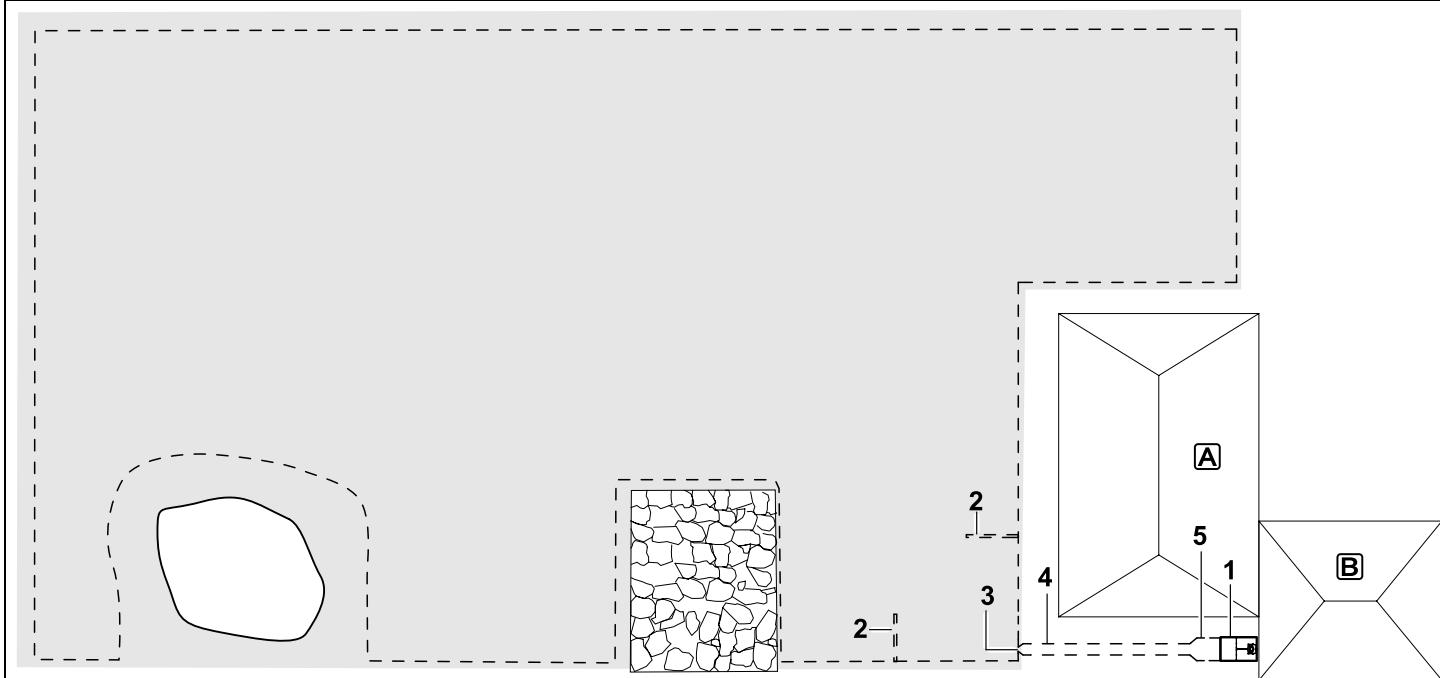
nustatykite visą pjaun. ploto dydį (be pašal. ploto), užprogramuokite 1 prad. tašką (4) siauroje vietoje, pradinį taškų naudojimo dažnumą nustatykite atitinkamai (\Rightarrow 11.13) kas 2 iš 10 išvažiavimų (\Rightarrow 11.14)

Ypatybės:

vejos pjovimo robotą keletą kartų per savaitę nuneškite ant pašal. ploto ir suaktyvinkite meniu punktą „Pradžia“.
(\Rightarrow 11.5)

Atkreipkite dėmesį į galią ploto vienetui.
(\Rightarrow 14.4)

Jei reikia, dviejose atskiruose pjaunamuose plotuose įrenkite 2 įkrovimo stoteles.



Pjaunamas plotas naudojant išorinę
įkrovimo stotelę (1)

Įkrovimo stotelė:

Stovėjimo vieta (1) yra prie garažo **B** ir už
namo **A**.

Atstumas tarp vielų (⇒ 12.5)

Atstumas iki krašto: **28 cm**

Atstumas iki kaimyninių, privažiuojamų
plotų (pvz., terasos), kurių teritorijos
pakopa yra mažesnė nei +/- 1 cm: **0 cm**
Atstumas iki vandens telkinio: **100 cm**

Orientyriniai kabeliai:

dvių orientyrinių kabelių įrengimas (2)
gržimo su poslinkiu funkcijai. (⇒ 11.13)
Mažiausias atstumas nuo įvažiavimo į
pereinamąją liniją: **2 m**

Laikykite mažiausio atstumo iki kampų
nuorodų. (⇒ 12.12)

Programavimas:

Nustatykite pjaunamo ploto dydį ir
mažiausiai vieną pradinę tašką, kuris nėra
įkrovimo stotelės pereinamajoje
linijoje. (⇒ 11.14)

Ypatumai:

linijos (4) įrengimas su piltuvo formos
įvažiavimu (3) (⇒ 12.11)
Atstumas tarp vielų: 22 cm

Linija (4) veda į išorinę įkrovimo stotelę (1).
Praplatinkite vieno metro atstumą tarp
vielų prieš įkrovimo stotelę linijoje iki
pagrindo plokštės pločio (5). (⇒ 9.9)
Atkreipkite dėmesį į vietos poreikį
pereinamajoje linijoje ir šalia įkrovimo
stotelės.

Уважаемый клиент,

мы рады, что вы выбрали изделие STIHL. Мы разрабатываем и производим продукцию высочайшего качества, соответствующую потребностям наших клиентов. Наша продукция обеспечивает высокую надежность даже при экстремальных нагрузках.

STIHL – это и высочайшее качество обслуживания. Наши представители всегда готовы провести для Вас компетентную консультацию и инструктаж, а также обеспечить обширную техническую поддержку.

Мы благодарим Вас за доверие и желаем приятных впечатлений от Вашего нового изделия STIHL.

Д-р Николас Штиль

**ВАЖНО! ПЕРЕД ПРИМЕНЕНИЕМ
ОЗНАКОМИТЬСЯ И СОХРАНИТЬ.**

1. Содержание

О пользовании данной инструкцией по эксплуатации	279	Tехническое обслуживание и ремонтные работы	292
Общие сведения	279	Хранение при длительных перерывах в работе	294
Варианты для различных стран	279	Утилизация	294
Указание по чтению инструкции по эксплуатации	279	Описание символов	294
Описание устройства	281	Комплект поставки	295
Робот-газонокосилка	281	Первая установка	295
Базовая станция	282	Указания по базовой станции	299
Дисплей	283	Разъемы на базовой станции	301
Как следует работать с роботом- газонокосилкой	284	Подключение сетевого провода к базовой станции	302
Принцип действия	284	Монтажные материалы	303
Защитные устройства	285	Регулировка высоты скашивания	303
Кнопка STOP	285	Указания по первой установке	303
Блокировка устройства	285	Установка языка, даты и текущего времени	304
Защитные компоненты	285	Установка базовой станции	304
Датчик на бампере	286	Прокладка ограничительного проводка	306
Защита от поднятия	286	Подсоединение ограничительного провода	309
Датчик наклона	286	Согласование робота- газонокосилки с базовой станцией	313
Подсветка дисплея	286	Проверка установки	314
Запрос PIN-кода	286	Программирование робота- газонокосилки	316
Защита GPS	286	Завершение первой установки	317
Техника безопасности	286	Первый процесс кошения после первой установки	318
Общие сведения	286	Приложение iMOW®	318
Рабочая одежда и средства защиты	288	Меню	319
Предупреждение – опасность из- за электрического тока	288	Указания по управлению	319
Аккумулятор	289	Индикатор статуса	320
Транспортировка устройства	290	Информационный раздел	321
Перед началом работы	290	Главное меню	322
Программирование	291	Запуск	322
Во время работы	291		

Движение на базу	322	Применение соединителей		Стандартные запчасти	354
План кошения	322	проводов	341	Принадлежности	354
Подробнее	324	Узкие расстояния до кромки	341	Сведение к минимуму износа и	
Настройки	324	Базовая станция	342	предотвращение повреждений	354
iMOW® – настройки устройства	324	Элементы управления базовой		Охрана окружающей среды	355
Настройка датчика дождя	325	станции	342	Демонтаж аккумулятора	355
Настройка индикатора статуса	325	Рекомендации по кошению	342	Транспортировка	357
Установка	325	Общие сведения	342	Подъем или переноска	
Установка исходных точек	326	Мульчирование	343	устройства	357
Безопасность	327	Активное время	343	Крепление устройства	357
Сервис	329	Длительность кошения	343	Декларация изготовителя о	
Информация	329	Домашняя область (RMI 422 PC)	344	соответствии директивам EU	357
Ограничительный провод	330	Введение устройства в работу	344	Работающая от аккумулятора,	
Планирование прокладки		Подготовка	344	электрическая газонокосилка	
ограничительного провода	331	Крышка	344	(RMI) с базовой станцией (ADO)	357
Составление схемы		Изменение программы	345	Знаки соответствия	358
скашиваемого участка	332	Кошение в автоматическом		Установленный срок службы	358
Прокладка ограничительного		режиме	345	Штаб-квартира STIHL	358
проводка	332	Кошение независимо от		Дочерние компании STIHL	358
Подсоединение		периодов активного времени	346	Представительства STIHL	358
ограничительного провода	333	Установка робота-газонокосилки		Импортёры STIHL	358
Отступы для провода –		на базовую станцию	346	Технические данные	359
использовать шаблон для		Зарядка аккумулятора	347	Сообщения	360
измерения iMOW®		Техническое обслуживание	348	Поиск неисправностей	368
Острые углы	334	График технического		График сервисного	
Узкие места	335	обслуживания	348	обслуживания	373
Установка соединительных		Очистка устройства	348	Подтверждение передачи	373
участков	335	Проверка пределов износа ножа		Подтверждение сервисного	
Закрытые зоны	335	косилки	349	обслуживания	373
Дополнительные участки	336	Демонтаж и монтаж ножа		Примеры настройки	374
Проходы	337	косилки	349		
Поисковые петли для возврата		Заточка ножа косилки	350		
устройства на базу со		Демонтаж и монтаж ведомого			
смещением	338	диска	350		
Точное кошение кромок	340	Поиск обрыва провода	351		
Покатая территория вдоль		Хранение и простой в зимний			
ограничительного провода	340	период	352		
Установка запасов провода	340	Демонтаж базовой станции	353		

2. О пользовании данной инструкцией по эксплуатации

2.1 Общие сведения

Данная инструкция по эксплуатации является **переводом оригинальной инструкции по эксплуатации** производителя согласно директиве ЕС 2006/42/ЕС.

Компания STIHL постоянно работает над усовершенствованием ассортимента своей продукции, поэтому мы оставляем за собой право на изменения внешнего вида поставляемых изделий, технологии и оснащения.

Вследствие этого претензии в отношении технических данных или рисунков этой брошюры не принимаются.

В данной инструкции по эксплуатации могут быть описаны модели, которые доступны не во всех странах.

Данная инструкция по эксплуатации защищена законодательством об авторском праве. Все авторские права сохраняются, в частности на тиражирование, перевод и обработку с использованием электронных систем.

2.2 Варианты для различных стран

Компания STIHL поставляет устройства в зависимости от страны назначения с разными штекерами и выключателями.

На рисунках изображены устройства с евроштекерами, подключение устройств с другими типами штекеров к сети производится аналогичным путем.

2.3 Указание по чтению инструкции по эксплуатации

На рисунках и в текстах описывается определенная последовательность операций.

В данной инструкции по эксплуатации поясняются все пиктограммы, которые нанесены на устройстве.

Направление взгляда:

Направление взгляда, принятое в инструкции по эксплуатации при употреблении терминов «**слева**» и «**справа**»:

Пользователь стоит за устройством и смотрит вперед по направлению движения.

Ссылка на главу:

Для ссылок на соответствующие главы и подразделы с целью подробных объяснений используется стрелка. В следующем примере приведена ссылка на главу: (⇒ 3.).

Обозначение разделов текста:

Описанные указания могут выглядеть, как в следующих примерах.

Операции, требующие вмешательства пользователя:

- Ослабить винт (1) с помощью отвертки, нажать рукоятку (2) ...

Общее перечисление:

- Применение изделия для спортивных мероприятий или конкурсов

Тексты с дополнительной значимостью:

Разделы текста с дополнительной значимостью помечены в инструкции по эксплуатации одним из приведенных далее символов для обращения на них особого внимания.



Опасность!

Предупреждает об опасности несчастных случаев и получения тяжелых травм для людей. Требуется соблюдать определенные правила поведения и воздерживаться от нарушений.



Предупреждение!

Опасность травматизма для людей. Соблюдение определенных правил поведения предотвращает возможные или вероятные травмы.



Осторожно!

Получения легких травм или нанесения материального ущерба можно избежать, соблюдая определенные правила поведения.



Указание

Информация для оптимального использования устройства и предотвращения возможных ошибок управления.

Тексты со ссылками на рисунки:

Некоторые рисунки, необходимые для использования устройства, находятся в самом начале инструкции по эксплуатации.

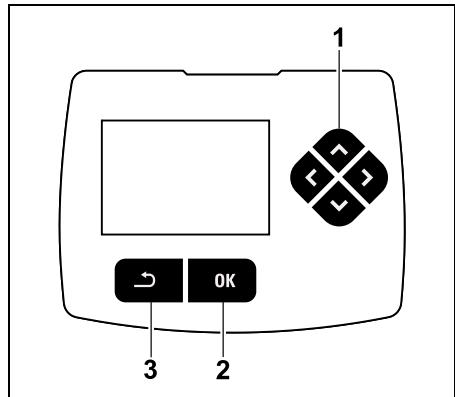
Символ фотоаппарата служит для связи рисунков на страницах с рисунками и соответствующей части текста в инструкции по эксплуатации.



Рисунки с разделами текста:

Рабочие операции, указанные на рисунке, Вы найдете сразу после рисунка с соответствующим обозначением позиций.

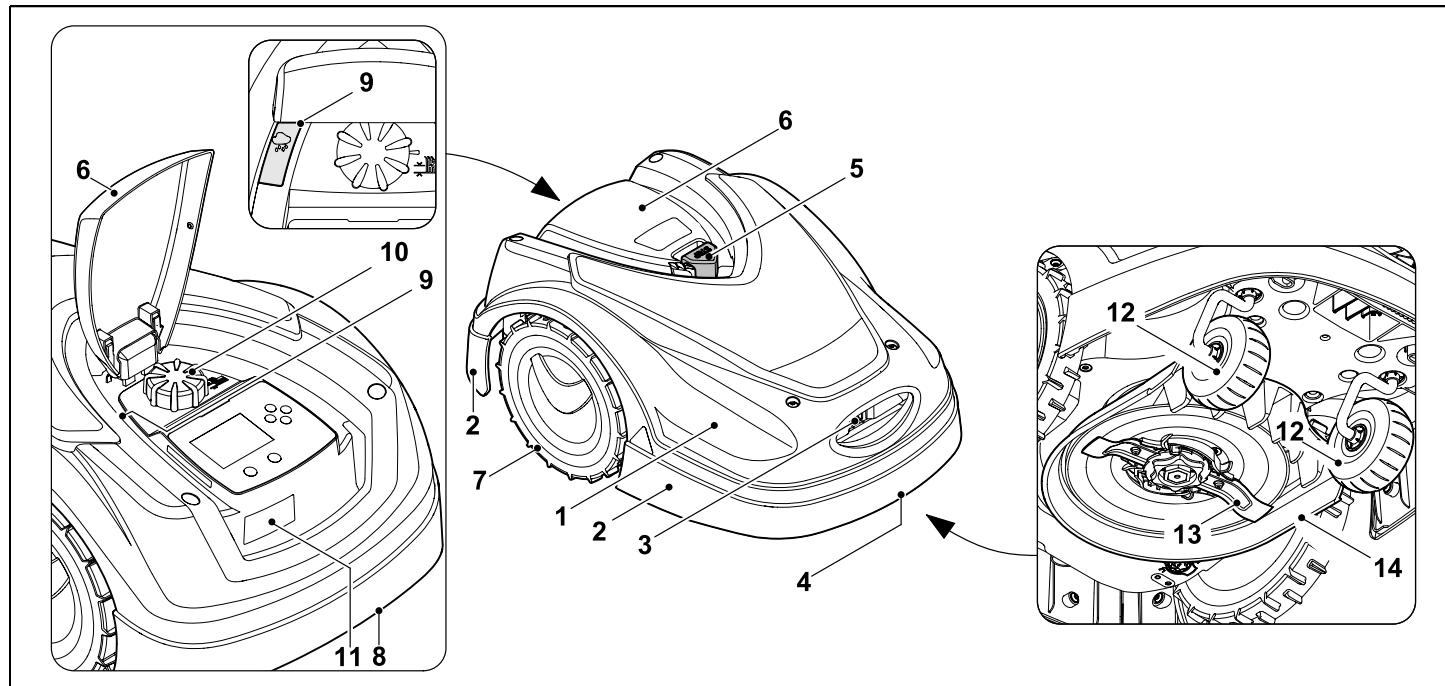
Пример:



Кнопка управления (1) (в виде креста) служит для навигации по меню, кнопкой (2) OK подтверждаются настройки и открываются пункты меню. С помощью кнопки «Назад» (3) осуществляется выход из пунктов меню.

3. Описание устройства

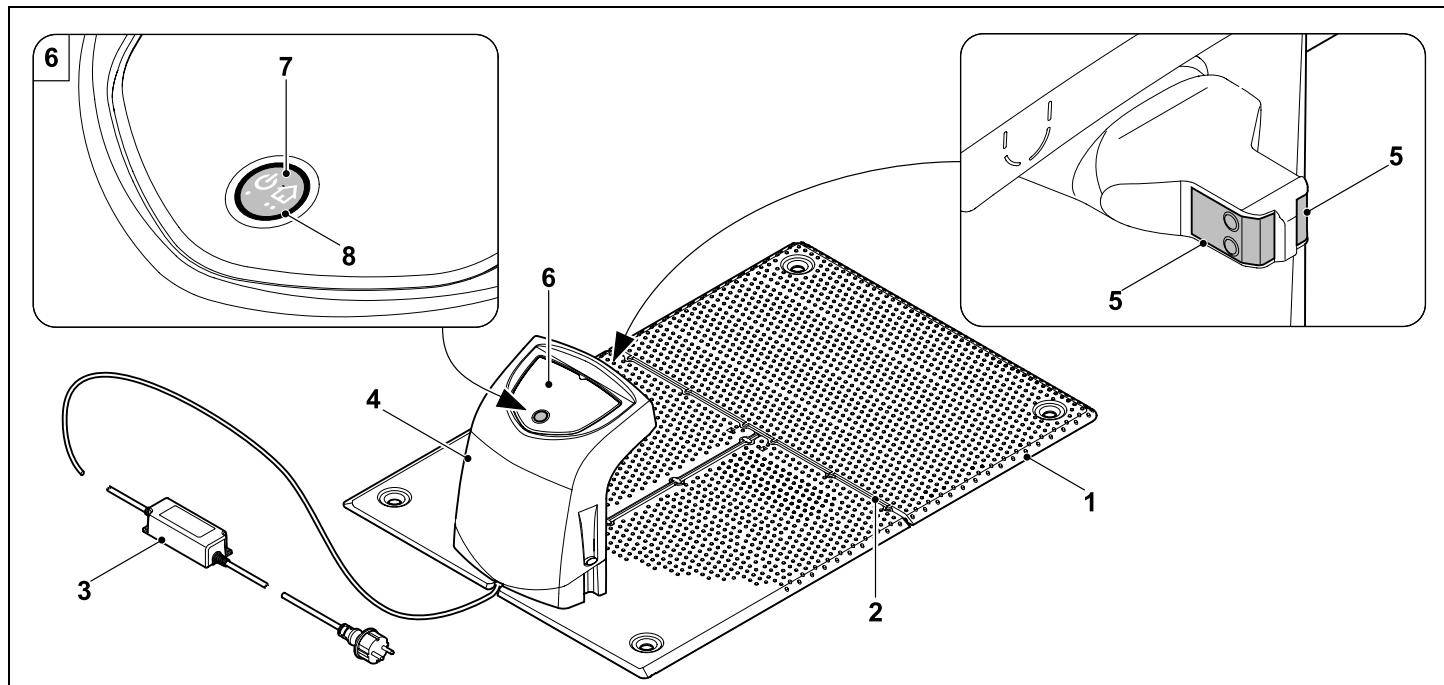
3.1 Робот-газонокосилка



- 1 Подвижно установленный кожух (⇒ 5.4), (⇒ 5.5)
2 Защитная планка
3 Зарядные контакты:
соединительные контакты для базовой станции
4 Передняя ручка (встроена в подвижный кожух) (⇒ 21.1)
5 Кнопка STOP (⇒ 5.1)
6 Откидная крышка (⇒ 15.2)
7 Приводное колесо

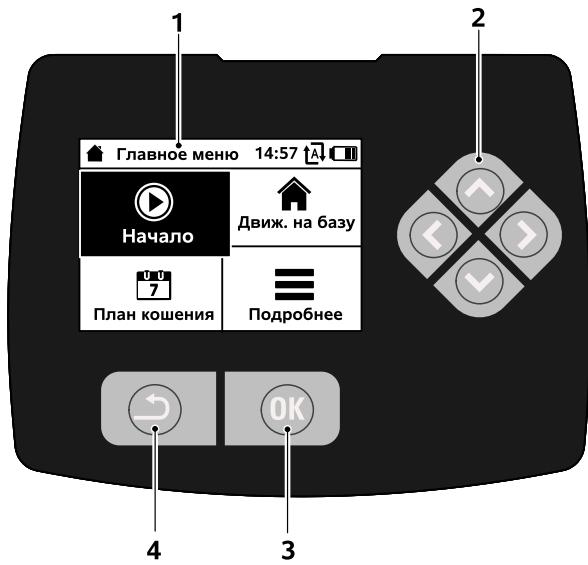
- 8 Задняя ручка (встроена в подвижный кожух) (⇒ 21.1)
9 Датчик дождя (⇒ 11.11)
10 Поворотная ручка для регулировки высоты скашивания (⇒ 9.5)
11 Заводской шильдик с серийным номером
12 Переднее колесо
13 Нож косилки, заточенный с двух сторон (⇒ 16.3)
14 Косилочный механизм

3.2 Базовая станция



- 1 Опорная пластина
- 2 Держатели ограничительного провода (\Rightarrow 9.10)
- 3 Блок питания
- 4 Съемная панель (\Rightarrow 9.2)
- 5 Зарядные контакты:
соединительные контакты для
робота-газонокосилки
- 6 Панель управления
с кнопкой и светодиодом (\Rightarrow 13.1)
- 7 Кнопка
- 8 Светодиодный индикатор

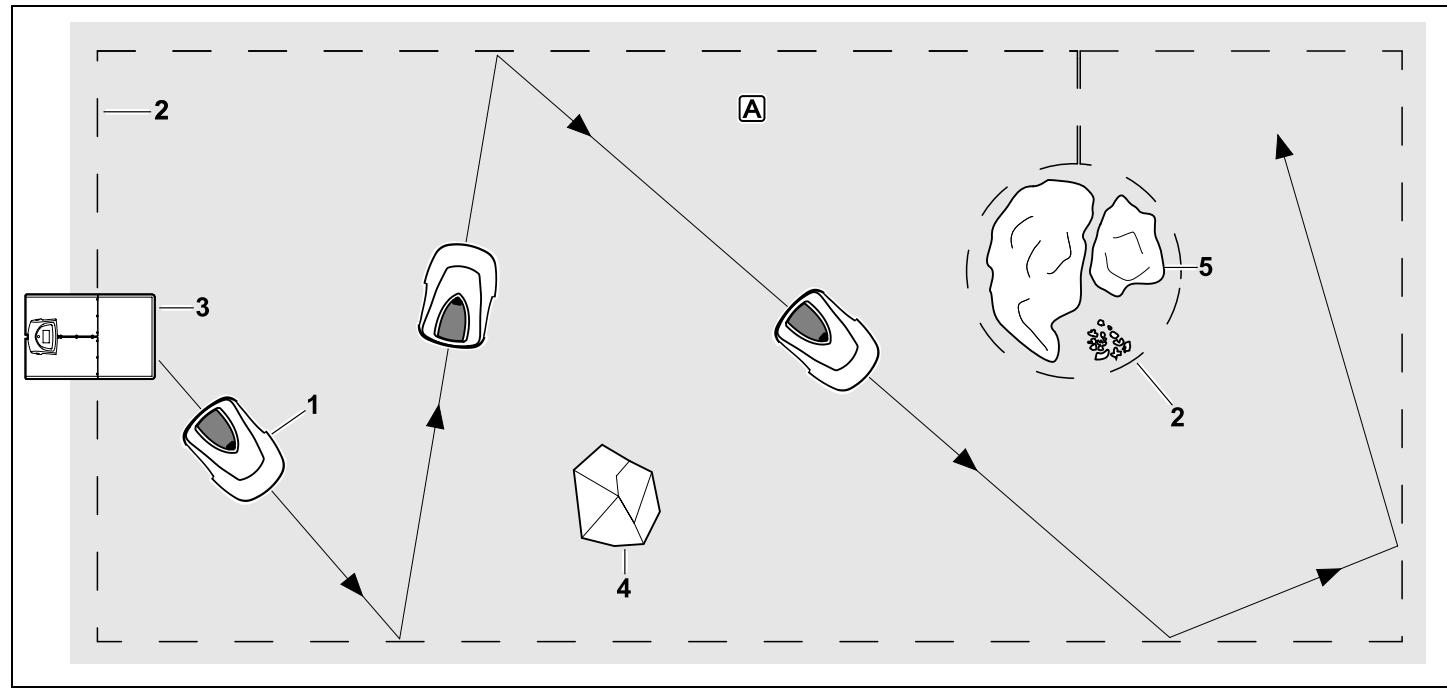
3.3 Дисплей



- 1 Графический дисплей
- 2 Кнопка управления:
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 3 Кнопка OK:
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 4 Кнопка Назад:
Навигация в меню

4. Как следует работать с роботом-газонокосилкой

4.1 Принцип действия



Робот-газонокосилка (1) разработан для автоматической обработки газонных участков. Он скашивает траву на газоне произвольными рядами.

Чтобы робот-газонокосилка распознавал границы скашиваемого участка **А**, вокруг участка необходимо проложить ограничительный провод (2). По проводу проходит сигнал, который генерируется базовой станцией (3).

Неподвижные препятствия (4) на скашиваемом участке точно распознаются роботом-газонокосилкой с помощью датчика на бампере. Зоны (5), в которые робот-газонокосилка не должен заезжать, и препятствия, которые он не должен задевать, необходимо отделить от остального скашиваемого участка ограничительным проводом.

При автоматическом режиме робот-газонокосилка **в период активного времени** (\Rightarrow 14.3) самостоятельно покидает базовую станцию и косит газон. Для зарядки аккумулятора робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию. Когда выбран тип плана кошения «Стандартный», робот-газонокосилка косит и заряжается в течение всего активного времени. Когда выбран тип плана кошения «Динамичный», количество и длительность кошения, а также

процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью автоматически.

При выключенном автоматическом режиме и для кошения независимо от периодов активного времени его можно активировать в меню «Начало». (⇒ 11.5)



Робот-газонокосилка STIHL может надежно и без помех работать в непосредственной близости от других роботов-газонокосилок.

Сигнал провода

отвечает стандарту EGMF (Объединение европейских производителей садовой техники) в области электромагнитной эмиссии.

5. Защитные устройства

Для безопасного управления и защиты от неправильного использования устройство оснащено многочисленными защитными устройствами.



Опасность получения травм!

Если у одного из защитных устройств обнаруживается дефект, то работа устройства запрещена. Компания STIHL рекомендует обращаться в таком случае к дилерам STIHL.

5.1 Кнопка STOP

При нажатии красной кнопки STOP на верхней поверхности робот-газонокосилки, его работа сразу же прекращается. В течение нескольких

секунд нож косилки полностью останавливается, и на дисплее появляется сообщение «Нажата кнопка STOP». Пока сообщение активно, робота-газонокосилку невозможно привести в действие, но он находится в состоянии готовности. (⇒ 24.)

При включенном автоматическом режиме

после подтверждения сообщения нажатием OK появляется запрос, должен ли быть продолжен автоматический режим работы.

При ответе Да робот-газонокосилка обрабатывает скашиваемый участок в соответствии с планом кошения. При ответе Нет робот-газонокосилка сразу же останавливается на скашиваемом участке, и автоматический режим отключается. (⇒ 11.7)



Продолжительное нажатие кнопки STOP активирует дополнительно блокировку устройства. (⇒ 5.2)

5.2 Блокировка устройства

Перед любыми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой робот-газонокосилка должен быть заблокирован.

При активированной блокировке устройства запуск робот-газонокосилки невозможен.

Активирование блокировки устройства:

- Продолжительно нажать кнопку STOP,



- в меню Подробнее,
- в меню Безопасность.

Активирование блокировки устройства через меню «Подробнее»:

- В меню «Подробнее» выбрать пункт «Заблокировать iMOW®» и подтвердить кнопкой OK. (⇒ 11.8)

Активирование блокировки устройства через меню «Безопасность»:

- В меню «Подробнее» открыть подменю «Настройки» и «Безопасность». (⇒ 11.15)
- Выбрать пункт «Блок. устр-ва» и подтвердить кнопкой OK.

Деактивирование блокировки устройства:

- При необходимости вывести устройство из режима ожидания, нажав любую кнопку.
- Разблокировать робот-газонокосилку с помощью изображенной комбинации кнопок. Для этого следует нажать кнопку OK и кнопку «Назад» в последовательности, изображенной на дисплее.



5.3 Защитные компоненты

Робот-газонокосилка оснащен защитными компонентами, которые предотвращают непреднамеренный контакт с ножом косилки и срезанной травой.

К ним, прежде всего, относится кожух.

5.4 Датчик на бампере

Робот-газонокосилка оснащена подвижным кожухом, который служит датчиком на бампере. Робот-газонокосилка сразу же остановится, если в автоматическом режиме заденет неподвижное препятствие, имеющее определенную минимальную высоту (8 см) и прочное основание. В этом случае устройство меняет направление движения и продолжает процесс кошения. При слишком частом срабатывании датчика на бампере дополнительного останавливается нож косилки.



Столкновение с препятствием происходит с определенным усилием. Такие легко повреждаемые или легкие предметы, как цветочные горшки, могут быть опрокинуты или повреждены.

Компания STIHL рекомендует устранять препятствия или окружать их закрытыми зонами. (⇒ 12.9)

5.5 Защита от поднятия

Если поднять робота-газонокосилку за кожух, процесс кошения тут же прекратится. Нож косилки полностью останавливается в течение нескольких секунд.

5.6 Датчик наклона

Если во время работы допущенный угол наклона превышается, то робот-газонокосилка сразу меняет

направление движения. При опрокидывании привод колес и двигатель ножа отключаются.

5.7 Подсветка дисплея

Во время работы подсветка дисплея активирована. Благодаря подсветке робота-газонокосилку можно увидеть даже в темноте.

5.8 Запрос PIN-кода

При активированном запросе PIN-кода и после подъема робота-газонокосилки с земли раздается звуковой сигнал тревоги, если в течение одной минуты не ввести PIN-код. (⇒ 11.15)

Робот-газонокосилка может работать только вместе с базовой станцией, входящей в комплект поставки. Другую базовую станцию необходимо согласовывать с роботом-газонокосилкой. (⇒ 9.11)

! Компания STIHL рекомендует устанавливать один из **уровней защиты**: «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Это гарантирует, что посторонние лица не смогут привести в действие робота-газонокосилку с помощью другой базовой станции, а также изменить настройки или программу.

5.9 Защита GPS

Модель RMI 422 PC оснащена GPS-приемником. При активированной защите GPS владелец устройства уведомляется, если устройство приводится в действие за пределами

домашней области. Кроме того, на дисплее появляется запрос на ввод PIN-кода. (⇒ 14.5)



Рекомендация:

Следует всегда активировать защиту GPS. (⇒ 11.15)

6. Техника безопасности

6.1 Общие сведения



При работе с устройством необходимо обязательно соблюдать данные требования по технике безопасности.



Перед первым вводом в работу необходимо внимательно прочитать всю инструкцию по эксплуатации. Инструкцию по эксплуатации следует бережно сохранять для дальнейшего пользования.

Соблюдение этих мер предосторожности необходимо для обеспечения Вашей безопасности, однако их перечень не является полным. Применять устройство следует в соответствии с чувством здравого смысла и ответственности, не забывая при этом, что пользователь несет ответственность за несчастные случаи с другими лицами или за их собственность.

Термин «Использование» включает в себя все работы с роботом-газонокосилкой, базовой станцией и ограничительным проводом.

Термин «Пользователь» обозначает:

- Человека, который программирует робота-газонокосилку или вносит изменения в имеющуюся программу.
- Человека, который работает с роботом-газонокосилкой.
- Человека, который вводит устройство в эксплуатацию или активирует его.
- Человека, который выполняет монтаж/демонтаж ограничительного провода, базовой станции.

Использование приложения iMOW® также относится к понятию «Использование», который приводится в настоящей «Инструкции по эксплуатации».

Пользоваться устройством разрешается только, находясь в хорошем физическом и психическом состоянии. Если у Вас имеются проблемы со здоровьем, то следует обратиться к врачу и выяснить, можно ли Вам работать с устройством. Запрещается работать с устройством после употребления алкогольных напитков, наркотиков или приема лекарств, которые могут оказать негативное влияние на реакции работающего.

Ознакомьтесь с элементами управления и особенностями применения устройства.

Работать с устройством разрешается только лицам, изучившим инструкцию по эксплуатации и имеющим навыки управления устройством. Перед первым вводом устройства в эксплуатацию пользователь должен пройти квалифицированный инструктаж, ориентированный на практический опыт. Пользователь

должен пройти инструктаж по безопасному обращению с устройством у продавца или другого специалиста.

В частности, в ходе этого инструктажа пользователю следует разъяснить, что работа с устройством требует особой осмотрительности и концентрации внимания.

Даже если вы эксплуатируете данное устройство надлежащим образом, не стоит забывать про возможность возникновения остаточных рисков.



Опасность для жизни вследствие удушья!

Опасность удушья для детей во время игр с упаковочным материалом. Упаковочный материал следует непременно хранить в недоступном для детей месте.

Устройство разрешается передавать или одалживать только тем пользователям, которые знакомы с данной моделью и умеют обращаться с устройством. Устройство необходимо передавать всегда с инструкцией по эксплуатации.

Необходимо убедиться, что пользователь физически, психически и умственно в состоянии управлять устройством и работать с ним. Если пользователь обладает физическими, психическими или умственными недостатками, он может работать с устройством только под надзором ответственного лица, или следуя его указаниям.

Следует убедиться, что пользователь достиг совершеннолетия или обучен соответствующей профессии согласно национальным правилам.



Внимание – опасность несчастного случая!



Не подпускать детей во время кошения к устройству и скашиваемой площади.



Не подпускать собак и других домашних животных во время кошения к устройству и скашиваемой площади.

Из соображений безопасности запрещается любое изменение на устройстве, за исключением квалифицированной установки принадлежностей и навесного оборудования, допущенных компанией STIHL. Кроме того, изменения устройства приводят к лишению гарантийных прав. Сведения о допущенных принадлежностях и навесном оборудовании можно получить у дилера STIHL.

В частности запрещены изменения устройства с целью увеличения мощности или частоты вращения электродвигателей.

Запрещено производить какие-либо изменения устройства, которые ведут к увеличению уровня шума.

Из соображений безопасности запрещается вносить изменения или производить манипуляции в программном обеспечении устройства.

Особую осторожность следует проявлять при применении устройства в зонах зеленых насаждений, парках, на спортивных площадках, на улицах и предприятиях лесного и сельского хозяйства.

Запрещается использование устройства для транспортировки предметов, животных или людей, в особенности детей.

Никогда не разрешайте людям, особенно детям, ехать на робот-косилке или сидеть на ней.

Внимание – опасность несчастного случая!

Робот-газонокосилка предназначен для автоматического ухода за газоном. Иное применение запрещено, так как это может быть опасным или привести к повреждению устройства.

Из-за опасности травмирования пользователя запрещается устройство применять для следующих работ (перечень неполный):

- для подрезки веток, зеленых ограждений и кустов,
- для подрезки вьющихся растений,
- для ухода за растениями на крышах и в ящиках на балконах,
- для измельчения и обрезки деревьев и кустарников,
- для очистки дорожек (всасыванием, продувкой),
- для выравнивания поверхности почвы, например, от кротовых холмиков.

6.2 Рабочая одежда и средства защиты

 Носите прочную обувь с нескользящей подошвой и ни в коем случае не работайте босиком или, например, в сандалиях,

- если Вы подходите к роботу-газонокосилке во время его работы.



При установке, работах по техобслуживанию и всех других работах с устройством и базовой станцией носите подходящую рабочую одежду.

Ни в коем случае не носить свободную одежду, а также украшения, галстуки и шарфы и т. п. – всё то, что может зацепиться за движущиеся узлы.

В частности, носите длинные брюки,

- если Вы подходите к роботу-газонокосилке во время его работы.



Во время работ по техническому обслуживанию и чистке устройства, а также при прокладке (и изъятии) провода и установке базовой станции необходимо всегда носить прочные перчатки.

Особое внимание защите рук уделять при любых работах с ножом косилки, а также вбивании фиксаторов провода и колышков для базовой станции.

При любых работах с устройством длинные волосы связать вместе и предохранить от распускания (платком, фуражкой и т. п.).



При вбивании фиксаторов и колышков для базовой станции надо носить подходящие защитные очки.

6.3 Предупреждение – опасность из-за электрического тока



Внимание! Опасность поражения электрическим током!

Особенно важными для обеспечения электробезопасности являются исправный сетевой кабель и исправный сетевой штекер блока питания. Чтобы исключить возможность поражения электрическим током, запрещается использовать поврежденные кабели, соединители и штекеры, а также соединительные кабели, несоответствующие предписаниям.



Поэтому регулярно проверяйте соединительный кабель на отсутствие повреждений и износа (трещины на изоляции).

Следует использовать только оригинальный блок питания.

Запрещается использовать блок питания,

- если он поврежден или изношен,
- если провода повреждены или изношены. Особенно необходимо проверять сетевой соединительный кабель на повреждения и признаки старения.

Работы по техобслуживанию и ремонту сетевых кабелей и блока питания разрешается выполнять только специально обученному персоналу.

Опасность поражения электрическим током!

Запрещено подключать поврежденный кабель к сети и прикасаться к поврежденному кабелю, пока он не отсоединен от сети.

Запрещается изменять длину соединительных кабелей на блоке питания (например, делать короче). Запрещается удлинять кабель от блока питания до базовой станции.

Штекер блока питания можно подключать к электронному блоку базовой станции только в сухом и чистом состоянии.

Не оставлять блок питания и кабель на мокрой поверхности.

Опасность поражения электрическим током!

Не разрешается использовать кабели, соединители и вилки, имеющие повреждения, или несоответствующие предписаниям соединительные кабели.

Всегда следить за тем, чтобы используемые сетевые кабели имели достаточную защиту.

Вилку соединительного кабеля надо вынимать из розетки, а не тянуть за соединительный кабель.

Устройство подключать только к блоку электропитания, который защищен автоматическим предохранителем выключателем, срабатывающим при появлении утечки тока (ток отключения макс. 30 мА). Более подробную информацию можно получить у электромонтажника.

Если блок питания подключается к сети за пределами одного здания, то данная розетка должна быть допущена к эксплуатации во внешней зоне. Более

подробную информацию, касающуюся предписаний соответствующей страны, можно получить у электромонтажника.

Если устройство подключено к источнику питания, то необходимо следить за тем, чтобы не допустить его повреждений из-за возможных колебаний тока.

6.4 Аккумулятор

Следует использовать только оригинальный аккумулятор.

Аккумулятор предназначен только для стационарной установки внутри робот-газонокосилки STIHL. Там он оптимально защищен и заряжается, если робот-газонокосилка находится на базовой станции. Запрещается использовать иное зарядное устройство. Использование неподходящего зарядного устройства может привести к опасности поражения электрическим током, перегреву или к вытеканию из аккумулятора едкой жидкости.

Запрещается вскрывать аккумулятор.

Не допускать падения аккумулятора.

Нельзя использовать поврежденный или неисправный аккумулятор.

Аккумулятор должен храниться в недоступном для детей месте.



Опасность взрыва!

Предохраняйте аккумулятор от прямых солнечных лучей, нагрева и огня, не бросайте его в огонь.



Аккумулятор можно использовать и хранить только при температуре от -10°C до +50°C.

Следует предохранять аккумулятор от дождя и влаги и не опускать в жидкость.

Не подвергать аккумулятор воздействию микроволн и высокого давления.

Не замыкать контакты аккумулятора металлическими предметами во избежание короткого замыкания. Короткое замыкание может вывести аккумулятор из строя.

Неиспользуемый аккумулятор следует держать подальше от металлических предметов (например, гвоздей, монет, украшений). Нельзя помещать аккумулятор в металлический контейнер – **опасность взрыва и пожара!**

При ненадлежащем использовании аккумулятора из него может вытечь жидкость – избегайте контакта с ней! Если жидкость все же попала на кожу, надо смыть ее водой. Если жидкость попала в глаза, обратитесь дополнительно за медицинской помощью. Вытекший из аккумулятора электролит может вызвать раздражение и химические ожоги кожи.

Не вставлять предметы в вентиляционные отверстия аккумулятора.

Дополнительные указания по технике безопасности см.
<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>



6.5 Транспортировка устройства

Перед каждой транспортировкой, особенно перед тем как поднять робота-газонокосилку, следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

Перед транспортировкой дождаться, когда устройство остынет.

При подъеме и переноске избегайте контакта с ножом косилки. Поднимать робота-газонокосилку можно только за обе ручки для переноса, ни в коем случае не хватать устройство снизу.

Учитывайте вес устройства и, если надо, используйте вспомогательные средства (подъемные приспособления).

Зафиксировать устройство и элементы устройства (например, базовую станцию) на погрузочной платформе при помощи подходящих средств крепления (ремней, тросов и т. д.) в точках крепления, описанных в данной инструкции по эксплуатации. (⇒ 21.)

При транспортировке устройства необходимо соблюдать местные законодательные предписания, в особенности по безопасности погрузки и транспортировке предметов на погрузочных платформах.

Не оставлять аккумулятор в салоне автомобиля и защищать его от прямых солнечных лучей.

Литий-ионные аккумуляторы требуют особенно тщательного обращения при транспортировке, важно при этом не допустить короткого замыкания.

Транспортировка аккумулятора возможна только в роботе-газонокосилке.

6.6 Перед началом работы

Следует удостовериться, что любое лицо, которое пользуется устройством, ознакомлено с инструкцией по эксплуатации.

Необходимо точно соблюдать указания по установке базовой станции (⇒ 9.1) и ограничительного провода (⇒ 12.).

Ограничительный провод и сетевой кабель необходимо хорошо закреплять на почве, чтобы исключить возможность споткнуться. Следует избегать укладки ограничительного провода над бордюрами (например, тротуары, край брускатки). При укладке на основаниях, в которые невозможно забить имеющиеся в поставке фиксаторы (например, брускатка, тротуары), необходимо использовать кабель-канал.

Следует регулярно проверять надлежащую укладку ограничительного провода и сетевого кабеля.

Фиксаторы следует забивать всегда до конца, чтобы исключить опасность спотыкания.

Запрещается устанавливать базовую станцию на плохо просматриваемом месте, что может стать причиной спотыкания (например, за углами дома).

Базовую станцию следует по возможности устанавливать вне зоны досягаемости ползающих животных, например, муравьев или улиток. В частности, следует избегать муравейников и компостных куч.

Зоны, в которых невозможно безопасное перемещение робота-газонокосилки (например, из-за

опасности падения), должны быть ограждены правильно проложенным ограничительным проводом.

STIHL рекомендует применять робот-газонокосилку только на газонах и дорожках с твердым покрытием (например, мощенных тротуарной плиткой).

Робот-газонокосилка не распознает возможные места падения, как, например, кромки, выступы, бассейны или пруды. Если ограничительный провод укладывается вдоль потенциальных мест падения, то по причинам безопасности расстояние между ограничительным проводом и опасным местом должно быть более 1 м.

Следует регулярно осматривать участок, на котором будет работать устройство и убирать все камни, палки, проволоку, кости и иные посторонние предметы, которые могли бы быть отброшены устройством.

После установки ограничительного провода с участка для скашивания убрать, прежде всего, все инструменты. Сломанные или поврежденные фиксаторы необходимо вытащить из почвы и утилизировать их.

Регулярно проверяйте участки, подлежащие стрижке, на наличие неровностей, при необходимости устраняйте их.

Нельзя пользоваться устройством, если защитные устройства повреждены или не установлены.

Запрещается удалять или перемыкать установленные на устройстве переключающие и предохранительные устройства.

Перед использованием устройства следует заменять поврежденные и изношенные детали. Необходимо вовремя обновлять на устройстве нечитабельные или поврежденные наклейки с предупреждениями и указаниями об имеющихся опасностях. Новые наклейки и все остальные запасные части имеются у дилеров STIHL.

Перед вводом в эксплуатацию следует проверить:

- Технически безопасное состояние устройства. Это означает, что крышки, защитные устройства и откидная крышка находятся на своих местах в исправном состоянии.
- Надежное эксплуатационное состояние базовой станции. При этом все крышки должны быть установлены правильно и находиться в исправном состоянии.
- Подключение блока питания к розетке электросети в соответствии с нормативами.
- Безупречное состояние изоляции соединительного кабеля и сетевого штекера блока питания.
- Отсутствие износа или повреждений устройства в целом (корпус, кожух, откидная крышка, крепежные элементы, нож косилки, ножевой вал и т. д.).
- Надлежащее состояние ножа косилки и его крепления (фиксированное положение, повреждения, износ). (⇒ 16.3)

– Наличие и затяжку до отказа всех винтов, гаек и других крепежных элементов. Перед вводом в эксплуатацию следует затянуть ослабленные винты и гайки (соблюдать моменты затяжки).

В случае необходимости выполнить все требуемые работы или обратиться к дилеру. Компания STIHL рекомендует обращаться к дилеру STIHL.

6.7 Программирование

Для устройств по уходу за садовыми участками с электродвигателем следует соблюдать муниципальные предписания по продолжительности работы и соответственно программировать активное время. (⇒ 14.3)

В особенности при программировании должно быть также учтено, чтобы во время кошения на обрабатываемой площади не было детей, посторонних лиц или животных.

Изменения в программе с помощью **приложения iMOW®** в модели **RMI 422 PC** могут привести к неожиданным для окружающих людей действиям. Поэтому о любых изменениях в плане кошения необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Необходимо исключить одновременную работу робота-газонокосилки с оросительной системой, программирование выполнять соответствующим образом.

Убедитесь, что на роботе-газонокосилке установлены правильная дата и правильное текущее время. При необходимости исправить

настройки. Неверные значения могут привести к непреднамеренному запуску устройства.

6.8 Во время работы



Запрещено присутствие посторонних лиц, особенно детей и животных в рабочей зоне.

Никогда не разрешайте детям во время работы приближаться к роботу-газонокосилке или играть с ним.

Запуск процесса кошения с помощью **приложения iMOW®** в модели **RMI 422 PC** может стать неожиданным для окружающих людей. Поэтому о возможном включении робота-газонокосилки необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Робот-газонокосилка никогда не должен работать без надзора, если Вам известно, что поблизости находятся животные или люди, особенно дети.

При использовании робота-газонокосилки в общественных местах следует размещать вокруг скашиваемого участка таблички со следующим текстом:
«Осторожно! Работает автоматическая газонокосилка! Держитесь в стороне от машины! Следите за детьми!»



Внимание! Опасность получения травм!

Никогда не кладь руки или ноги на вращающиеся детали или под них.

Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.

Перед началом грозы или опасности появления молний следует отсоединить блок питания от электросети. В такой ситуации приводить в действие робота-газонокосилку запрещается.

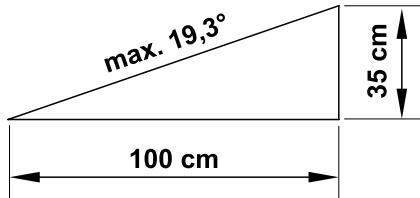
Запрещается опрокидывать и поднимать робота-газонокосилку с работающим электродвигателем.

Категорически запрещается выполнять настройки на устройстве, пока хотя бы один из электродвигателей работает.

RMI 422:

Из соображений безопасности запрещено использовать устройство (RMI 422) на площадках с уклоном более 19,3° (35 %).

Опасность травмирования! Уклон 19,3° соответствует вертикальному подъему 35 см на 100 см по горизонтали.

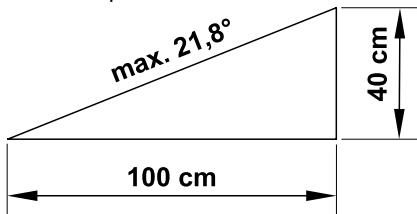


RMI 422 P, RMI 422 PC:

Из соображений безопасности запрещено использовать устройство (RMI 422 P, RMI 422 PC) на площадках с уклоном более 21,8° (40 %).

Опасность получения травм! 21,8°

Угол наклона соответствует вертикальному подъему в 40 см на 100 см горизонтали.



 Следить за инерционным движением режущего инструмента, которое длится несколько секунд до полной остановки.

При работающем устройстве нажмите **кнопку STOP** (⇒ 5.1),

- прежде чем откроете откидную крышку.

Активируйте **блокировку устройства в следующих случаях** (⇒ 5.2):

- перед подъемом и переноской устройства;
- перед транспортировкой устройства;
- перед тем, как ослабить крепления или снять заглушки;
- прежде чем выполнить работы на ноже косилки;
- перед проверкой или чисткой устройства;
- если был задет посторонний предмет или устройство демонстрирует чрезмерно высокий уровень вибрации. В этих случаях необходимо проверить устройство, в особенности режущий механизм

(ножи, ножевой вал, крепление ножа), на отсутствие повреждений и выполнить необходимый ремонт, прежде чем снова приступить к работе.



Опасность травмирования!

Наличие сильной вибрации, как правило, свидетельствует о неисправности.

Запрещается приводить робота-газонокосилку в действие, например, с поврежденным или погнутым ножевым валом, а также с поврежденным или погнутым ножом косилки.

При отсутствии необходимых знаний следует поручать ремонт специалистам: компания STIHL рекомендует обращаться к дилерам STIHL.

Перед тем, как оставить устройство, следует установить настройки безопасности таким образом, чтобы никто не смог запустить устройство. (⇒ 5.)

При управлении машиной и ее периферийными устройствами нельзя наклоняться вперед. Необходимо всегда следить за сохранением своего равновесия и устойчивого положения на склонах, следует всегда идти, а не бежать.

Не использовать устройство вблизи открытого огня.

6.9 Техническое обслуживание и ремонтные работы

Перед началом работ по очистке, ремонту и техническому обслуживанию следует активировать



блокировку устройства и поставить робота-газонокосилку на твердое ровное основание.

Перед любыми работами на базовой станции и на ограничительном проводе необходимо вынимать сетевой штекер блока питания.



Перед всеми работами по техобслуживанию дать роботу-газонокосилке остыть в течение около 5 минут.

Сетевой кабель разрешается ремонтировать или заменять только авторизованным профессиональным электрикам.

После всех работ и перед очередным пуском следует проверить программирование робота-газонокосилки и при необходимости произвести корректировку. Прежде всего, должны быть установлены дата и текущее время.

Очистка:

Все устройство необходимо регулярно очищать тщательным образом. (⇒ 16.2) Никогда не направлять струи воды (в частности, установки для мытья под давлением) на узлы двигателя, уплотнения, а также на компоненты электрооборудования и опорные участки. При несоблюдении вышеуказанного возможны повреждения, требующие дорогостоящего ремонта. Запрещается очищать устройство струями воды (например, при помощи садового шланга). Запрещается использовать агрессивные чистящие средства. Они могут повредить пластмассу и металл,

что может вызвать нарушение безопасной эксплуатации устройства STIHL.

Работы по техническому обслуживанию:

Разрешается выполнять только те работы по техническому обслуживанию, которые описаны в данной инструкции по эксплуатации. Все другие работы должны производиться дилером.

Для получения необходимых сведений и помощи обращайтесь **всегда** к дилеру.

Компания STIHL рекомендует выполнять работы по техническому обслуживанию и ремонты только у дилеров STIHL.

Дилеры STIHL регулярно предоставляют программы обучения и техническую информацию.

Необходимо использовать только инструменты, принадлежности или навесные устройства, допущенные STIHL для данного устройства, или технически аналогичные узлы. В ином случае нельзя исключить несчастные случаи, приводящие к получению травм или повреждению устройства. При возникновении вопросов обращаться к дилеру.

Оригинальные инструменты, принадлежности и запчасти STIHL по своим качествам оптимально соответствуют устройству и удовлетворяют требованиям пользователя. Оригинальные запасные части STIHL опознаются по номеру запасной части STIHL, по надписи STIHL и при необходимости по знаку запасных частей STIHL. На маленьких деталях знак может стоять также отдельно.

Наклейки с предупреждениями и указаниями следует всегда содержать в чистом и хорошо читабельном состоянии. Поврежденные или утерянные наклейки необходимо заменить новыми оригинальными, которые можно получить у дилеров STIHL. При замене узла или детали новым узлом или деталью, следить, чтобы новые части получили такие же наклейки, как и прежние узлы и детали.

При работе с режущим механизмом необходимо всегда носить прочные рабочие перчатки и соблюдать предельную осторожность.

Для того чтобы устройство работало надежно, следует затягивать все винты и гайки, в особенности винты и крепежные элементы режущего механизма, в соответствии с моментом затяжки.

Следует регулярно проверять все устройство – особенно перед установкой на хранение перед длительным перерывом в эксплуатации (например, в зимний период) – на отсутствие износа и повреждений. Из соображений безопасности необходимо сразу заменять изношенные или поврежденные детали, обеспечивая тем самым надежную работу устройства.

В случае снятия каких-либо деталей или защитных приспособлений во время проведения работ по техническому обслуживанию их необходимо немедленно снова установить на место в соответствии с предписаниями.

6.10 Хранение при длительных перерывах в работе

Перед установкой на хранение

- зарядить аккумулятор (\Rightarrow 15.7);
- активировать самый высокий уровень защиты (\Rightarrow 11.15);
- перевести робота-газонокосилку в режим зимнего простоя. (\Rightarrow 11.16)

Необходимо исключить вероятность пользования устройства посторонними лицами (например, детьми).

Хранить устройство в состоянии готовности к эксплуатации.

Перед установкой на хранение (например, в зимний период) устройство следует тщательно очищать.

Перед тем как ставить устройство в закрытое помещение, следует дать возможность ему остыть в течение прибл. 5 минут.

Помещение для хранения должно быть сухим и теплым, а также закрываться на ключ.

Не допускается хранить устройство вблизи открытого огня или источника сильного нагрева (например, печки).

6.11 Утилизация

Отходы могут причинять вред людям, животным и экологии, поэтому они должны быть утилизированы надлежащим образом.

Чтобы получить информацию о правильной утилизации отходов, обращайтесь в Ваш центр по

утилизации или к Вашему дилеру.

Компания STIHL рекомендует обращаться к дилеру STIHL.

После выработки ресурса обеспечивать его надлежащую утилизацию. Перед утилизацией привести устройство в непригодное для работы состояние. Во избежание несчастных случаев в первую очередь убирать сетевой кабель блока питания и аккумулятор робота-газонокосилки.

Опасность получения травм из-за ножа косилки!

Кроме того, запрещается оставлять отслужившую газонокосилку без присмотра. Удостовериться, что устройство и особенно нож косилки хранятся в недоступном для детей месте.

Аккумулятор необходимо утилизировать отдельно от устройства. Следует обеспечить, чтобы аккумуляторы утилизировались с соблюдением безопасности и экологичности.

7. Описание символов



Предупреждение!

Перед вводом в эксплуатацию следует прочитать инструкцию по эксплуатации.



Предупреждение!

Во время эксплуатации нужно находиться на безопасном расстоянии от устройства.
Запрещено присутствие посторонних лиц в рабочей зоне.



Предупреждение!

Прежде чем поднять устройство или приступить к каким-либо работам с ним, его нужно отключить.



Предупреждение!

Не разрешается садиться или вставать на устройство.



Предупреждение!

Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.



Предупреждение!

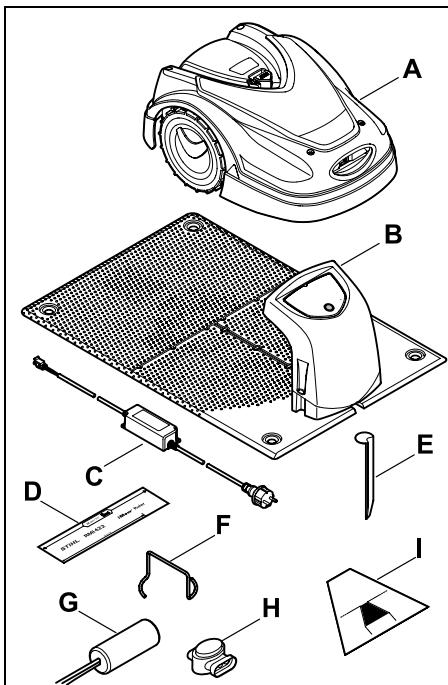
Не подпускать детей во время кошения к устройству и скашиваемой площади.



Предупреждение!

Не подпускать собак и других домашних животных во время кошения к устройству и скашиваемой площади.

8. Комплект поставки



Поз.	Наименование	шт.
D	Шаблон для измерения iMOW®	2
E	Крепежный колышек для базовой станции	4
F	Съемник для ведомого диска	1
G	AKM 100	1
H	Соединитель провода	2
I	Шаблон для прохода	1
-	Инструкция по эксплуатации	1

9. Первая установка

Для простой, быстрой и надежной установки соблюдайте технические требования и инструкции, особенно расстояние между проводами в 28 см при прокладывании. (⇒ 12.)

Можно увеличить скашиваемую площадь с помощью прокладывания ограничительного провода ближе к краю. (⇒ 12.17) Для безопасной работы расстояние между проводами во время установки должно быть адаптировано к местным условиям.

Краткое руководство iMOW®

Для помощи пользователю робот-газонокосилка поставляется с отдельным кратким руководством по установке базовой станции и прокладке ограничительного провода. Более подробная информация приведена в соответствующих главах этой инструкции по эксплуатации. Использовать краткое руководство вместе с инструкцией по эксплуатации робота-газонокосилки.

Поз.	Наименование	шт.
A	Робот-газонокосилка	1
B	Базовая станция	1
C	Блок питания	1

Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страницы 1:



Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страниц 2 и 3:

ОСНОВНАЯ УСТАНОВКА

ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ ВНУТРЕННЕЙ БАЗОВОЙ СТАНЦИИ И ПРОКЛАДКА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ПРОВОДА

ИСПОЛЬЗУЙТЕ ЭТО КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО ВМЕСТЕ С ИНСТРУКЦИЕЙ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ ВАШЕГО РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ.

!

1. Перед установкой чертеж садового участка.
 2. Базовую станцию установить в подходящем месте и зарядить на неё iMOW®.
 3. Вывести iMOW® из режима ожидания, нажав кнопку «OK», и следовать указаниям до команды «Проложить провод».
 4. Использовать шаблон для измерений iMOW® и при необходимости шаблон для прохода для учета расстояний.
 5. Продолжить установку, выполнив команду «Подсоединить провод», и далее следовать указаниям до конца.

Подготовительные мероприятия по установке:

- Создавать участок с радиусом угла 90° ± 6 см с помощью обычной газонокосилки.
- Стартовые участки не должны находиться друг от друга.
- Минимальное расстояние между ограничительными проводами: 1 м.
- Макс. расстояние между робот-газонокосилкой iMOW® и ограничительным проводом: 17 м.
- Установить высоту скшивания для iMOW®. Рекомендации: уровень скшивания 4.
- Рекомендуется удалить источники помех, например, металлические предметы.

Дополнительные измерения:

Положение базовой станции:

- В тени, защищенной, в горизонтальной плоскости.
- Расстояние до засоренной зоны: 2 м
- Рекомендуется использовать розетку с защитой от перенапряжения.

Прокладывание ограничительного провода:

Положите ограничительный провод (1) на поверхность через равные промежутки и закрепите с помощью фиксаторов (2). При необходимости использовать дополнительные фиксаторы. Прокладывать провод без перекрещивания.

Правильная установка соединителей провода:

Собранный соединительный конец провода следует вставить в соединитель провода для торца. Сдвинуть соединитель провода под подходящим клеммами, при этом следить за правильной фиксацией.

Водная поверхность:
Расстояние: 100 см [B] 12.1

Засоренная зона:
• Расстояние: 28 см
• Высота препятствия: > 1 см [B] 12.5

Твердое препятствие:
• Располагается при помощи датчика на бампере. [B] 41

Острые углы:
Угол: ± 90° [B] 12.6

До соседнего участка, по которому можно передвигаться:

- Расстояние: 0 см
- Уровень высоты для газонов: +/- 1 см [B] 12.5

Внутренняя базовая станция:

- Провести провод 60 см под углом 90° сбоку
- Ровная свободная площадка перед базовой станцией радиус мин. 1 м [B] 91

Шаблон для прохода

0478 131 9757 A - RU

297

Краткое руководство iMOW®

Уменьшенное изображение страницы 4:



9.1 Указания по базовой станции

Требования к месту размещения базовой станции:

– Защищенное, в тени.

Прямые солнечные лучи могут вызвать нагрев устройства и увеличить время зарядки аккумулятора.

На базовой станции можно установить солнцезащитный тент, который доступен в качестве принадлежности. За счет этого робот-газонокосилка будет лучше защищен от атмосферных воздействий.

– Обзорность.

Базовая станция должна быть хорошо видна в месте установки, чтобы никто не мог о ней споткнуться.

– Рядом с подходящей розеткой.

Подключение к сети должно находиться лишь на таком удалении от базовой станции, чтобы соответствующие силовые кабели могли быть подключены как к базовой станции, так и к сети. Не вносить изменений в силовые кабели блока питания.

Рекомендуется розетка с защитой от перенапряжения.

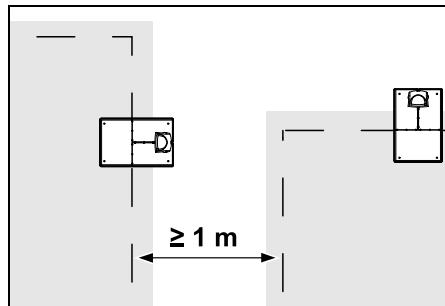
– Без источников помех.

Металлы, оксиды железа или магнитные или токопроводящие материалы, или старые проложенные ограничительные провода могут помешать работе кошения. Рекомендуется устранение этих источников помех.

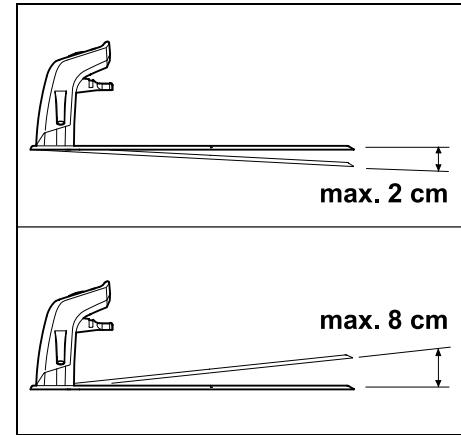
– Горизонтальное и ровное.

Подготовительные мероприятия:

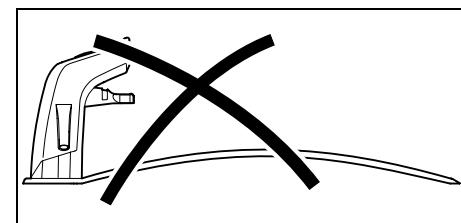
- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы макс. 6 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.



Скашиваемые участки не должны накладываться друг на друга. Следует соблюдать минимальное расстояние $\geq 1 \text{ m}$ между ограничительными проводами двух скашиваемых участков.



Допустимый наклон базовой станции составляет 8 см назад и 2 см вперед.

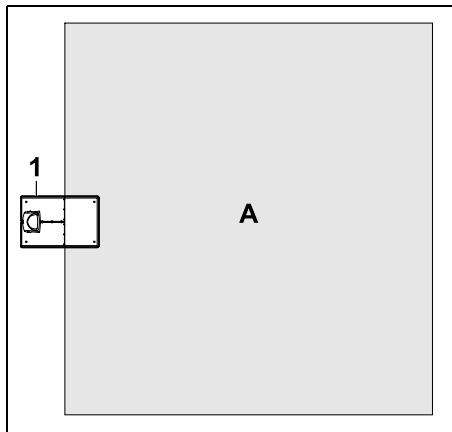


Не допускать прогибания опорной пластины. Для полного прилегания опорной пластины к поверхности необходимо устранить под ней все неровности.

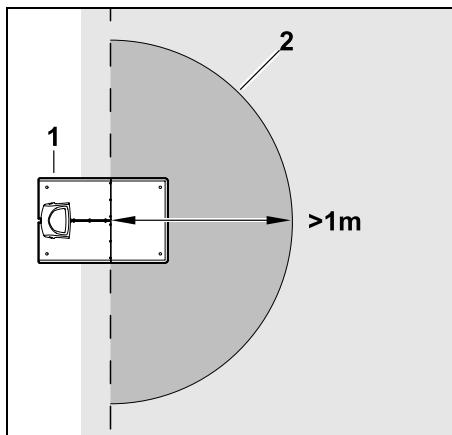
Варианты установки:

Базовая станция может быть установлена как внутренняя, так и внешняя.

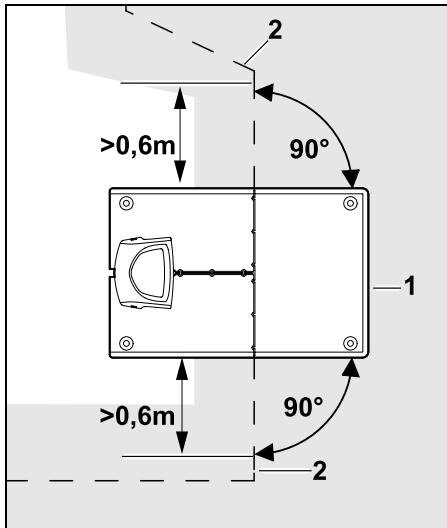
Внутренняя базовая станция:



Базовая станция (1) находится в переделах скашиваемого участка (A), установлена непосредственно на краю.

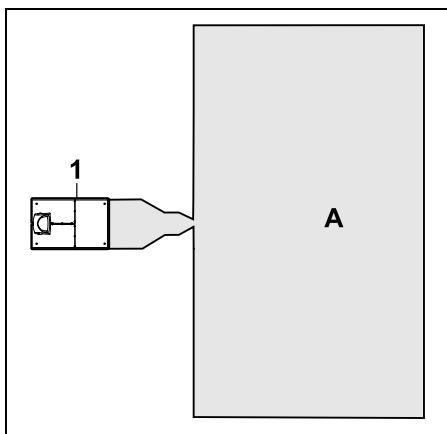


Перед базовой станцией (1) должна быть расположена ровная свободная площадка (2) с минимальным радиусом 1 м. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.



Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) по прямой на расстоянии 0,6 м под прямым углом к опорной пластине. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.

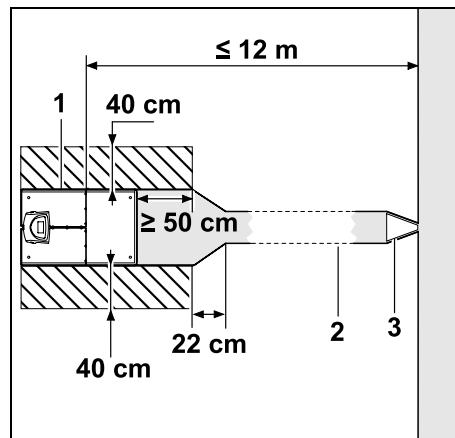
Внешняя базовая станция:



Базовая станция (1) устанавливается вне скашиваемого участка (A).

i При наличии внешней базовой станции для возврата устройства на базу со смещением должны быть установлены **поисковые петли**. (\Rightarrow 12.12)

Место, занимаемое внешней базовой станцией:



Для обеспечения работоспособности функций выезда из базовой станции и установки на нее базовая станция (1) может быть установлена с проходом (2), как показано на рисунке. Зоны вокруг базовой станции и за пределами ограничительного провода должны быть ровными и пригодными для перемещения устройства. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.

Установить проход (2) с помощью шаблона для прохода (3). (\Rightarrow 12.11)

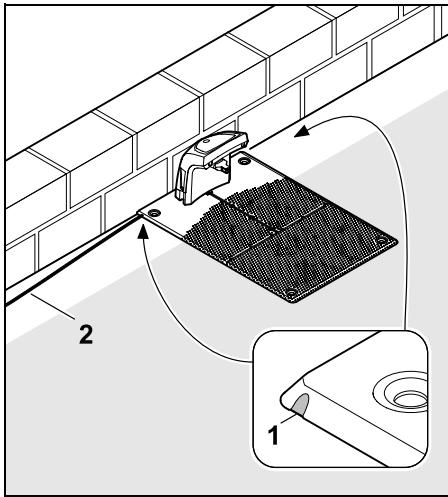
Минимальное расстояние от опорной пластины до начала прохода: $\geq 50\text{ см}$

Ширина свободной площадки сбоку:

40 см

Максимальное расстояние до
скашиваемого участка: ≤ 12 м

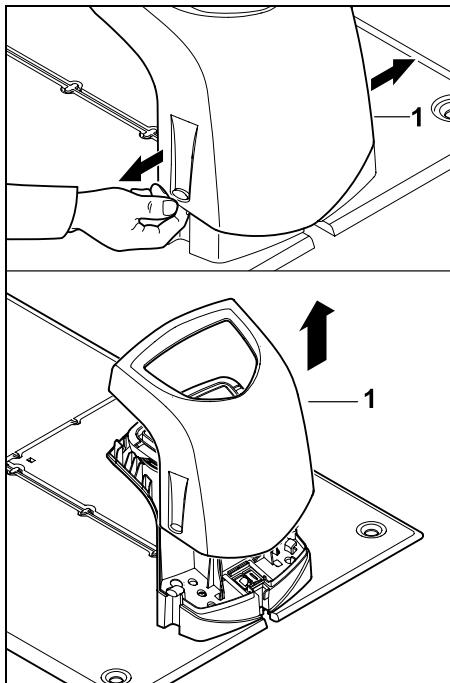
Установка базовой станции на стене:



При установке базовой станции на
стене необходимо в опорной пластине с
помощью пассатижей выломать
перемычку (1) слева или справа для
прохода сетевого кабеля (2).

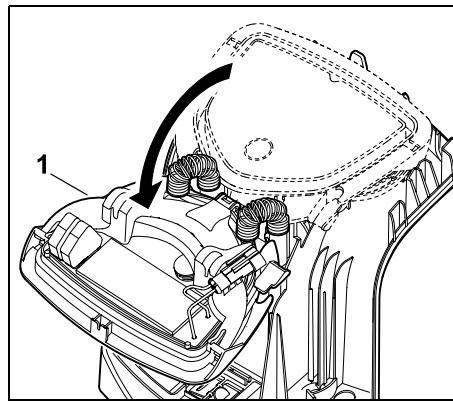
9.2 Разъемы на базовой станции

Снятие крышки:

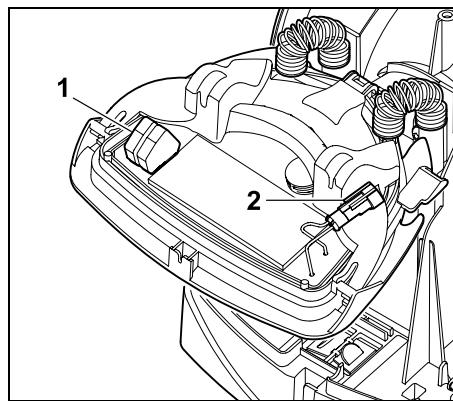


Слегка разжать бока крышки (1) слева и
справа, как показано на рисунке, и снять
крышку движением вверх.

Открытие панели:

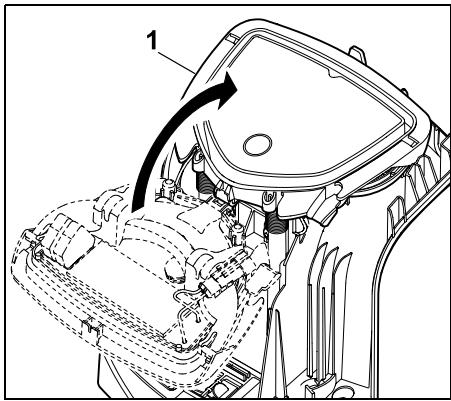


Откинуть панель (1) движением вперед.
Удерживать панель в открытом
состоянии, поскольку она
захлопывается под действием
пружинных шарниров.



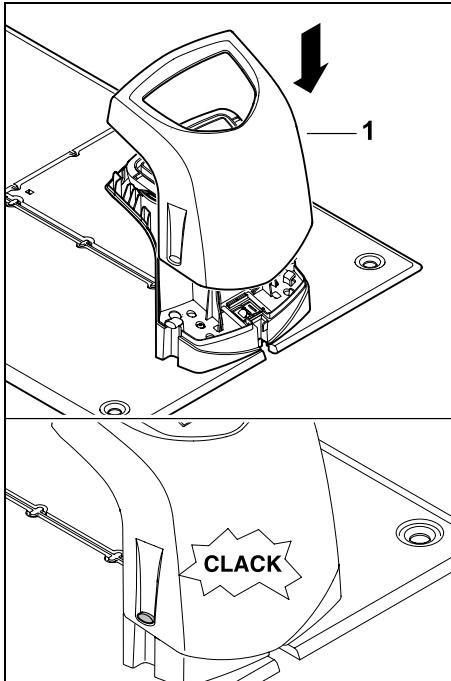
Разъемы для ограничительного
проводка (1) и силового кабеля (2) при
закрытой панели защищены от
непогоды.

Закрытие панели:



Сложить панель (1) движением назад, не допуская зажатия кабеля.

Установка крышки:



Установить крышку (1) на базовую станцию и защелкнуть ее, не зажимая при этом кабеля.

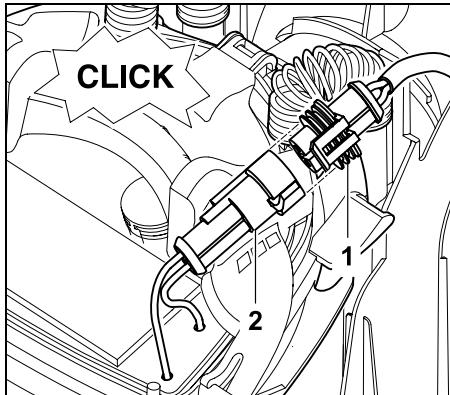
9.3 Подключение сетевого провода к базовой станции



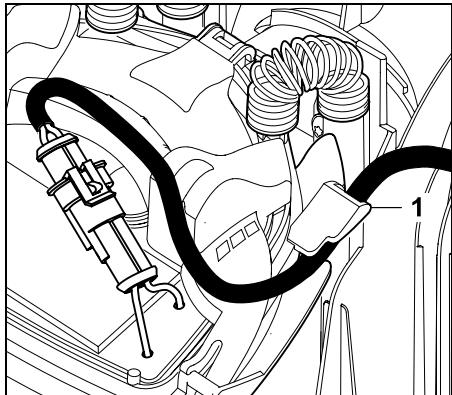
Примечание:

Розетка и вилка должны быть чистыми.

- Снять крышку базовой станции и откинуть панель. (⇒ 9.2)

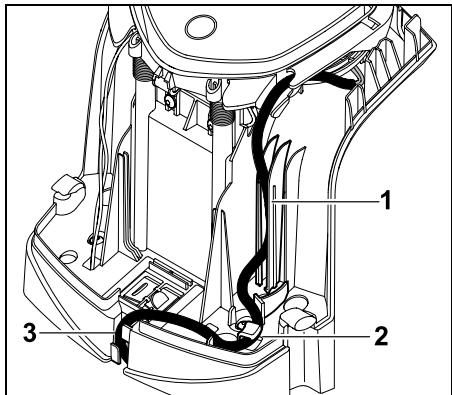


Подсоединить разъем блока питания (1) к штекеру базовой станции (2).



Вставить силовой кабель в держатель кабеля (1) на панели.

- Закрыть панель. (⇒ 9.2)

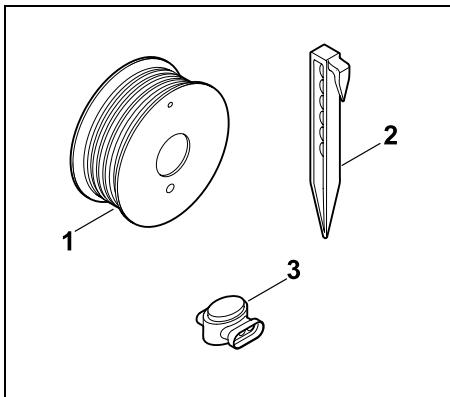


Вдавить силовой кабель в держатель (1), как показано на рисунке, и протянуть его к блоку питания через зажим для разгрузки кабеля от натяжения (2) и кабельный канал (3).

- Закрыть крышку базовой станции. (⇒ 9.2)

9.4 Монтажные материалы

Если ограничительный провод прокладывается не сотрудниками специализированного центра, для запуска робота-газонокосилки требуются дополнительные монтажные материалы, не входящие в комплект поставки. (⇒ 18.)



Установочные комплекты включают в себя ограничительный провод на бобине (1), фиксаторы (2) и соединители провода (3). В объем установочных комплектов могут входить дополнительные детали, которые не применяются при монтаже.

9.5 Регулировка высоты скашивания



В первые несколько недель, пока ограничительный провод не зарастет травой, следует установить высоту скашивания не ниже **уровня 4**, чтобы обеспечить безопасную работу.

Уровни **S1**, **S2** и **S3** представляют собой особые параметры скашивания для очень ровных газонов (неровность почвы < +/- 1 см).

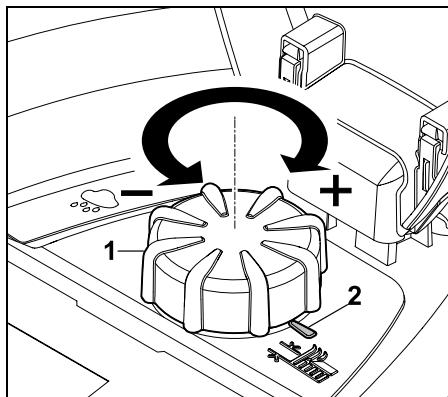
Минимальная высота скашивания:

Уровень S1 (20 мм)

Максимальная высота скашивания:

Уровень 8 (60 мм)

- Открыть откидную крышку. (⇒ 15.2)



Повернуть поворотную ручку (1).

Маркировка (2) указывает на установленную высоту скашивания.



Поворотную ручку можно снимать с регулировочного элемента движением наверх. Такая конструкция обеспечивает безопасность (таким образом исключается возможность подъема и переноса устройства за поворотную ручку), а также служит для защиты от изменения высоты скашивания посторонними лицами.

9.6 Указания по первой установке

Для установки робота-газонокосилки предназначен мастер установки. Данная программа поможет вам в ходе всего процесса первой установки:

- Установка языка, даты и текущего времени
- Установка базовой станции
- Прокладка ограничительного провода
- Подсоединение ограничительного провода
- Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией
- Проверка установки
- Программирование робота-газонокосилки
- Завершение первой установки

Робот-газонокосилка готов к работе только после полного завершения всех этапов мастера установки.



Мастер установки повторно активируется после сброса настроек (сброса до заводских настроек). (⇒ 11.16)

Подготовительные мероприятия:

- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы макс. 6 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.
- RMI 422 PC:**
Специализированный центр STIHL должен активировать робота-газонокосилку и привязать его к адресу электронной почты владельца. (⇒ 10.)

i При использовании меню следует соблюдать инструкции, приведенные в главе «Указания по управлению». (⇒ 11.1)

Кнопка управления позволяет выбирать опции, пункты меню или экранные клавиши.

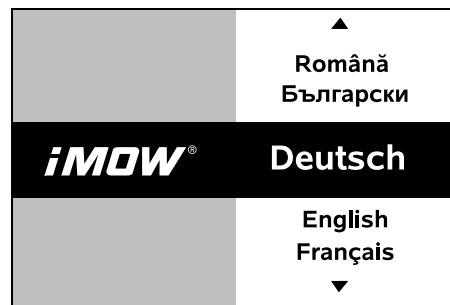
Путем нажатия **кнопки OK** открывается подменю или подтверждается совершенный выбор.

С помощью **кнопки «Назад»** осуществляется выход из активного меню или возврат мастера установки к предыдущему этапу.

Если во время первой установки возникают ошибки или нарушения, на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 24.)

9.7 Установка языка, даты и текущего времени

- Нажатие любой кнопки на дисплее активирует устройство и тем самым мастер установки.



Выбрать нужный язык системы и подтвердить кнопкой OK.

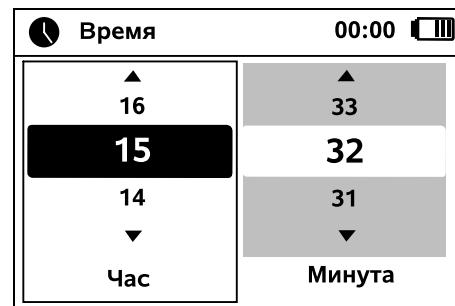


Подтвердить выбор языка кнопкой OK или выбрать «Изменить», после чего повторить выбор языка.

- При необходимости ввести 9-значный серийный номер робота-газонокосилки. Этот номер отпечатан на заводской табличке (см. раздел «Описание устройства»). (⇒ 3.1)



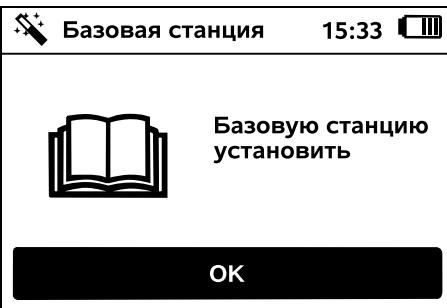
Установить текущую дату с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.



Установить текущее время с помощью кнопки-креста управления и подтвердить кнопкой OK.

9.8 Установка базовой станции

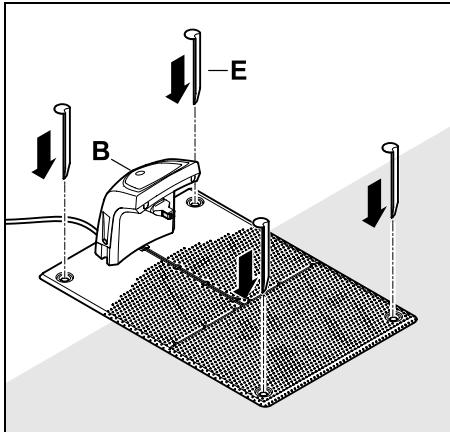
i Учитывать главу «Указания по базовой станции» (⇒ 9.1) и примеры установки (⇒ 27.) в данной инструкции по эксплуатации.



Базовую станцию установить

OK

- Подключить силовой кабель к базовой станции. (⇒ 9.3)
- При установке базовой станции на стене силовой кабель прокладывается под опорной пластиной. (⇒ 9.1)



Зафиксировать базовую станцию (B) в нужном месте с помощью четырех колышков (E).

- Блок питания следует установить за пределами скашиваемого участка, защитив его от прямых солнечных лучей, влаги и сырости. При необходимости закрепить на стене.

!
Надлежащая работа блока питания гарантируется только при температуре окружающей среды от 0 °C до 40 °C.

- Все силовые кабели следует прокладывать за пределами скашиваемого участка, в частности, вне диапазона захвата ножа косилки, а также следует фиксировать в почве или прятать в кабелепровод.
- Силовой кабель необходимо разматывать вблизи базовой станции во избежание создания помех сигналу провода.
- Вставить сетевой штекер.

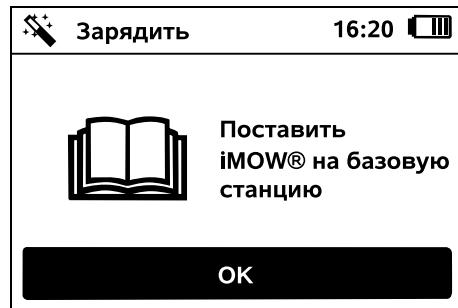
ⓘ Красный светодиод на базовой станции часто мигает до тех пор, пока не будет подключен ограничительный провод. (⇒ 13.1)

- После окончания работ нажать кнопку OK.

OK

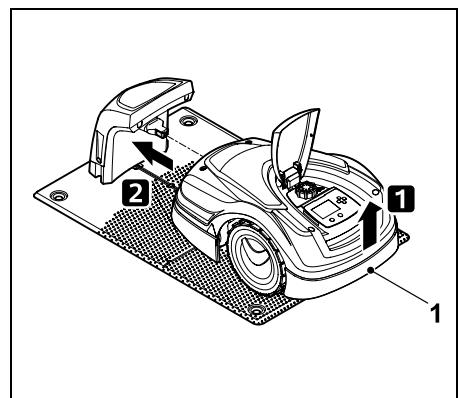
При использовании внешней базовой станции:

После завершения первой установки необходимо задать как минимум одну исходную точку за пределами прохода, идущего к базовой станции. Частота запуска должна быть настроена таким образом, чтобы у базовой станции (исходная точка 0) началось 0 из 10 процессов кошения (0/10). (⇒ 11.14)



Поставить iMOW® на базовую станцию

OK



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

Затем на дисплее нажать кнопку OK.

OK

ⓘ Если аккумулятор разряжен, то после установки устройства на базовую станцию в правом верхнем углу дисплея вместо символа аккумулятора появится символ сетевого штекера, и, пока прокладывается ограничительный провод, осуществляется зарядка аккумулятора. (⇒ 15.7)

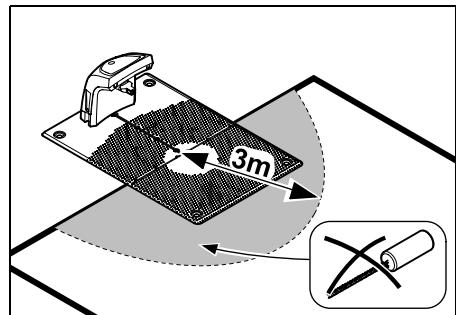


9.9 Прокладка ограничительного провода

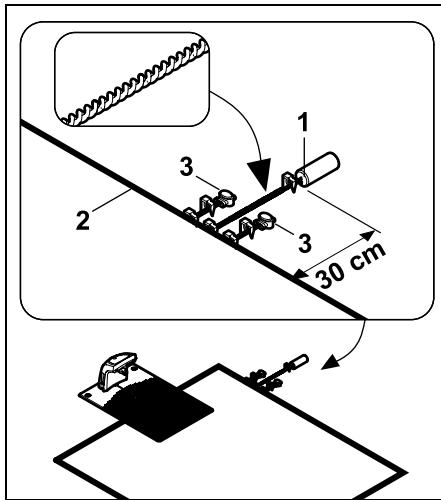
i Перед прокладкой ограничительного провода прочитать всю главу «Ограничительный провод» и соблюдать приведенные в ней требования. (⇒ 12.)

Прежде всего следует **планировать** прокладку, соблюдать **расстояния от провода**, устанавливать **закрытые зоны, запасы провода, соединительные участки, дополнительные участки и проходы** по ходу прокладки провода.

На небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с входящим в комплект ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **АКМ 100**. Если длина провода слишком мала, базовая станция подает мигающий сигнал SOS, и сигнал провода не отправляется.



Установить АКМ 100 на минимальное расстояние в 3 м от базовой станции.



Закрепить АКМ 100 (1) на расстоянии 30 см от скашиваемого участка с помощью фиксаторов. Скрутить концы провода до скашиваемого участка и закрепить с помощью фиксаторов.

Отрезать ограничительный провод (2) и соединить концы с помощью соединителей провода (3) с концами ограничительного провода АКМ 100 (⇒ 12.16). Закрепить соединительные элементы слева и справа с помощью фиксаторов, как изображено на рисунке.

i Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод. Установочные комплекты с необходимыми монтажными материалами входят в перечень принадлежностей и имеются в наличии у дилеров STIHL. (⇒ 18.)

Отметить на чертеже сада укладку проводов. Содержание схемы:

– Контур скашиваемого участка с важными препятствиями, границы и возможные закрытые зоны, в которых не разрешается работать роботу-газонокосилке. (⇒ 27.)

– Расположение **базовой станции** (⇒ 9.1)

– Положение **ограничительного провода**

За короткий срок ограничительный провод врастает в почву и его больше не будет видно. Особенно важно пометить укладку провода вокруг препятствий.

– Положение **соединителя провода**
Через короткое время используемые соединители проводов более не видны. Их расположение следует записать, чтобы при необходимости была возможность заменить их. (⇒ 12.16)

Ограничительный провод должен прокладываться непрерывной ограничительной петлей вокруг всего скашиваемого участка.

Максимальная длина: **500 м**

i Ни в какой точке робот-газонокосилка не должен находиться на расстоянии более 17 м от ограничительного провода, иначе сигнал провода не будет распознаваться.



Ограничение

15:40

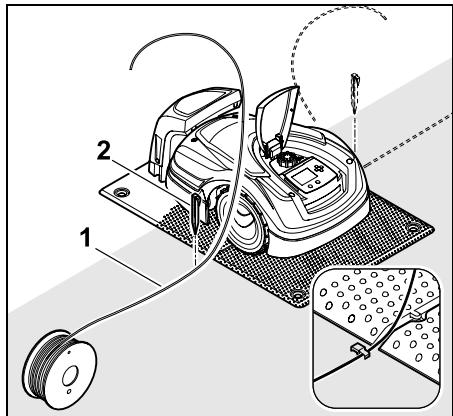


Проложить провод

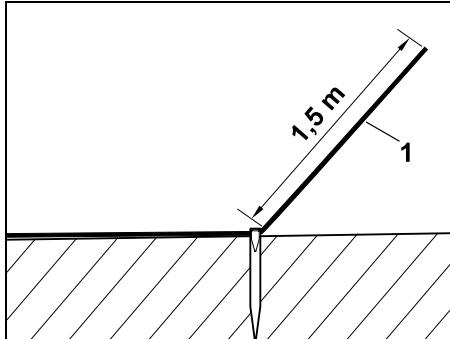
OK

Ограничительный провод следует прокладывать от базовой станции. Необходимо понимать разницу между **внутренней и внешней базовой станцией**.

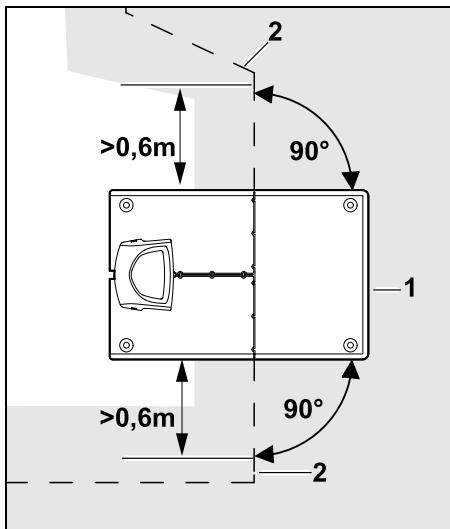
Начало на внутренней базовой станции:



Ограничительный провод (1) **слева** или **справа** от опорной пластины закрепить с помощью фиксатора (2) на грунте рядом с выходом провода.



Оставить свободный конец провода (1) длиной прим. 1,5 м.

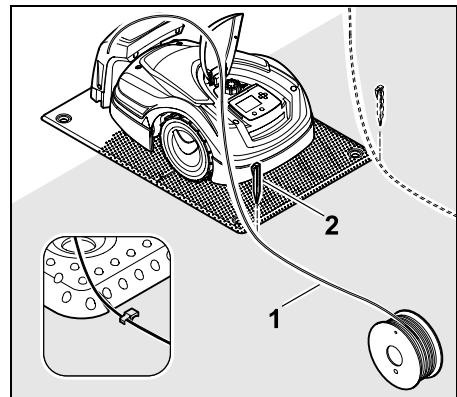


Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) по прямой на расстоянии **0,6 м** под прямым углом к опорной пластине. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.

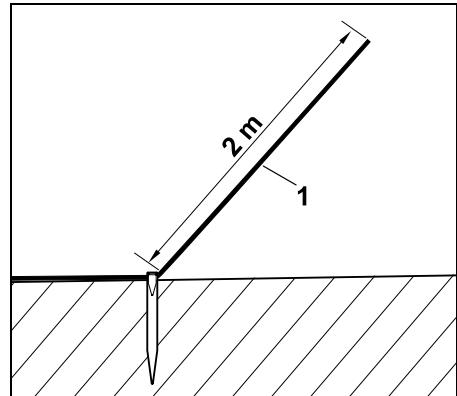


Если используется функция возврата устройства на базу со смещением (коридор), ограничительный провод необходимо проложить до и после базовой станции по прямой на расстоянии **1,5 м** под прямым углом к опорной пластине.
(⇒ 11.13)

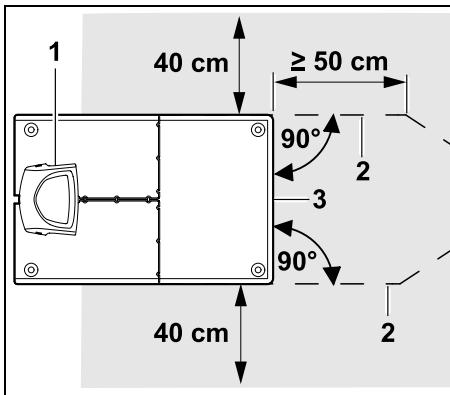
Начало на внешней базовой станции:



Закрепить ограничительный провод (1) **слева** или **справа** за опорной пластиной рядом с выходом провода с помощью фиксатора (2) на грунте.



Оставить свободный конец провода (1) длиной прим. 2 м.

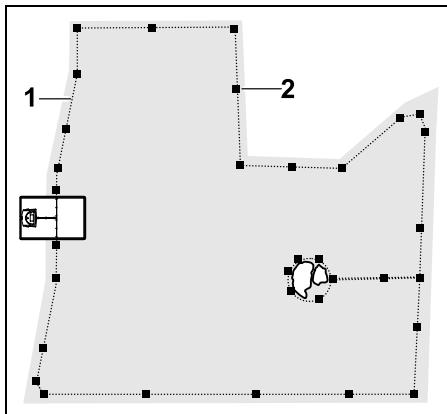


Перед базовой станцией (1) и за ней проложить ограничительный провод (2) на расстоянии 50 см под прямым углом к опорной пластине. После этого можно установить проход (\Rightarrow 12.11) или проложить ограничительный провод по кромке скашиваемого участка.

Сбоку от опорной пластины (3) должно оставаться свободное пространство с минимальной шириной 40 см для передвижения робота-газонокосилки.

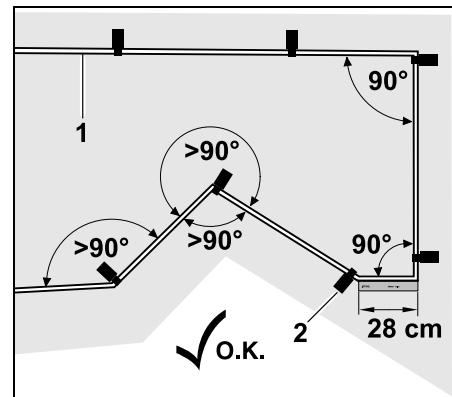
i Более подробная информация об установке внешней базовой станции приведена в главе «Примеры установки». (\Rightarrow 27.)

Прокладка провода по скашиваемому участку:



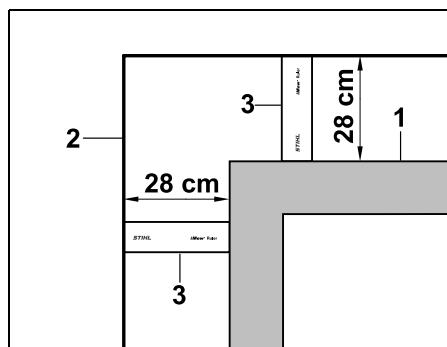
Уложить ограничительный провод (1) вокруг скашиваемого участка и вокруг возможных препятствий (\Rightarrow 12.9), закрепить его на почве фиксаторами (2). Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения iMOW®. (\Rightarrow 12.5)

i Ни в какой точке робот-газонокосилка не должен находиться на расстоянии более 17 м от ограничительного провода, иначе сигнал провода не будет распознаваться.



Не прокладывать провод под острым углом (меньше 90°). В зоне заостренного угла газона ограничительный провод (1) закрепить фиксаторами (2) в почве, как показано на рисунке. (\Rightarrow 12.6)

После угла 90° необходимо проложить провод на расстояние, равное не менее одной длине шаблона для измерения iMOW®, до установки следующего угла.

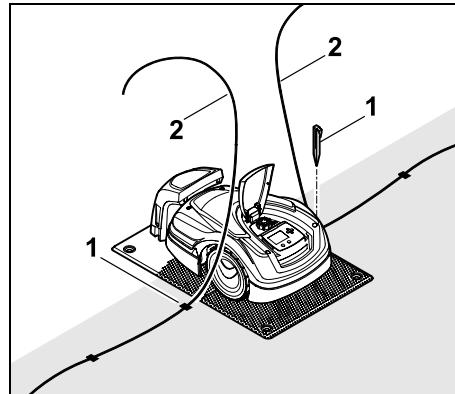


При укладке провода вокруг таких высоких препятствий, как стены или высокие клумбы (1), необходимо предусмотреть в углах увеличенное расстояние от провода, чтобы робот-

газонокосилка не задевал препятствие. Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMOW® (3), как показано на рисунке.

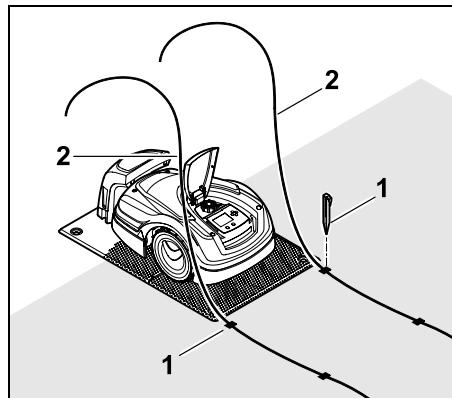
- При необходимости удлинить ограничительный провод с помощью входящих в комплект поставки соединителей провода. (⇒ 12.16)
- При наличии нескольких взаимосвязанных скашиваемых участков следует установить дополнительные участки (⇒ 12.10) или соединить скашиваемые участки проходами. (⇒ 12.11)

Последний фиксатор для внутренней базовой станции:



Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа рядом с опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прим. 1,5 м.

Последний фиксатор для внешней базовой станции:



Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа за опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прим. 2 м.

Завершение укладки провода:

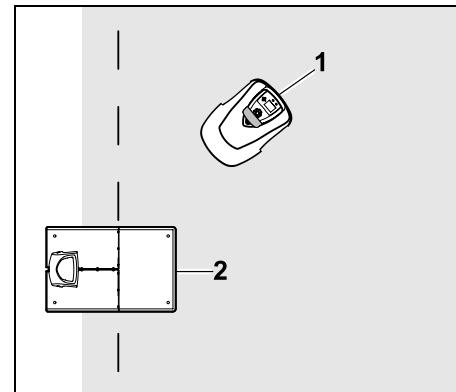
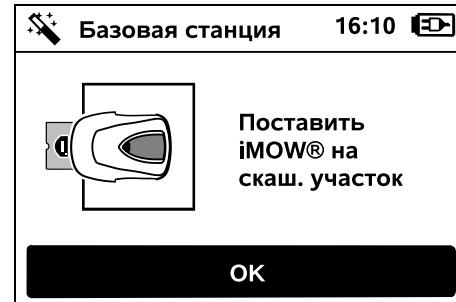
- Проверить фиксацию ограничительного провода в почве, при этом достаточно одного фиксатора на метр длины. Ограничительный провод должен всегда лежать на поверхности газонного участка. Фиксаторы следует вбивать до упора.
- После окончания работ нажать кнопку OK.

OK

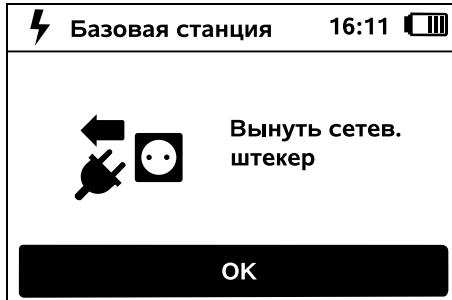
! Если уровня заряда аккумулятора недостаточно для выполнения оставшихся этапов мастера установки, появляется соответствующее сообщение. В этом случае следует оставить робота-газонокосилку на главной базовой станции и зарядить аккумулятор.

Переход к следующему этапу мастера установки нажатием кнопки OK возможен лишь при достижении необходимого напряжения аккумулятора.

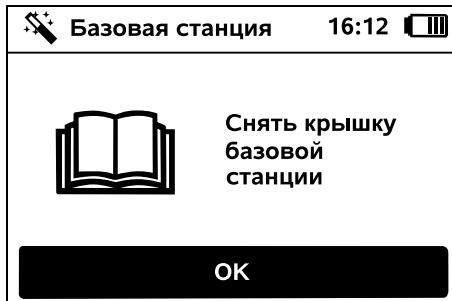
9.10 Подсоединение ограничительного провода



Поставить робота-газонокосилку (1) за базовой станцией (2) внутри скашиваемого участка, как показано на рисунке, затем нажать кнопку OK.



Отсоединить штекер блока питания от электросети, после этого нажать кнопку OK.

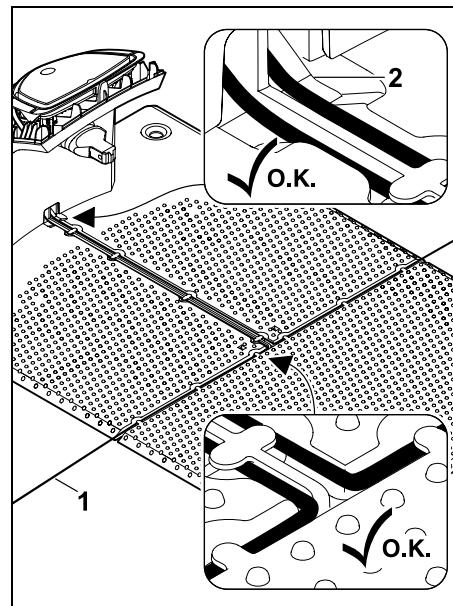


Снять крышку. (⇒ 9.2)

Нажать кнопку OK.

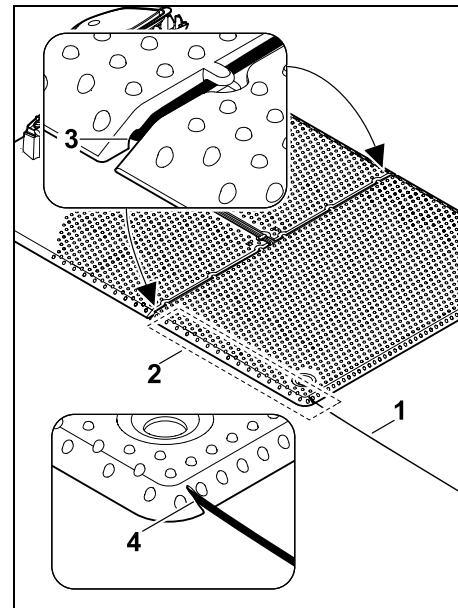


Ограничительный провод на внутренней базовой станции:

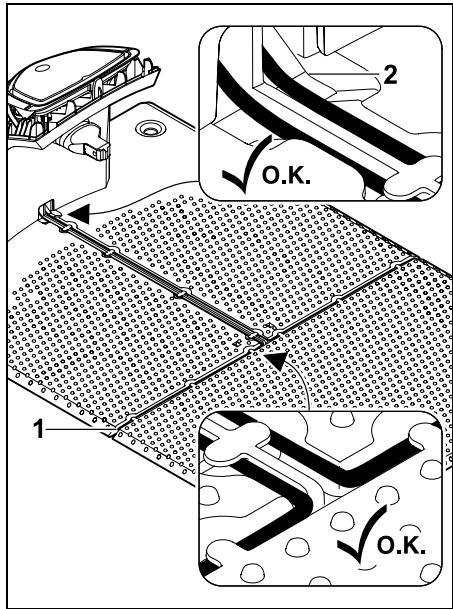


Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Ограничительный провод на внешней базовой станции:



Проложить ограничительный провод (1) в зоне (2) под опорной пластиной. Для этого провод заправить в выходы (3, 4), при необходимости ослабляя колышки.



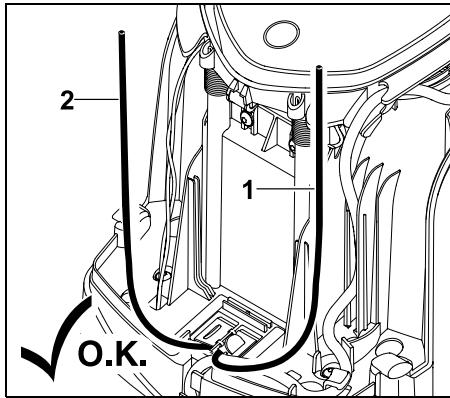
Вложить ограничительный провод (1) в держатели кабеля опорной пластины и вставить его в цоколь (2).

Подсоединение ограничительного провода:

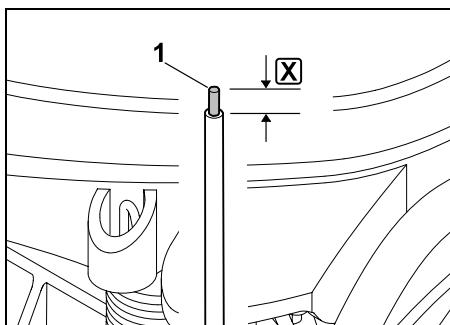


Указание:

Обращать внимание на чистоту контактов (не корродированные, не грязные и т. д.).

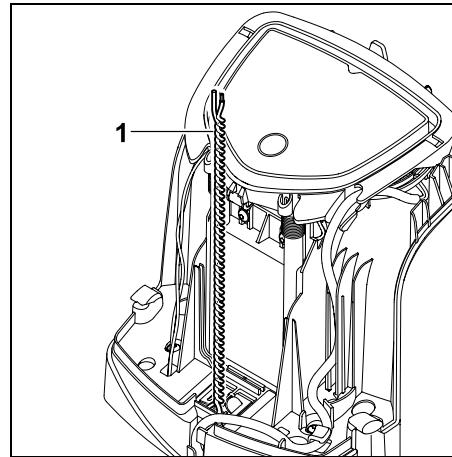


Левый (1) и правый концы провода (2) уменьшить на одинаковую длину.
Длина от выхода провода до его конца:
40 см



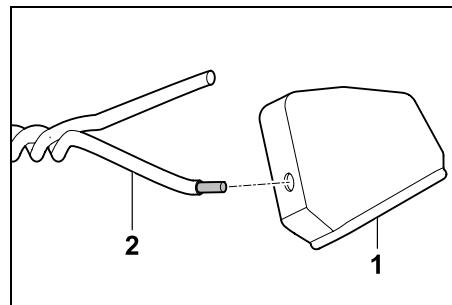
Левый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину **X** и скрутить жилы провода.

X = 10-12 мм

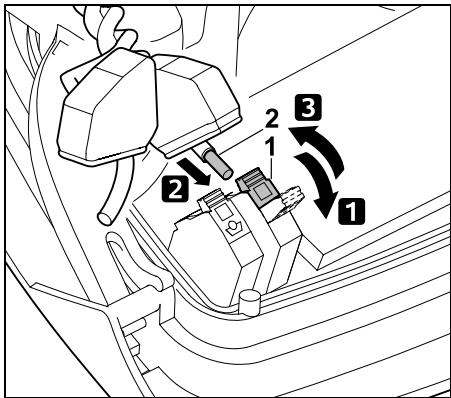


Свободные концы провода (1) скрутить так, как показано на рисунке.

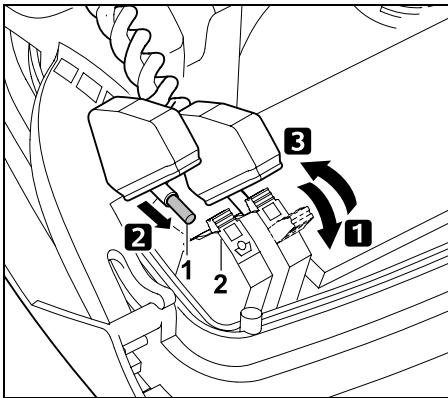
- Открыть панель и удерживать ее.
(⇒ 9.2)



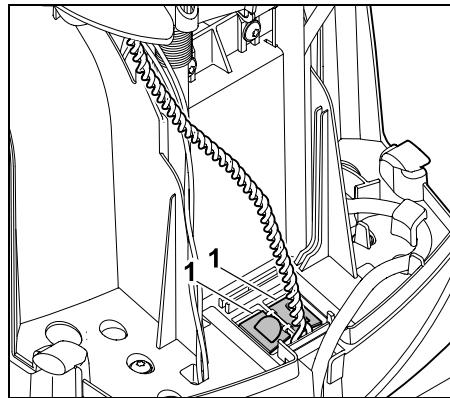
Надеть насадки (1) на оба конца провода (2).



- 1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
3 Закрыть зажимной рычаг (1).



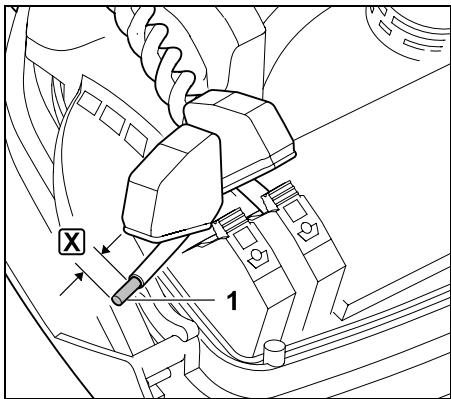
- 1 Открыть правый зажимной рычаг (1).
2 Неизолированные концы провода (2) ввести до упора в блок клемм.
3 Закрыть зажимной рычаг (1).



Закрыть щитки кабелепровода (1).

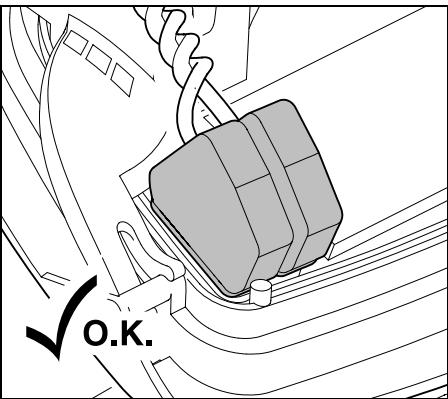
- После окончания работ нажать кнопку OK.

OK



Правый конец провода (1) очистить от изоляции подходящим инструментом на заданную длину **X** и скрутить жилы провода.

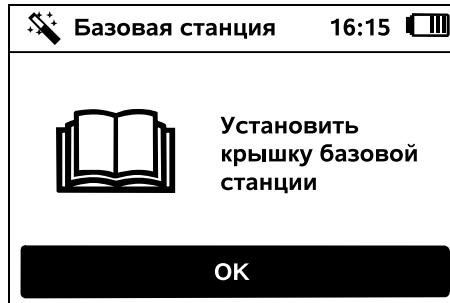
X = 10-12 мм



Установить насадки на блоки клемм.

Проверить положение концов провода в блоке клемм: оба конца провода должны быть прочно зафиксированы.

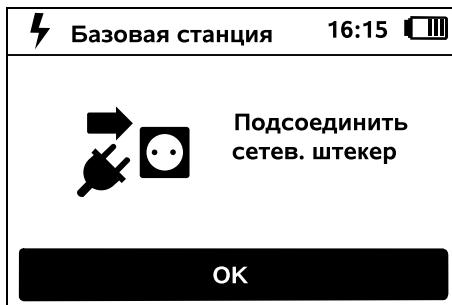
- Закрыть панель. (\Rightarrow 9.2)



Установить кожух. (\Rightarrow 9.2)

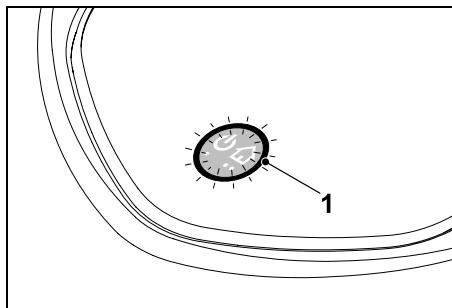
Нажать кнопку OK.

OK



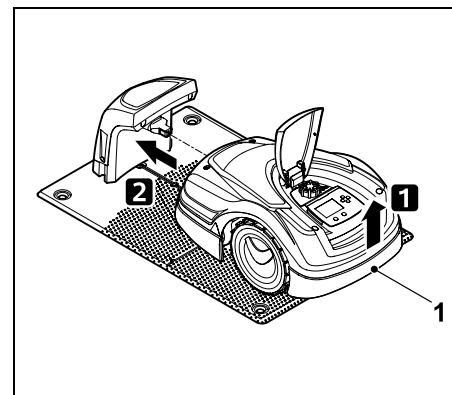
Подсоединить блок питания к электросети, после этого нажать кнопку OK.

OK



Если ограничительный провод установлен правильно и базовая станция подключена к электросети, светится светодиод (1).

i Проверить выполнение требований в главе «Элементы управления базовой станции», особенно, если светодиод светится не в соответствии с описанием. (⇒ 9.2)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

Затем на дисплее нажать кнопку OK.

OK

9.11 Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией

i Запуск робота-газонокосилки возможен только в том случае, если он правильно принимает сигнал провода от базовой станции. (⇒ 11.15)



Проверка сигнала провода может занять несколько минут. При нажатии красной кнопки STOP на верхней стороне устройства согласование прерывается, при этом осуществляется переход к предыдущему этапу мастера установки.

Нормальный прием



Сигнал провода в порядке:

На дисплее появляется текст «Сигн. провода OK». Робот-газонокосилка и базовая станция согласованы надлежащим образом.



Нажатием кнопки OK следует продолжить первую установку.

OK



RMI 422 PC:

После успешного согласования активируется режим потребления энергии «Стандартный». (⇒ 11.9)

Прием с помехами

Робот-газонокосилка не принимает сигнал провода:

На дисплее появляется текст «Нет сигн. провода».



Робот-газонокосилка принимает сигнал провода с помехами:

На дисплее появляется текст «Проверить сигн. провода».



Робот-газонокосилка принимает сигнал провода с неправильной полярностью:

На дисплее появляется текст «Подключения перепутаны или iMOW® вне провода».



Возможная причина:

- Временная неисправность
- Робот-газонокосилка находится не на базовой станции
- При подключении ограничительного провода перепутана полярность (перепутаны стороны)
- Базовая станция выключена или не подключена к электросети
- Повреждены штекерные соединения
- Минимальная длина ограничительного провода не достигнута
- Смотанный сетевой кабель вблизи базовой станции
- Концы ограничительного провода слишком длинные или плохо скручены между собой

- Обрыв ограничительного провода
- Посторонние сигналы, например, от мобильного телефона или другой базовой станции
- Токопроводящие подземные кабели, железобетон или создающие помехи металлы в почве под базовой станцией
- Превышение максимальной длины ограничительного провода (⇒ 12.1)

Устранение:

- Повторить согласование без принятия дополнительных мер
- Установить робот-газонокосилку на базовую станцию (⇒ 15.6)
- Правильно подключить концы ограничительного провода (⇒ 9.10)
- Проверить подключение базовой станции к сети, размотать смотанный сетевой кабель вблизи базовой станции, не класть его в смоттанном состоянии
- Проверить посадку концов провода в блоке клемм, укоротить слишком длинные концы провода или скрутить их вместе (⇒ 9.10)
- На небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с входящим в комплект ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность AKM 100 (⇒ 9.9)
- Проверить светодиодный индикатор на базовой станции (⇒ 13.1)
- УстраниТЬ обрыв провода
- Отключить мобильные телефоны или соседние базовые станции

- Изменить положение базовой станции или устранить источники помех под базовой станцией
- Использовать ограничительный провод большего поперечного сечения (специальные принадлежности)

После принятия соответствующих мер повторить согласование, нажав кнопку OK.

OK

i Если невозможен корректный прием сигнала провода, а описанные меры не помогают, следует связаться со специализированным центром.

9.12 Проверка установки



Объезд по краю участка осуществляется нажатием кнопки OK – при этом нож косилки не активируется.

OK

i После первой установки робот-газонокосилка во время работы попеременно объезжает кромку скашиваемого участка в обоих направлениях. Поэтому при первой установке необходимо проверять также движение по краю в обоих направлениях.

Закрыть крышку**Отмена**

Закрыть откидную крышку робота-газонокосилки. (⇒ 15.2) Лишь при закрытой откидной крышке робот-газонокосилка автоматически запускается и движется по краю вдоль ограничительного провода.

**RMI 422 PC:**

В ходе объезда по краю определяется **домашняя область** робота-газонокосилки. (⇒ 14.5)

Если перед началом объезда по краю робот-газонокосилка не принимает сигнал GPS, то на дисплее появляется текст «Ожидание сигнала GPS». Если прием сигнала GPS не происходит, то робот-газонокосилка все же запускает объезд по краю через несколько минут. Позже должна быть выполнена функция «Проверить край» (⇒ 11.13) для пользования защитой GPS, поскольку иначе не будет определена домашняя область.

iMOW® движется по краю

23 m

**Остановка с помощью кнопки STOP**

Во время движения по краю следует идти за роботом-газонокосилкой и следить за тем, чтобы

- робот-газонокосилка проезжал по кромке скашиваемого участка согласно плану,
- совпадали расстояния до препятствий и границ скашиваемого участка,
- правильно работали функции выезда из базовой станции и установки на станцию.

На дисплее отображается пройденное расстояние – это значение в метрах требуется для настройки **исходных точек** на кромке скашиваемого участка. (⇒ 11.14)

- В нужном месте следует считать и записать отображенное значение. После первой установки необходимо вручную задать исходную точку.

Движение по краю прерывается автоматически при наезде на препятствия или при въезде на крутой склон, а также вручную нажатием кнопки STOP.

- Если объезд по краю был прерван автоматически, следует откорректировать положение ограничительного провода или устраниТЬ препятствия.
- Перед продолжением движения по краю участка проверить положение робота-газонокосилки. Устройство должно стоять либо на ограничительном проводе, либо внутри скашиваемого участка, при этом его передняя сторона должна быть обращена к ограничительному проводу.

Продолжение после прерывания:

Продолжить движение по краю после прерывания, нажав **OK**.



Компания STIHL рекомендует не прерывать объезд по краю. Возможные проблемы при движении по кромке скашиваемого участка или установке на базовую станцию могут быть не распознаны.

При необходимости объезд по краю после первой установки можно повторить. (⇒ 11.13)

После прохождения первого полного круга вокруг скашиваемого участка робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию. Затем появляется запрос на запуск второго объезда в противоположном направлении.

Автоматическое завершение объезда по краю:

При установке устройства на базовую станцию после прохождения второго полного круга или отклонения запроса на объезд в противоположном

направлении осуществляется переход к следующему этапу мастера установки.

9.13 Программирование робота-газонокосилки



Ввести размер газонного участка и подтвердить кнопкой OK.

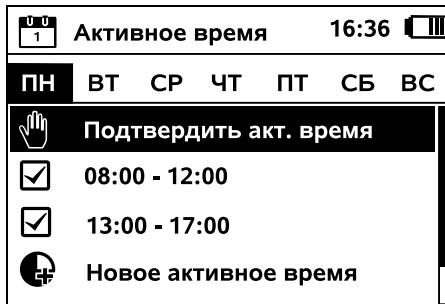
i Установленные закрытые зоны или дополнительные участки в размерах скашиваемого участка не учитываются.



Рассчитывается новый план кошения. С помощью красной кнопки STOP сверху устройства этот процесс может быть прерван.



Указание «Подтверждать каждый день по отдел. или изменить активное время» подтвердить нажатием кнопки OK.



Появляются периоды активного времени начиная с понедельника, пункт меню **Подтвердить акт. время** активирован.

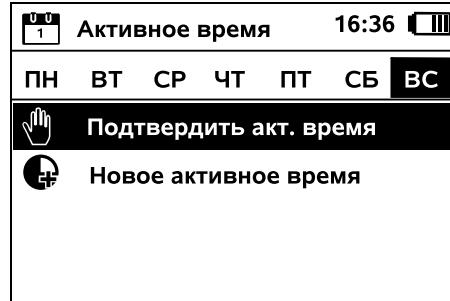
Все периоды активного времени подтверждаются кнопкой OK, отображается следующий день.

i При небольших скашиваемых участках для кошения задействуются не все дни недели. В этом случае периоды активного времени не отображаются, пункт меню «Удалить все акт. времена» отсутствует. Дни без периодов активного времени также подтверждаются кнопкой OK.

Отображаемые **периоды активного времени** могут быть изменены. Для этого желаемые интервалы времени выбрать кнопкой-крестом управления и открыть их, нажав OK. (⇒ 11.7)

Если требуются дополнительные периоды активного времени, следует выбрать пункт меню **Новое активное время** и открыть его, нажав OK. В окне выбора установить моменты начала и конца нового активного времени и подтвердить кнопкой OK. В день возможны три периода активного времени.

Если все отображённые периоды активного времени должны быть удалены, следует выбрать пункт меню **Удалить все акт. времена** и подтвердить кнопкой OK.



После подтверждения периодов активного времени для воскресенья отображается план кошения.



Нажатием на OK подтверждается отображаемый план кошения и открывается последний этап Мастера установки.

Если требуются изменения, следует выбрать **Изменить** и отдельно установить периоды активного времени.

! В периоды активного времени в опасной зоне не должно быть третьих лиц. Необходимо адаптировать периоды активного времени.

Кроме того, учитывайте местные нормы по использованию роботов-газонокосилок, а также указания, приведенные в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.), и при необходимости изменяйте периоды активного времени сразу или после завершения первой установки в меню «План кошения». (⇒ 11.7)

В особенности, если требуется согласование с компетентным органом, в какое дневное и ночное время допускается работа устройства.

9.14 Завершение первой установки

! Убрать все посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.

iMOW® готов к работе

Рекомендация:
установите более высокий уровень защиты

OK

Завершить первую установку, нажав кнопку OK.

! После первой установки активирован уровень защиты «Нет».

Рекомендация:

Выставить уровень защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Это гарантирует, что посторонние лица не смогут изменить настройки, а робот-газонокосилка не сможет работать с другой базовой станцией. (⇒ 11.15)

RMI 422 PC:

Дополнительно активировать защиту GPS. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:

Запустить приложение

Теперь можно запустить приложение iMOW®

OK

Чтобы можно было использовать все функции робота-газонокосилки, необходимо установить и запустить приложение iMOW® на смартфоне или планшете с имеющимся интернет-соединением и встроенным GPS-приемником. (⇒ 10.)

Закрыть диалоговое окно, нажав кнопку OK.

9.15 Первый процесс кошения после первой установки

Если окончание первой установки совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка сразу начинает обработку скашиваемой площади.



Если окончание первой установки происходит вне активного времени, то процесс кошения можно начать, нажав кнопку OK. Если робот-газонокосилка не должен начинать кошение, то следует выбрать «Нет».



Предписания, приведенные в главе «Техника безопасности», распространяются также на всех пользователей **приложения iMOW®**. (⇒ 6.)

Активация:

Чтобы приложение и робот-газонокосилка могли обмениваться данными, устройство и адрес электронной почты владельца должны быть активированы дилером. На адрес электронной почты приходит ссылка для активации.

Приложение iMOW® следует устанавливать на смартфоне или планшетном компьютере с имеющимся интернет-соединением и встроенным GPS-приемником. Получатель электронной почты автоматически становится администратором и основным пользователем приложения, у которого имеется доступ ко всем функциям.



Необходимо сохранить адрес электронной почты и пароль, чтобы после смены смартфона или планшетного компьютера можно было повторно установить **приложение iMOW®** (например, после утери мобильного устройства).

Обмен данными:

Передача данных с робот-газонокосилки в Интернет (сервис M2M) включена в стоимость покупки.

Передача данных осуществляется в определенные промежутки времени, поэтому может занимать несколько минут.

При отправке данных из приложения в интернет возможны дополнительные расходы на передачу данных согласно вашему договору с оператором сотовой

связи или Интернет-провайдером. Эти расходы вы оплачиваете самостоятельно.



При отсутствии подключения к мобильной сети и приложения **защита GPS** работает без уведомлений по электронной почте и SMS, а также без Push-уведомлений.

Основные функции приложения:

- Просмотр и редактирование плана кошения
- Запуск кошения
- Включение и выключение автоматического режима
- Отправка робота-газонокосилки на базовую станцию
- Изменение даты и времени



Изменение плана кошения, запуск процесса кошения, включение и выключение автоматического режима, отправка робота-газонокосилки на базовую станцию и изменение даты и времени могут стать неожиданными для окружающих людей. Поэтому перед любыми действиями робота-газонокосилки необходимо всегда предупреждать об этом находящихся на участке людей.

- Запрос информации об устройстве и местоположении робота-газонокосилки

10. Приложение iMOW®

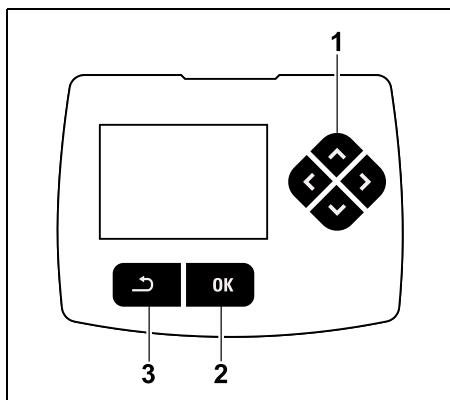
Моделью RMI 422 PC можно управлять с помощью **приложения iMOW®**. Приложение можно скачать в соответствующем магазине приложений для всех распространенных операционных систем.



Более подробная информация представлена на веб-сайте web.imow.stihl.com/systems/.

11. Меню

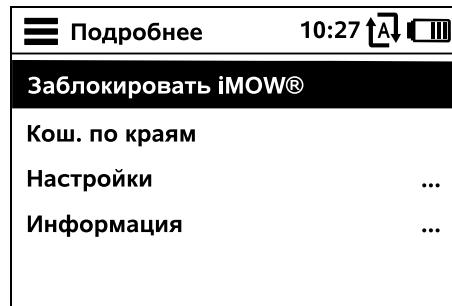
11.1 Указания по управлению



Кнопка управления (1) состоит из четырех кнопок со стрелками. Она служит для навигации в меню, а кнопкой OK (2) подтверждаются настройки и открываются меню. Выход из меню осуществляется с помощью кнопки «Назад» (3).



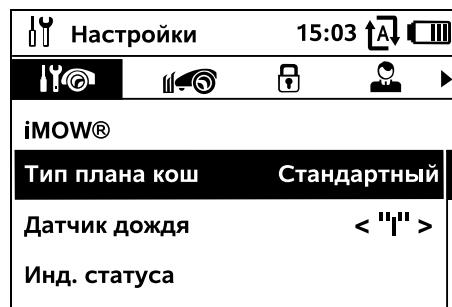
Главное меню состоит из 4 подменю, представленных в виде экранных клавиш. Выбранное подменю выделено черным цветом и открывается при нажатии кнопки OK.



Второй уровень меню отображается в виде списка. Подменю выбираются нажатием кнопки управления вверх или вниз. Активные пункты меню в списке выделены черным цветом.

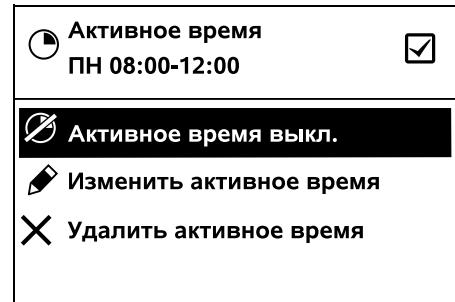
Указатель положения с правого края дисплея указывает на то, что имеются другие записи в данном разделе, перейти к которым можно при нажатии кнопки управления вниз или вверх.

Подменю открываются путем нажатия кнопки OK.



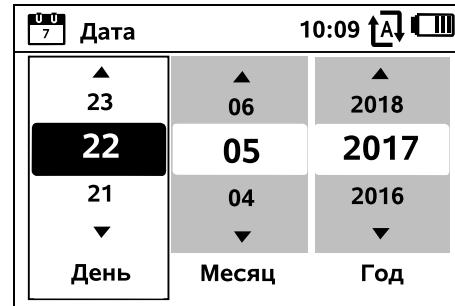
Подменю «Настройки» и «Информация» отображаются в виде вкладок.

Вкладки выбираются нажатием кнопки управления влево или вправо, подменю — нажатием кнопки управления вниз или вверх. Активные вкладки или пункты меню выделены черным цветом.



В подменю имеется список опций. Активные пункты в списке выделены черным цветом. При нажатии кнопки OK открывается окно выбора или диалоговое окно.

Окно выбора:



Установочные значения можно изменять нажатием кнопки управления. Текущее значение выделено черным цветом. Подтверждение всех значений выполняется кнопкой OK.

Диалоговое окно:

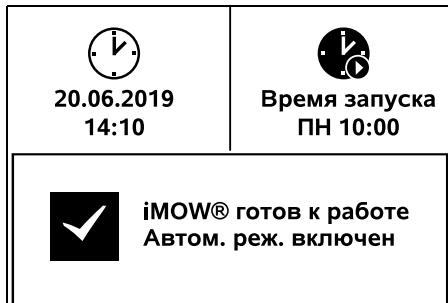


Если изменения должны быть сохранены или сообщения необходимо подтвердить, на дисплее появляется диалоговое окно. Активная экранная клавиша выделена черным цветом.

Если имеется возможность выбора, нажатие кнопки управления влево или вправо активирует соответствующую экранную клавишу.

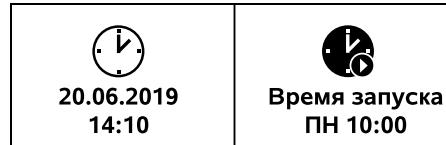
Выбранная опция подтверждается кнопкой OK, после чего осуществляется переход к вышестоящему меню.

11.2 Индикатор статуса



Индикатор статуса появляется,

- если режим ожидания робота-газонокосилки прерван вследствие нажатия любой кнопки,
- при нажатии в главном меню кнопки «Назад»,
- во время работы устройства.



В верхней части окна индикатора имеются два конфигурируемых поля, в которых может отображаться различная информация о роботе-газонокосилке или процессах кошения. (⇒ 11.10)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 422, RMI 422 PC:



В нижней части индикатора отображается текст «iMOW® готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом и статусом автоматического режима. (⇒ 11.7)

Информация о статусе без выполняемых действий – RMI 422 PC:



В нижней части индикатора отображаются название робота-газонокосилки (⇒ 10.), текст «iMOW® готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом, статусом автоматического режима (⇒ 11.7) и информацией о защите GPS (⇒ 5.9).

Информация о статусе во время выполнения действий – все модели:



Во время **текущего кошения** на дисплее появляются текст «iMOW® скашивает газон» и соответствующий символ. Текстовая информация и символ изменяются в зависимости от выполняемого процесса.



Перед процессом кошения появляется текст «Внимание – iMOW® запускается» вместе с предупреждающим символом.

i Мигающая подсветка дисплея и звуковой сигнал дополнительно указывают на предстоящий запуск двигателя косилки. И лишь через несколько секунд после начала движения робот-газонокосилки включается нож косилки.

Кошение по краям:

Пока робот-газонокосилка обрабатывает кромку скашиваемого участка, отображается текст «Край скашивается».



Вернуться на базовую станцию:

Если робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию, на дисплее появляется соответствующая причина (например, «Аккум. разрядился», «Кошение завершено»).



Зарядка аккумулятора:

При зарядке аккумулятора появляется текст «Аккумулятор заряжается».



Движение к исходным точкам:

Когда робот-газонокосилка перемещается в исходную точку при запуске процесса кошения, отображается текст «Начало движения к исходной точке».



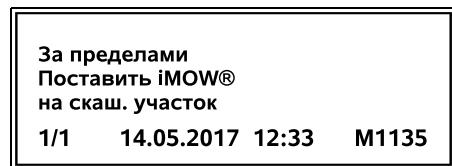
RMI 422 PC: Движение к желаемой зоне:

Когда робот-газонокосилка перемещается в желаемую зону при



запуске процесса кошения, отображается текст «Начало движения к желаемой зоне».

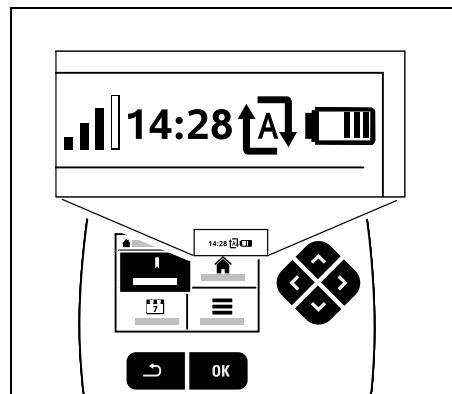
Отображение сообщений – все модели:



Ошибки, нарушения и рекомендации отображаются вместе с предупреждающим символом, датой, временем и кодом сообщения. Если активно несколько сообщений, то они появляются попеременно. (⇒ 24.)

i Если робот-газонокосилка готов к работе, сообщение и информация о статусе сменяют друг друга.

11.3 Информационный раздел



В правом верхнем углу дисплея отображается следующая информация:

1. Заряд аккумулятора или процесс зарядки
2. Статус автоматического режима
3. Время
4. Сигнал мобильной связи (RMI 422 PC)

1. Заряд:

Символ аккумулятора служит индикатором уровня заряда.



Нет полос – аккумулятор разряжен

1–5 полос – аккумулятор частично разряжен

6 полос – аккумулятор полностью заряжен



Во время зарядки вместо символа аккумулятора появляется **символ сетевого штекера**.



2. Статус автоматического режима:

При включенном автоматическом режиме на дисплее отображается **символ автоматического режима**.



3. Время:

Текущее время отображается в 24-часовом формате.



4. Сигнал мобильной связи:

Уровень сигнала

мобильной сети отображается в виде 4 полос. Чем больше закрашено полос, тем лучше прием сигнала.

Небольшой символ «x» над этими полосами означает отсутствие интернет-соединения.



В ходе инициализации радиомодуля (проверки аппаратного и программного обеспечения, например, после включения робота-газонокосилки) появляется знак вопроса.

11.4 Главное меню



Главное меню появляется,

- если осуществляется выход из индикатора статуса (⇒ 11.2) нажатием кнопки OK,
- если во втором уровне меню нажимается кнопка «Назад».

1. Запуск (⇒ 11.5)

Время кошения
Исходная точка
Кошение в



2. Возврат на базовую станцию (⇒ 11.6)

План кошения (⇒ 11.7)
Автоматический режим
Длительность кошения
Активное время
Новый план кошения



4. Подробнее (⇒ 11.8)
Заблокировать iMOW®
Кошение по краю
Настройки
Информация



11.5 Запуск

Запуск кошения 15:02	
Время кошения	1.5 h
Исх. точка	Исх. точка 1
Кошение в	Основн. участок

1. Время кошения:

Время кошения может быть установлено.

2. Исходная точка:

Можно выбрать исходную точку, в которой робот-газонокосилка начинает процесс кошения. Этот выбор возможен только, если установлены исходные точки и робот-газонокосилка находится на базовой станции.

3. Кошение в:

Можно выбрать участки для скашивания. Этот выбор возможен только в том случае, если установлены дополнительные участки.

11.6 Движение на базу

Робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор. При включенном автоматическом режиме робот-газонокосилка вновь обрабатывает скашиваемый участок в следующий возможный период активного времени.



RMI 422 PC:

Отправить робота-газонокосилку на базовую станцию можно также с помощью приложения. (⇒ 10.).

11.7 План кошения

План кошения 11:02	
Автоматический режим	Вкл.
Длить-ть кошения	18 h
Активное время	...
Новый план кошения	

Автоматический режим

Вкл. - Автоматический режим включен. Робот-газонокосилка косит газон в течение следующего активного времени.

Выкл. - Все периоды активного времени отключены.

Сегодня перерыв - Робот-газонокосилка автоматически не будет двигаться до следующего дня. Этот выбор возможен только в том случае, если в текущий день еще есть доступные периоды активного времени.

Длительность кошения

Длительность кошения на неделю можно установить. Настройка возможна только с типом плана кошения «Динамичный». Предустановленное значение рассчитано в соответствии с размером скашиваемого участка. (⇒ 14.4)



Соблюдать указания, приведенные в главе «Изменение программы».
(⇒ 15.3)

RMI 422 PC:

Длительность кошения можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

Активное время



Сохраненный план кошения

вызывается через меню «Активное время» в меню «План кошения». Прямоугольные участки под соответствующим днем означают сохраненные периоды активного времени. Кошение может выполняться в периоды активного времени, выделенные черным цветом, серые участки означают периоды активного времени без процессов кошения: например, при деактивированном активном времени.



При выключенном автоматическом режиме весь план кошения деактивирован, а все периоды активного времени выделены серым цветом.

Если периоды активного времени **отдельного дня** нужно скорректировать, то этот день

надо активировать кнопкой управления (влево или вправо) и открыть подменю **Активное время**.



В периоды активного времени с «галочкой» кошение разрешено, такие периоды выделяются в плане кошения черным цветом.

В периоды активного времени без «галочки» кошение не разрешено, они выделяются в плане кошения серым цветом.

! Соблюдать требования, приведенные в главе «Указания по кошению – активное время». (⇒ 14.3)

В периоды активного времени запрещено присутствие посторонних лиц в опасной зоне.



RMI 422 PC:

Редактирование периодов активного времени возможно также с помощью приложения. (⇒ 10.)

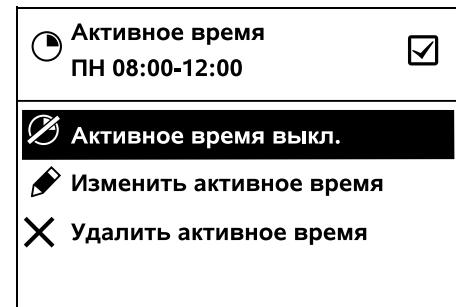
Сохраненные периоды активного времени можно выбирать и редактировать по отдельности.

Пункт меню **Новое активное время** может быть выбран, если сохранено менее 3 периодов активного времени в день.

Дополнительный период активного времени не должен пересекаться с другими периодами.

Если робот-газонокосилка не должен выполнять кошение в выбранный день, следует выбрать пункт меню **Удалить все акт. время**.

Изменение периодов активного времени:



Функция **Активное время выкл.** или **Активное время вкл.**

позволяет блокировать/разблокировать выбранный период активного времени для автоматического кошения.

Используя функцию **Изменить активное время**, можно изменять интервалы времени.

Если выбранный период активного времени больше не требуется, следует выбрать пункт меню **Удалить активное время**.

i Если интервалов времени недостаточно для требуемых процессов кошения и зарядки, необходимо увеличить/дополнить периоды активного времени или сократить длительность кошения. На дисплее появляется соответствующее сообщение.

Новый план кошения

Команда **Новый план кошения**  удаляет все сохраненные периоды активного времени. Запускается этап мастера установки «Программирование робот-газонокосилки». (⇒ 9.13)

i Если окончание новой программы совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка запускает автоматический режим кошения после подтверждения отдельных программ дня.

11.8 Подробнее

 Подробнее	10:27  
Заблокировать iMOW®	
Кош. по краям	
Настройки	...
Информация	...

1. Заблокировать iMOW®: Активация блокировки устройства.

Для разблокировки нажать указанную комбинацию кнопок. (⇒ 5.2)

2. Кош. по краям:

После активирования робот-газонокосилка обрабатывает кромку скашиваемого участка. После прохождения круга он возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор.

3. Настройки(⇒ 11.9)

4. Информация(⇒ 11.17)

11.9 Настройки

 Настройки	15:03  
    	
iMOW®	
Тип плана кош	Стандартный
Датчик дождя	< "I" >
Инд. статуса	

1. iMOW®:

Изменение настроек устройства (⇒ 11.10) 

2. Установка:

Изменение и тестирование установки (⇒ 11.13) 

3. Безопасность:

Изменение настроек безопасности (⇒ 11.15) 

4. Сервис:

Техническое обслуживание и сервис (⇒ 11.16) 

5. Область дилера:

Меню защищено кодом дилера. С помощью этого меню дилер принимает различные меры по техническому обслуживанию и сервису.  

11.10 iMOW® – настройки устройства

1. Тип плана кошения:

Стандартный: Робот-газонокосилка косит газон в течение всего активного времени. Только при зарядке процесс кошения прерывается.

Предварительно установлен тип плана кошения «Стандартный».

Динамичный: Количество и длительность кошения, а также процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью автоматически.

2. Датчик дождя:

Датчик дождя может быть настроен так, чтобы кошение во время дождя прерывалось или не начиналось.

- Настройка датчика дождя (⇒ 11.11)

3. Индикатор статуса:

Выбор информации, которая должна появляться на индикаторе статуса. (⇒ 11.2) 

- Настройка индикатора статуса (⇒ 11.12)

4. Время:

Установка текущего времени.

Чтобы исключить непреднамеренное кошение роботом-газонокосилкой, установленное время должно совпадать с текущим временем.

RMI 422 PC:

Время можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

5. Дата:

Установка текущей даты.

Чтобы исключить непреднамеренное кошение роботом-

газонокосилкой, установленная дата должна совпадать с фактической календарной датой.

RMI 422 PC:

Дату можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

6. Формат даты:

Установка нужного формата даты.



1

7. Язык:

Установка нужного языка дисплея. По умолчанию установлен тот язык, который был выбран при первой установке.



8. Контраст:

При необходимости можно настроить контрастность дисплея.



9. Режим потребления энергии (RMI 422 PC):



При выбранном режиме **Стандартный** робот-газонокосилка имеет постоянное Интернет-соединение, что обеспечивает доступ через приложение. (⇒ 10.)

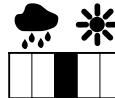
При выбранной функции **ECO** в целях экономии электроэнергии при перерывах в работе радиосвязь деактивируется, поэтому доступ к роботу-газонокосилке через приложение отсутствует. В приложении отображаются последние полученные данные.

11.11 Настройка датчика дождя

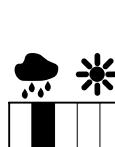
Для настройки 5-ступенчатого датчика нажать кнопку управления влево или вправо. Текущее значение отображается в меню «Настройки» в виде штрихов. < " " >

Смещение регулятора

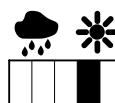
- влияет на чувствительность датчика дождя,
- продолжительность того, как долго робот-газонокосилка будет ожидать просыхания поверхности датчика после дождя.



При **средней** чувствительности робот-газонокосилка готов к работе при нормальных внешних условиях.



Переместить полосу **левее** для кошения при более высокой влажности. При перемещении полосы до упора влево робот-газонокосилка работает даже при влажных условиях и не приостанавливает кошение, если на датчик попадают капли дождя.



Переместить полосу **правее** для кошения при более низкой влажности. При перемещении полосы до упора вправо робот-газонокосилка выполняет кошение только при полностью сухом датчике дождя.

11.12 Настройка индикатора статуса

Для конфигурации индикатора статуса выбрать левую или правую индикацию с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой OK.

Заряд:

Индикация символа аккумулятора вместе с уровнем заряда в процентах



Ост. время:

Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах. Этот индикатор доступен только с типом плана кошения «Динамичный».



HU

Время и дата:

Актуальная дата и текущее время



LV

Время запуска:

Начало следующего запланированного кошения. При текущем периоде активного времени отображается текст «активирован».



LT

Процессы кошения:

Количество всех завершенных ранее процессов кошения



RU

Часы кошения:

Длительность всех завершенных ранее процессов кошения



ET

Участок пути:

Общий пройденный участок пути



DE

Сеть (RMI 422 PC):

Уровень сигнала мобильной сети с обозначением сети. Небольшой символ «x» или знак вопроса обозначает отсутствие соединения робот-газонокосилки с Интернетом. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



Прием GPS (RMI 422 PC):

GPS-координаты робот-газонокосилки. (⇒ 11.17)



11.13 Установка

1. Коридор:

Включение и выключение возврата на базовую станцию со смещением.

При активированном коридоре робот-

газонокосилка возвращается на базовую станцию вдоль ограничительного провода со смещением вовнутрь.

Можно выбрать один из **трех вариантов**:

Выкл. – установка по умолчанию Робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода.

Узко – 40 см

Робот-газонокосилка попеременно перемещается вдоль ограничительного провода или со смещением на 40 см.

Широко – 40 - 80 см

Расстояние до ограничительного провода при каждом возврате устройства на базу внутри этого коридора устанавливается в случайному порядке.

i При наличии внешней базовой станции, проходов и узких мест для возврата устройства на базу со смещением должны быть установлены **поисковые петли**. (⇒ 12.12)

Для возврата на базу со смещением необходимо учитывать минимальное расстояние между проводами в 2 м.

2. Исходные точки:

Робот-газонокосилка начинает процессы кошения либо от базовой станции (настройка по умолчанию), либо от одной из исходных точек.

Исходные точки устанавливаются в следующих случаях:

- если требуется перемещение в определенную зону участка, так как она обрабатывается в недостаточной мере,

- если доступ к зонам имеется только через один проход. Для таких зон участка необходимо устанавливать как минимум по одной исходной точке.

RMI 422 PC:

Исходным точкам может быть присвоен **радиус**. В таком случае робот-газонокосилка в начале кошения у соответствующей исходной точки всегда совершает круг вокруг этой исходной точки. И лишь после обработки данной зоны он переходит к скашиванию остального участка.

- Установка исходных точек (⇒ 11.14)

3. Дополнительные участки:

Активирование дополнительных участков.



Не активирован – установка по умолчанию

Активирован – устанавливается, если требуется кошение на дополнительных участках. В меню «Запуск» необходимо выбрать скашиваемую площадь (основной/дополнительный участок). (⇒ 12.10)

4. Кошение по краям:

Определение частоты кошения по краям.



Никогда – край никогда не скашивается.

Один раз – установка по умолчанию, край скашивается один раз в неделю.

Два раза / Три раза / Четыре раза / Пять раз – край скашивается два/три/четыре/пять раз в неделю.

5. Проверка края:

Объезд по краю для проверки правильности прокладки провода.



Запускается этап мастера установки «Проверка установки». (⇒ 9.)

i Для проверки правильности прокладки провода вокруг закрытых зон необходимо расположить робот-газонокосилку передней частью в направлении закрытой зоны на скашиваемом участке и запустить объезд по краю.

Во время объезда по краю определяется домашняя область робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную домашнюю область. (⇒ 14.5)

6. Переустановка:

Мастер установки перезагружается, текущий план кошения удаляется. (⇒ 9.)



11.14 Установка исходных точек

Для установки следует либо

- запрограммировать исходные точки, либо
- выбрать нужную исходную точку и установить ее вручную.

Запрограм. исх.точки:

После нажатия кнопки OK робот-газонокосилка запускает программирующий объезд вдоль ограничительного провода. Если робот-газонокосилка не находится на базовой станции, он сначала возвращается на станцию. Все имеющиеся исходные точки удаляются.





RMI 422 PC:

Во время ознакомительного объезда определяется домашняя область робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную домашнюю область. (⇒ 14.5)

Во время передвижения можно установить до 4 исходных точек, открыв откидную крышку и нажав кнопку OK.



Не нажимать кнопку STOP перед открытием крышки, это прервёт программирующий обезд.

Прерывание необходимо обычно только для того, чтобы изменить прокладку кабеля или устранить препятствие.

Прерывание процесса программирования:

Вручную – путем нажатия кнопки STOP. Автоматически – из-за препятствий на кромке скашиваемого участка.

- Если программирующий обезд был прерван автоматически, следует откорректировать положение ограничительного провода или устраниТЬ препятствия.
- Перед продолжением программирующего обезда проверить положение робота-газонокосилки. Устройство должно стоять либо на ограничительном проводе, либо внутри скашиваемого участка, при этом его передняя сторона должна быть обращена к ограничительному проводу.

Завершение процесса программирования:

Вручную – после прерывания. Автоматически – после установки устройства на базовую станцию. После установки устройства на базовую

станцию или после прерывания новые исходные точки сохраняются нажатием кнопки OK (после открытия откидной крышки).

Частота запуска:

Частота запуска задает, как часто должно начинаться кошение в исходной точке. По умолчанию установлено 2 из 10 процессов кошения (2/10) в каждой исходной точке.

- При необходимости после программирования можно изменить частоту запуска.
- Если процесс программирования был завершен преждевременно, то робота-газонокосилку с помощью соответствующей команды следует отправить на базовую станцию. (⇒ 11.6)

RMI 422 PC:

После программирования вокруг каждой исходной точки может быть установлен радиус от 3 м до 30 м. По умолчанию сохраненным исходным точкам радиус не присвоен.



Исходные точки с радиусом:

Если процесс кошения начинается в соответствующей исходной точке, робот-газонокосилка сначала обрабатывает участок внутри сегмента вокруг исходной точки. Лишь после этого он переходит к обработке остального скашиваемого участка.

Установка от 1 до 4 исходных точек:

Установить расстояние до исходных точек от базовой станции и задать частоту запуска.

Расстояние соответствует

расстоянию от базовой станции до исходной точки в метрах, замеренное по часовой стрелке.

Частота запуска может быть в диапазоне от 0 из 10 (0/10) до 10 из 10 процессов кошения (10/10).

RMI 422 PC:

Вокруг исходной точки может быть установлен радиус от 3 м до 30 м.



Базовая станция

определенна как исходная точка 0, из которой по умолчанию начинается кошение. Частота запуска соответствует вычисенному остаточному значению 10 из 10 выездов.

11.15 Безопасность

- Блокировка устройства
- Уровень
- Защита GPS (RMI 422 PC)
- Изменить PIN-код
- Стартовый сигнал
- Звуки меню
- Блокировка кнопок
- Состык. iMOW® + база

1. Блокировка устройства:

При нажатии кнопки OK активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается.

При нажатии кнопки OK активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается. (⇒ 5.2)



- Для отмены блокировки устройства нажать изображенную комбинацию кнопок.

2. Уровень:

Можно установить 4 уровня защиты, в зависимости от уровня активируются определенные блокировки и защитные устройства.



- **Нет:**
робот-газонокосилка не защищен.
- **Низк.:**
запрос PIN-кода активирован; согласование робота-газонокосилки и базовой станции, а также сброс устройства до заводских настроек возможны только после ввода PIN-кода.
- **Сред.:**
по аналогии с уровнем «Низк.», но при этом активирована блокировка по времени.
- **Высок.:**
всегда необходимо вводить PIN-код.

i Компания STIHL рекомендует устанавливать один из уровней защиты: «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Выбрать нужный уровень и подтвердить с помощью кнопки OK, при необходимости ввести 4-значный PIN-код.

Запрос PIN-кода:

Если косилку держать поднятой за ручку дольше 10 секунд, то появляется запрос PIN-кода. Если в течение 1 минуты не ввести PIN-код, включается аварийный звуковой сигнал, при этом автоматический режим выключается.

Блокировка стыковки:

Запрос кода PIN перед согласованием робота-газонокосилки и базовой

станции.

Блокировка сброса:

Запрос PIN-кода перед сбросом устройства до заводских настроек.

Блокировка по времени:

Запрос PIN-кода для изменения настройки, если PIN-код не вводился больше 1 месяца.

Защита настроек:

Запрос PIN-кода при изменении настроек.

3. Защита GPS (RMI 422 PC):

Включение и выключение контроля местоположения.
(⇒ 5.9)



Рекомендация:

i Следует всегда включать защиту GPS.

Перед включением ввести номер мобильного телефона владельца в приложении (⇒ 10.) и установить один из уровней защиты робота-газонокосилки «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

4. Изменить PIN-код:

При необходимости можно изменить 4-значный PIN-код.



i Пункт меню «Изменить PIN-код» появляется только при уровнях защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Ввести сначала старый PIN-код и подтвердить кнопкой OK.
- Ввести новый 4-значный PIN-код и подтвердить кнопкой OK.



STIHL рекомендует записать измененный PIN-код.

Если PIN-код был введен неправильно 5 раз, то требуется 4-значный **главный код**, кроме того, автоматический режим деактивируется.

Для создания главного кода необходимо сообщить дилеру 9-значный серийный номер и 4-значную дату, которая отображается в окне выбора.

5. Стартовый сигнал:



Включение и выключение звукового сигнала, который раздается перед включением ножа косилки.

6. Звуки меню:



Включение и выключение звукового сигнала в виде щелчка, который раздается при открытии меню или подтверждении кнопкой OK.

7. Блокировка кнопок:



При включенной блокировке кнопками на дисплее можно пользоваться только в том случае, если сначала нажать кнопку **Назад** и удерживать ее, а затем нажать кнопку управления **Вперед**. Блокировка кнопок активируется через 2 минуты после последнего нажатия какой-либо кнопки.

8. Состык. iMOW® + база:

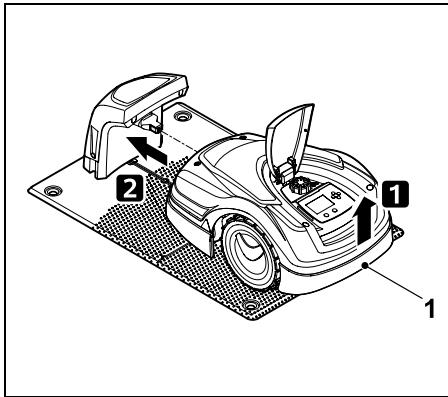


После первого запуска робот-газонокосилка работает только вместе с установленной базовой станцией.

После замены базовой станции или электронных компонентов робота-газонокосилки, а также для запуска робота-газонокосилки на следующем сканируемом участке с другой базовой

станцией необходимо выполнять согласование робота-газонокосилки и базовой станции.

- Установить базовую станцию и подсоединить ограничительный провод. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- После нажатия кнопки OK ввести PIN-код, после чего робот-газонокосилка ищет сигнал провода и автоматически сохраняет его. Процесс занимает несколько минут. (⇒ 9.11)

i PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

2. Поиск обрыва провода:

Если на базовой станции часто мигает красный светодиод, то ограничительный провод оборван. (⇒ 13.1)

- Поиск обрыва провода (⇒ 16.7)

3. Зимн.простой:

При нажатии кнопки OK робот-газонокосилка переходит в режим зимнего простоя. Настройки сохраняются, время и дата сбрасываются.

- Перед режимом зимнего простоя следует полностью зарядить аккумулятор.
- При повторном вводе в эксплуатацию вывести устройство из режима простоя, нажав любую кнопку.

4. Сброс настроек:

При нажатии OK робот-газонокосилка возвращается к заводским установкам, мастер установки запускается заново. (⇒ 9.6)

- После нажатия кнопки OK вводится PIN-код.

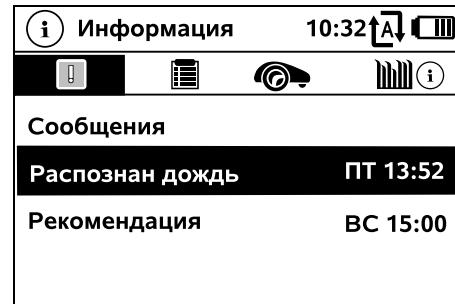
i PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

11.16 Сервис

1. Замена ножа:

Установка нового ножа косилки подтверждается кнопкой OK. Счетчик обнуляется.

11.17 Информация



1. Сообщения:

Список всех активных ошибок, нарушений и рекомендаций с указанием времени их появления. При бесперебойной работе появляется текст «Нет сообщений». Подробности сообщения появляются после нажатия кнопки «OK». (⇒ 24.)

2. События:

Список последних действий робота-газонокосилки. Подробности события (дополнительный текст, время и код) появляются после нажатия кнопки «OK».

i Если некоторые действия возникают слишком часто, необходимо обратиться к дилеру за дополнительной информацией. Ошибки в обычном режиме работы отображаются в сообщениях.

3. Статус iMOW®:

Информация о роботе-газонокосилке

- Заряд: Уровень заряда в процентах

- Ост. время:
Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах
- Дата и время
- Время запуска:
Начало следующего запланированного кошения
- Количество всех завершенных процессов кошения
- Часы кошения:
Длительность всех завершенных процессов кошения в часах
- Участок пути:
Общее пройденное расстояние в метрах
- Серий. №:
серийный номер робота-газонокосилки, указан также на заводской табличке (см. раздел «Описание устройства»). (⇒ 3.1)
- Аккумулятор:
Серийный номер аккумулятора
- ПО:
Установленное программное обеспечение устройства

4. Статус газона:

Информация о газонном участке



- Скашиваемый участок в квадратных метрах:
Значение вводится при первой установке или переустановке. (⇒ 9.6)
- Время круга:
Длительность прохождения одного круга вокруг скашиваемого участка в минутах и секундах

– Исходные точки 1–4:
Расстояние до соответствующей исходной точки от базовой станции в метрах, замеренное по часовой стрелке. (⇒ 11.14)

- Периметр:
Периметр скашиваемого участка в метрах
- Кош. по краям:
Частота кошения по краям в неделю (⇒ 11.13)

5. Статус радиомодуля (RMI 422 PC):

Информация о радиомодуле



- Спутники:
Количество спутников в диапазоне захвата
- Положение:
Текущее положение робота-газонокосилки; данная функция доступна при наличии должного соединения со спутниками
- Уровень сигнала:
Уровень сигнала мобильной сети; чем больше плюсов (макс. «++++»), тем лучше соединение.
- Сеть:
Код сети, состоящий из кодов страны (MCC) и оператора (MNC)
- Номер мобил. связи:
Номер мобильного телефона владельца; вводится в приложении. (⇒ 10.)
- IMEI:
Номер аппаратного обеспечения радиомодуля
- IMSI:
Международный идентификатор мобильного абонента

- SW:
Версия программного обеспечения радиомодуля
- Серий. №:
Серийный номер радиомодуля
- Серий. № модема:
Серийный номер модема

12. Ограничительный провод



Перед укладкой ограничительного провода, особенно перед первой его установкой, следует прочитать всю главу и точно спланировать укладку провода.



Выполнить первую установку, используя мастер установки. (⇒ 9.)

Если вам требуется поддержка, то дилер STIHL охотно окажет вам помощь в подготовке скашиваемого участка и установке ограничительного провода.

Перед окончательной фиксацией ограничительного провода проверить его прокладку. (⇒ 9.) Подгонка проложенного провода требуется, как правило, в области проходов, в узких местах или закрытых зонах.

Подгонка может потребоваться,

- если технические возможности робота-газонокосилки ограничены, например, из-за очень узких проходов или прокладки провода рядом с металлическими предметами или по газонному участку, под которым имеется металл (например, водопровод или электрические кабели),
- если скашиваемый участок специально переделан под использование робота-газонокосилки.

i Отступы от провода, указанные в данной «Инструкции по эксплуатации», приведены с учетом прокладки ограничительного провода на газонном участке.

Ограничительный провод можно также закапывать на глубину до 10 см (например, с помощью кабелеукладочной машины).

Однако закапывание провода в земле, как правило, влияет на прием сигнала, особенно в тех случаях, если ограничительный провод проходит под плитами или брускаткой. При определенных обстоятельствах робот-газонокосилка движется с увеличенным смещением наружу вдоль ограничительного провода, что требует больше свободного пространства в проходах, узких местах, а также при движении по кромке. При необходимости откорректировать прокладку провода.

12.1 Планирование прокладки ограничительного провода



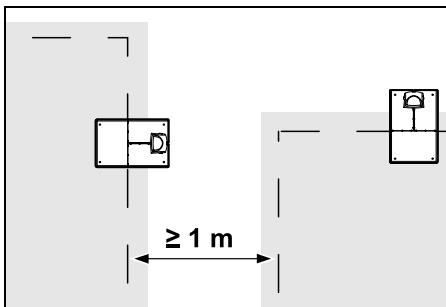
Учитывать примеры установки, приведенные в конце данной «Инструкции по эксплуатации». (⇒ 27.) Закрытые зоны, проходы, дополнительные участки, поисковые петли и запасы провода в ходе прокладки ограничительного провода следует устанавливать одновременно, чтобы исключить последующую корректировку.

- **Задать местоположение базовой станции.** (⇒ 9.1)
- УстраниТЬ **препятствия** на скашиваемом участке или предусмотреть закрытые зоны. (⇒ 12.9)
- **Ограничительный провод:** Ограничительный провод должен укладываться непрерывным контуром вокруг всего скашиваемого участка.
Максимальная длина:
500 м



На небольших скашиваемых участках при длине провода меньше 80 м вместе с входящим в комплект ограничительным проводом необходимо установить специальную принадлежность **AKM 100**. (⇒ 9.9)

- **Проходы и дополнительные участки:** Для кошения в автоматическом режиме все зоны скашиваемого участка соединить **проходами**. (⇒ 12.11) Если для этого не хватает места, то следует создать **дополнительные участки**. (⇒ 12.10)
- При прокладке ограничительного провода соблюдать **расстояния** (⇒ 12.5):
 - до препятствий, пригодных для движения (уровень высоты меньше +/- 1 см, например, дорожки): **0 см** до проходов: **22 см** до высоких препятствий (например, стен, деревьев): **28 см** минимальное расстояние в узких местах: **44 см** до водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов): **100 см**
- **Углы:** Не прокладывать провод под острым углом (меньше 90°)
- **Поисковые петли:** Если требуется возврат устройства на базу со смещением (коридор), при наличии проходов или внешней базовой станции необходимо установить поисковые петли. (⇒ 12.12)
- **Запасы провода:** Для облегчения последующего изменения прокладки ограничительного провода необходимо выполнить несколько запасов провода. (⇒ 12.15)



Скашиваемые участки не должны накладываться друг на друга. Следует соблюдать минимальное расстояние **≥ 1 м** между ограничительными проводами двух скашиваемых участков.

i Смотанные остатки ограничительного провода могут стать причиной неисправностей, поэтому их необходимо удалить.

12.2 Составление схемы скашиваемого участка



При установке робота-газонокосилки и базовой станции рекомендуется составить схему скашиваемого участка. Для этого предусмотрена одна страница в начале данной инструкции по эксплуатации. Эту схему следует актуализировать в соответствии с появляющимися изменениями.

Содержание схемы:

- **Контур скашиваемого участка с** важными препятствиями, границы и возможные закрытые зоны, в которых не разрешается работать роботу-газонокосилке. (⇒ 27.)

- Расположение **базовой станции** (⇒ 9.8)
- Размещение **ограничительного провода**
За короткий срок ограничительный провод врастает в почву и его больше не видно. Особено важно пометить укладку провода вокруг препятствий. (⇒ 9.9)
- Расположение **соединителей провода**
Через короткое время используемые соединители проводов более не видны. Их расположение следует записать, чтобы при необходимости была возможность заменить их. (⇒ 12.16)

12.3 Прокладка ограничительного провода

i Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод. **Установочные комплекты** с необходимыми монтажными материалами входят в перечень принадлежностей и имеются в наличии у дилеров STIHL. (⇒ 18.)

Направление прокладки провода (по часовой или против часовой стрелки) можно выбрать по необходимости.

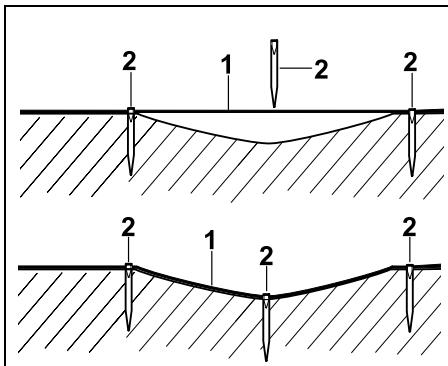
Запрещается тянуть фиксаторы за ограничительный провод — для этого следует всегда использовать подходящий инструмент (например, пассатики).

Нарисовать схему прокладки ограничительного провода. (⇒ 12.2)

- Установить базовую станцию. (⇒ 9.8)
- Ориентируясь на базовую станцию, уложить ограничительный провод вокруг скашиваемого участка и имеющихся препятствий (⇒ 12.9), затем закрепить его в почве фиксаторами. Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения iMOW®. (⇒ 12.5)
Соблюдать указания, приведенные в главе «Первая установка». (⇒ 9.9)
- Подсоединить ограничительный провод. (⇒ 9.10)

**Указание:**

Избегать чрезмерного натяжения ограничительного провода, чтобы избежать обрыва провода. Особенно при прокладке с помощью устройства для прокладки провода следить за тем, чтобы ограничительный провод свободно выходил из катушки, без натяжения.



Ограничительный провод (1) прокладывается на поверхности земли и при наличии неровностей закрепляется дополнительным количеством фиксаторов (2). Это предотвращает обрезание провода ножом косилки.

12.4 Подсоединение ограничительного провода

- Вынуть сетевой штекер и затем снять крышку базовой станции.



- Вложить ограничительный провод в кабелепроводы опорной пластины, вставить в цоколь, обрезать изоляцию на концах и подсоединить к базовой станции.
Соблюдать указания, приведенные в главе «Первая установка». (⇒ 9.10)

- Установить крышку базовой станции и затем вставить сетевой штекер.

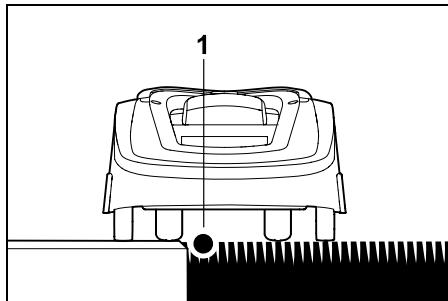


- Проверить сигнал провода. (⇒ 9.11)

- Проверить установку устройства на базовую станцию. (⇒ 15.6)

При необходимости откорректировать положение ограничительного провода в зоне базовой станции.

12.5 Отступы для провода – использовать шаблон для измерения iMOW®



Вдоль препятствий, по которым возможно движение (например, террасы или дорожки), ограничительный провод (1) можно прокладывать **без отступа**. Робот-газонокосилка передвигается в таком случае одним задним колесом за

пределами скашиваемого участка. Максимальный уровень высоты до луговины: **+/- 1 см**



При уходе за кромкой газона следить за тем, чтобы ограничительный провод не был поврежден. При необходимости ограничительный провод следует прокладывать на небольшом расстоянии (2-3 см) от кромки газона.

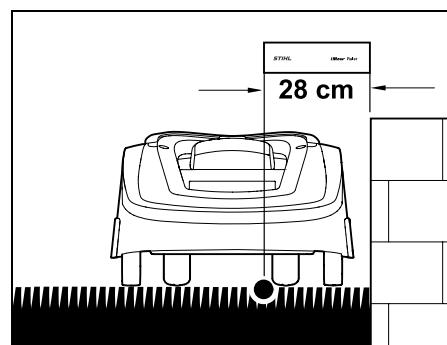
Замер отступов от провода с помощью шаблона для измерения iMOW®:

Чтобы ограничительный провод проложить с правильным отступом от кромки газонного участка и препятствий, для замера расстояний необходимо использовать шаблон для измерения iMOW®.



Высокое препятствие:

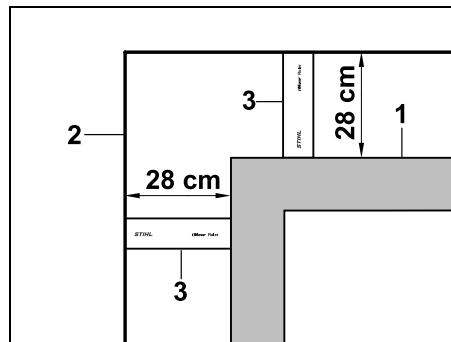
Расстояние между высоким препятствием и ограничительным проводом.



Робот-газонокосилка должен передвигаться только в пределах скашиваемого участка и не должен задевать препятствие.

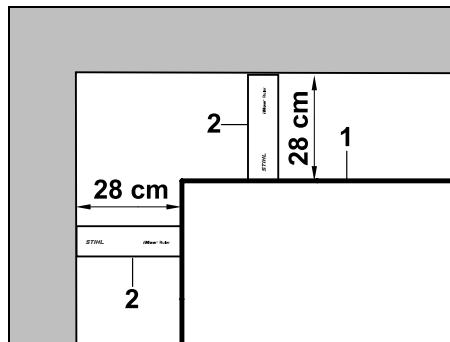
За счет расстояния 28 см робот-газонокосилка движется вдоль ограничительного провода в углу высокого препятствия, не задевая его при этом.

Прокладка провода вокруг высоких препятствий:



При укладке провода вокруг таких высоких препятствий (1), как стены или высокие клумбы, необходимо точно придерживаться в углах расстояния от провода, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствие. Проложить ограничительный провод (2) с помощью шаблона для измерения iMOW® (3), как показано на рисунке.

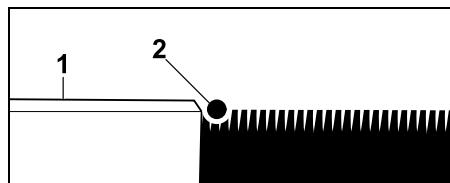
Расстояние до провода: 28 см



При прокладке ограничительного провода (1) во внутреннем углу высокого препятствия замерить расстояние до провода с помощью шаблона для измерений iMOW® (2).
Расстояние до провода: 28 см

Замер высоты препятствий:

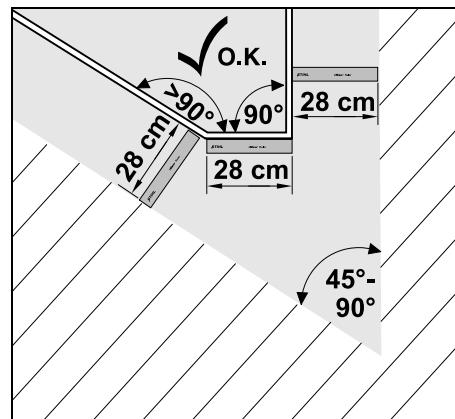
Робот-газонокосилка может передвигаться также по соседним участкам, например, по дорожкам, если преодолеваемый уровень высоты меньше $+/- 1$ см.



Разница высот до препятствий, по которым можно передвигаться (1), меньше $+/- 1$ см: Проложить ограничительный провод (2) без соблюдения расстояния до препятствия.

i При необходимости установить такую высоту скашивания, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствия косилочным механизмом. При установке минимальной высоты скашивания робот-газонокосилка может преодолевать лишь более низкие препятствия, чем указано.

12.6 Острые углы



В зоне заостренного угла газона ($45^{\circ} - 90^{\circ}$) ограничительный провод прокладывается, как показано на рисунке. Два угла должны быть на расстоянии друг от друга как минимум **28 см**, что робот-газонокосилка мог двигаться по краю.

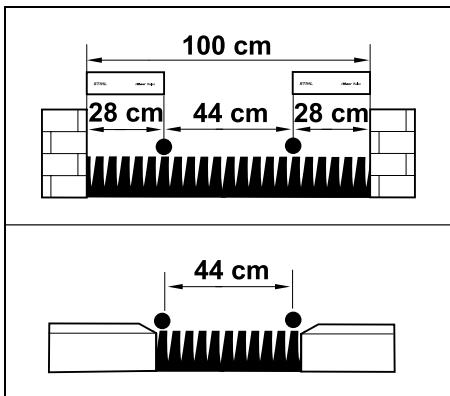
Не прокладывать провод на углах меньше 45° .

12.7 Узкие места

i Если на скашиваемом участке установлены узкие места, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (\Rightarrow 11.13) или должны быть установлены поисковые петли. (\Rightarrow 12.12)

Робот-газонокосилка проезжает все узкие места автоматически, если соблюдаются минимальное расстояние от провода. Более узкие зоны скашиваемого участка следует разграничить, соответствующим образом проложив ограничительный провод.

Если два скашиваемых участка соединены друг с другом узкой зоной, в которой возможно движение, то можно установить проход. (\Rightarrow 12.11)



Минимальное расстояние между проводами составляет **44 см**.

В результате в **узких местах** требуется следующее пространство:

- между высокими препятствиями высотой более $+/- 1$ см, например, между стенами высотой **100 см**,
- между соседними участками, по которым можно передвигаться, с уровнем высоты ниже $+/- 1$ см (например, дорожки) **44 см**.

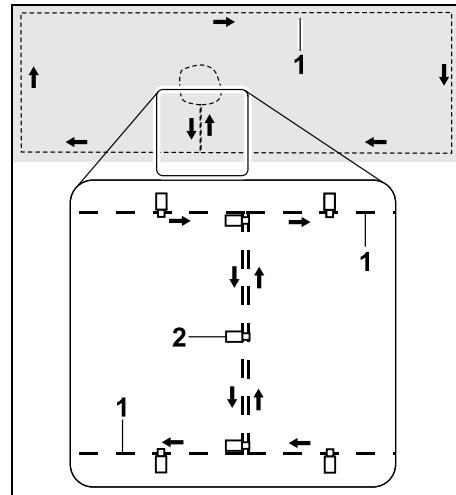
12.8 Установка соединительных участков

Робот-газонокосилка игнорирует сигнал ограничительного провода, если провода прокладываются параллельно и близко друг к другу. Соединительные участки должны быть установлены:

- если требуется установка дополнительных участков; (\Rightarrow 12.10)
- если необходимы закрытые зоны. (\Rightarrow 12.9)

i STIHL рекомендует создавать соединительные участки вместе с соответствующими закрытыми зонами или дополнительными участками по мере прокладки провода.

При последующей установке ограничительную петлю провода необходимо разъединить, а соединительные участки связать с помощью входящих в комплект соединителей провода. (\Rightarrow 12.16)



На соединительных участках ограничительный провод (1) прокладывается параллельно, не разрешается перекрещивание проводов и их близкое расположение друг к другу. Соединительные участки следует закрепить в почве достаточным количеством фиксаторов (2).

12.9 Закрытые зоны

Закрытые зоны устанавливаются

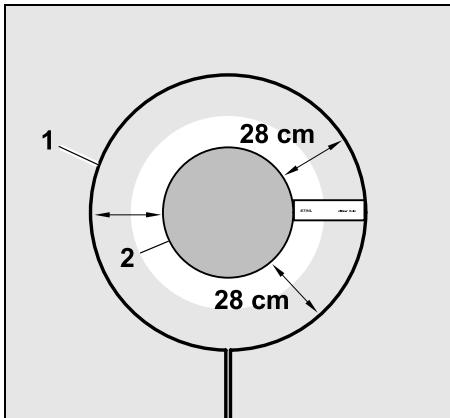
- вокруг препятствий, которые не должен задевать робот-газонокосилка,
- вокруг недостаточно устойчивых препятствий,
- вокруг слишком низких препятствий. Минимальная высота: 8 см

STIHL рекомендует:

- либо окружать препятствия закрытыми зонами, либо устранять их.

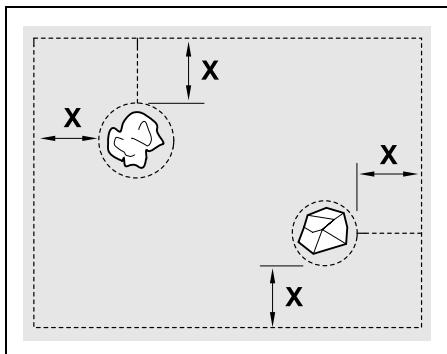
- Закрытые зоны после первой установки или корректировки проложенного провода необходимо проверять с помощью команды «Проверить край». (\Rightarrow 11.13)

Отступ при прокладке ограничительного провода вокруг закрытой зоны: **28 см**



Робот-газонокосилка передвигается вдоль ограничительного провода (1), не задевая при этом препятствие (2).

Чтобы обеспечить надежную работу, закрытые зоны должны быть в целом круглыми и не должны иметь овальных, угловых или изогнутых внутрь форм.

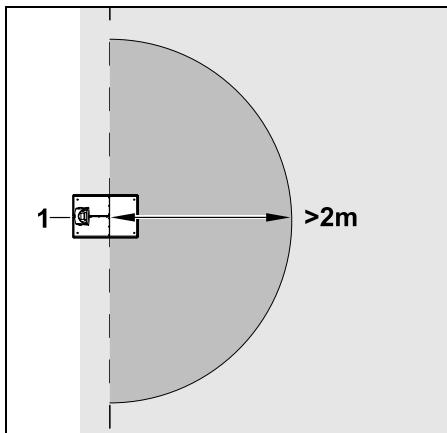


Закрытые зоны должны иметь **минимальный диаметр** 56 см. **Расстояние до контура кошения (X)** должно быть больше 44 см.

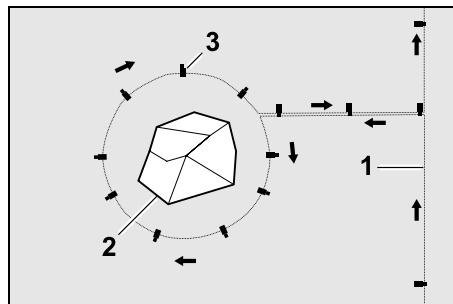


Рекомендация:

Закрытые зоны круглой формы должны иметь максимальный диаметр 2 - 3 м.



Чтобы не нарушать процесс установки устройства на базовую станцию, в радиусе не менее 2 м вокруг базовой станции (1) запрещена установка закрытых зон.



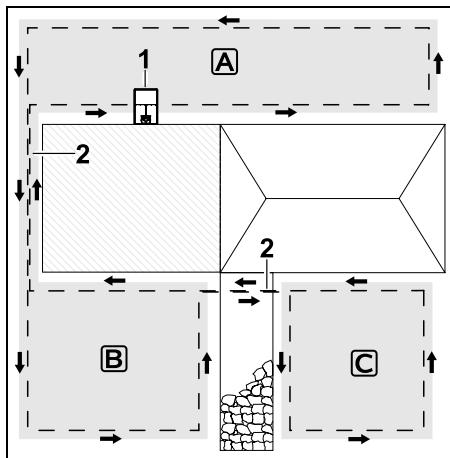
Ограничительный провод (1) проложить от края кошения к препятствию на правильном расстоянии вокруг препятствия (2), после чего закрепить в почве достаточным количеством фиксаторов (3). Затем проложить ограничительный провод обратно к краю кошения.

Между препятствием и краем кошения ограничительный провод следует прокладывать **параллельно рядом**, чтобы они образовывали соединительный участок. Важно при этом придерживаться направления прокладывания вокруг закрытой зоны (\Rightarrow 12.8)

12.10 Дополнительные участки

Дополнительные участки — это зоны скашиваемого участка, которые робот-газонокосилка не может обрабатывать **полностью в автоматическом режиме**, так как эти зоны разделены между собой. Таким образом, несколько отдельных скашиваемых участков можно окружить по периметру одним ограничительным проводом. Робота-газонокосилку необходимо вручную переносить с одного

скашиваемого участка на другой. Процесс кошения запускается в меню «Запуск» (⇒ 11.5).



Базовая станция (1) устанавливается на скашиваемом участке **A** и обрабатывает его по плану кошения полностью автоматически.

Дополнительные участки **B** и **C** соединены с соединительными участками (2) со скашиваемым участком **A**. На всех участках ограничительный провод должен укладываться в одном и том же направлении, на соединительных участках не допускается перекрещивание ограничительного провода.

- Активировать дополнительные участки в меню «Подробнее – Настройки – Установка». (⇒ 11.13)

для соединения можно установить проход. Таким образом, все скашиваемые участки могут обрабатываться **автоматически**.

i В проходах газон скашивается только при обьезде ограничительного провода. При необходимости следует активировать автоматическое кошение по краям или регулярно скашивать зону прохода вручную. (⇒ 11.13), (⇒ 11.13)

Если на скашиваемом участке установлены проходы, возврат устройства на базу со смещением (коридор) должен быть отключен (⇒ 11.13) или должны быть установлены поисковые петли. (⇒ 12.12)

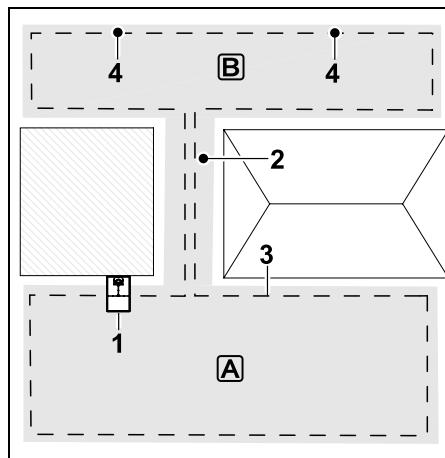
Указанные расстояния от провода и шаблон для прохода приведены с учетом прокладки ограничительного провода на газонном участке. При очень глубоком прокладывании ограничительного провода, например, под уличной плиткой, параметры меняются. Проверить функционирование и при необходимости изменить прокладывание провода.

Необходимые условия:

- **Минимальная ширина** между неподвижными препятствиями в зоне прохода составляет 88 см, между дорожками, пригодными для передвижения — 22 см.

i В длинных проходах в зависимости от состояния почвы следует оставлять чуть больше пространства. Длинные проходы следует по возможности устанавливать всегда посередине между препятствиями.

- По проходу можно свободно проезжать.
- В зоне второго скашиваемого участка определена хотя бы 1 исходная точка. (⇒ 11.14)



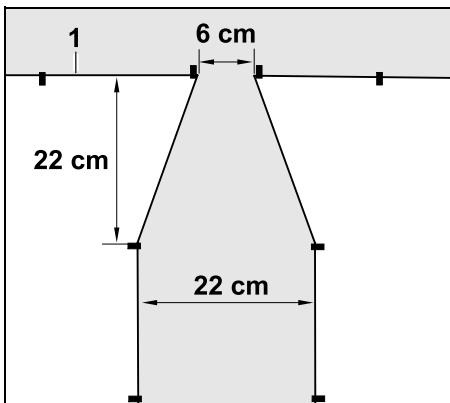
Базовая станция (1) устанавливается внутри скашиваемого участка **A**. Скашиваемый участок **B** соединен со скашиваемым участком **A** проходом (2). Робот-газонокосилка может непрерывно передвигаться вдоль ограничительного провода (3). Для обработки скашиваемого участка **B** необходимо определить исходные точки (4). (⇒ 11.14) Отдельные процессы кошения

12.11 Проходы

Если требуется кошение нескольких участков (например, скашиваемые участки перед домом и позади него), то

начинаются у исходных точек в зависимости от настройки (частота запуска).

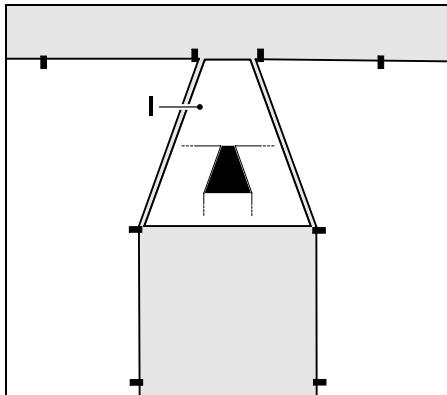
Установка начала и конца прохода:



В начале и конце прохода ограничительный провод (1) следует прокладывать в виде воронки. Это позволяет избежать случайного заезда робота-газонокосилки в проход в процессе кошения.

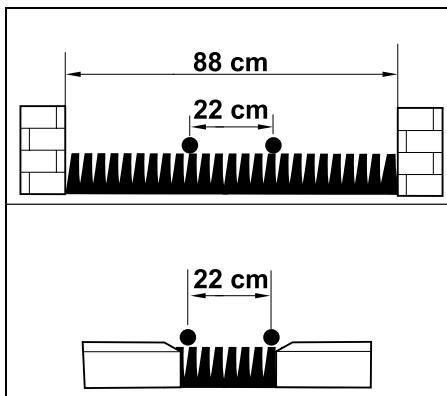
i Размеры сильно зависят от окружающих условий и местности. На проходах с воронкообразным началом или концом всегда следует проверять проходимость этих участков роботом-газонокосилкой.

Проложить ограничительный провод слева и справа от начала прохода примерно на одну длину устройства.



В качестве альтернативы для установки воронкообразного входа и выхода можно использовать входящий в комплект шаблон для прохода (I).

Установка прохода:

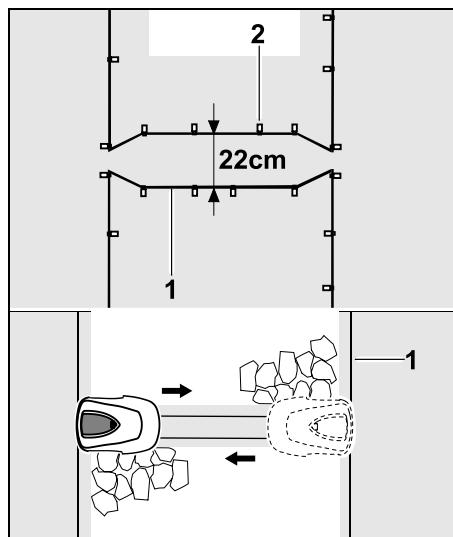


Расстояние между проводами в проходах: **22 см**

В результате требуется следующее пространство:

– между высокими препятствиями (высотой более 1 см – например, между стенами):
88 см,

- между пешеходными дорожками или препятствиями (высотой менее 1 см – например, между дорожками):
22 см.



В проходах ограничительный провод (1) прокладывается параллельно и закрепляется достаточным количеством фиксаторов (2) в почве. В начале и конце прохода необходимо установить воронкообразный въезд и выезд.

12.12 Поисковые петли для возврата устройства на базу со смещением

При активировании функции возврата устройства на базу со смещением поисковые петли требуются в том случае,

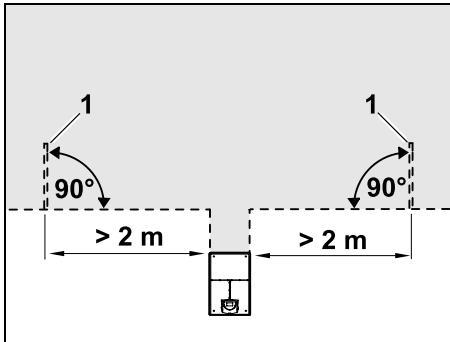
- если была установлена внешняя базовая станция,
либо

- если на скашиваемом участке имеются проходы или узкие места.

Принцип действия:

Если робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода со смещением вовнутрь, то во время возврата на базу он пересекает одну из поисковых петель. Затем он движется к ограничительному проводу и возвращается на базовую станцию.

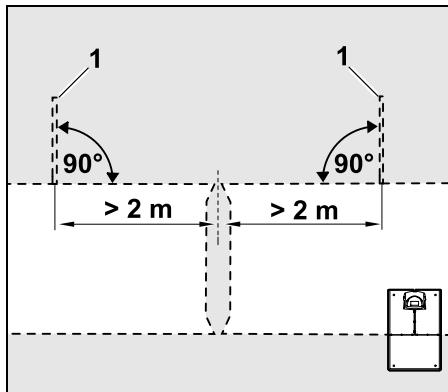
Поисковые петли при внешней базовой станции:



Слева и справа от проезда к внешней базовой станции необходимо установить две поисковые петли (1) под углом 90° относительно ограничительного провода, но только на той части скашиваемого участка, до которой можно добраться через проход. Минимальное расстояние до въезда в проезд: **2 м**.

Минимальное расстояние до проезда: **2 м**

Поисковые петли при наличии проходов:

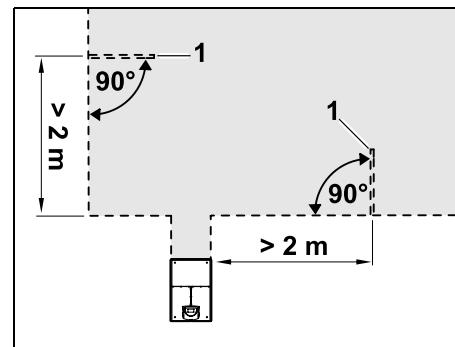


Слева и справа от въезда в проход необходимо установить две поисковые петли (1) под углом 90° относительно ограничительного провода, но только на той части скашиваемого участка, до которой можно добраться через проход. Минимальное расстояние до въезда в проезд: **2 м**.

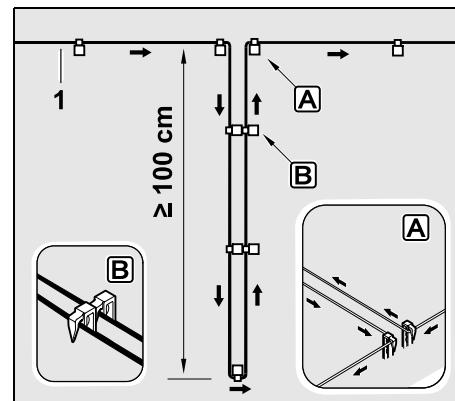


При наличии нескольких проходов, следующих друг за другом, поисковые петли необходимо установить на каждом соответствующем скашиваемом участке.

Установка поисковой петли:



Поисковые петли запрещено устанавливать вблизи углов. Минимальное расстояние до углов: **2 м**



Необходимо установить поисковую петлю на газонном участке, как показано на рисунке. Ограничительный провод (1) с края **A** должен быть закреплен в почве двумя фиксаторами и не должен пересекаться.

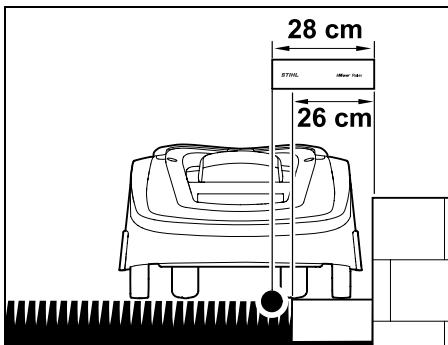
Минимальная длина: **100 см**
Прокладка провода «гвоздь к гвоздю» **B**

- Поисковую петлю следует закреплять в почве достаточным числом фиксаторов.

12.13 Точное кошение кромок

i Вдоль высоких препятствий образуется полоса шириной до 26 см с нескошенной травой. При необходимости вокруг высоких препятствий можно положить бордюрные камни.

Минимальная ширина бордюрных камней:



Проложить ограничительный провод на расстоянии 28 см от препятствия. Для обеспечения полного кошения кромки газона бордюрные камни должны иметь ширину не менее 26 см. При установке более широких бордюрных камней увеличивается точность обработки кромки газона.

12.14 Покатая территория вдоль ограничительного провода



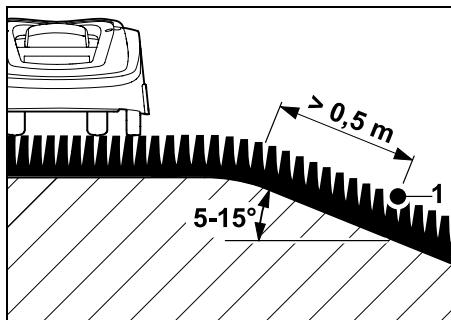
Указание:

Для надежной установки рекомендуется прокладывать ограничительный провод максимально до уклона на 10° (17 %). Провод можно уложить до уклона на 15° (27 %), но это может значительно увеличить расход провода и потребовать более долгой регулировки прокладывания провода. Также следует обязательно отметить склоны в садовых чертежах.

Чтобы робот-газонокосилка автоматически и без сбоев в работе осуществляла кошение на покатом скашиваемом участке (уклон до 15°), ограничительный провод должен быть проложен на скате с соблюдением минимального расстояния от кромки участка.

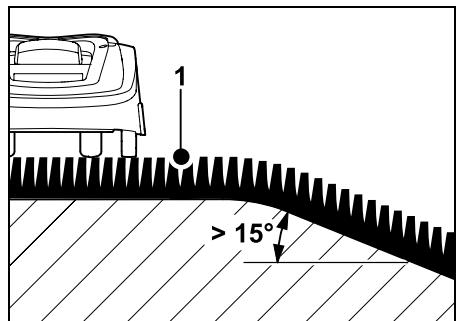
До водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов): должно быть соблюдено расстояние не менее 100 см.

Покатый участок с уклоном 5° - 15°:



Если на скашиваемом участке имеется покатый участок с уклоном 5° - 15°, ограничительный провод может быть проложен под кромкой покатого участка, как показано на рисунке. Для обеспечения исправной работы робота-газонокосилки должно быть соблюдено минимальное расстояние (0,5 м) между кромкой участка и ограничительным проводом.

Покатый участок с уклоном > 15°:

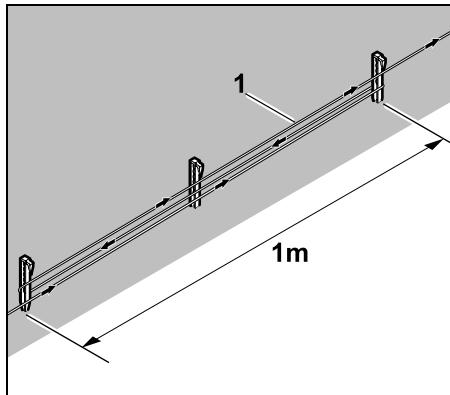


Если на скашиваемом участке имеется покатая территория с уклоном > 15°, на которой необходимо установить ограничительный провод, рекомендуется прокладывать ограничительный провод (1) на ровной поверхности над кромкой участка, как показано на рисунке. При этом кошение кромки и покатого участка не осуществляется.

12.15 Установка запасов провода

Установленные на определенном расстоянии запасы провода облегчают последующее изменение положения базовой станции или расположения ограничительного провода.

Установка запасов провода особенно требуется вблизи сложных проходов.

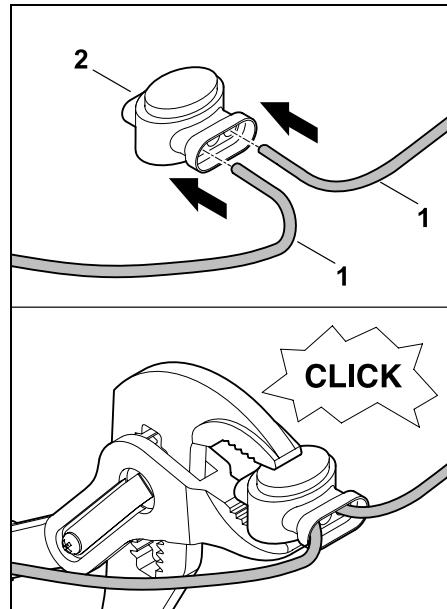


Уложить ограничительный провод (1) между 2-мя фиксаторами, расположенными на расстоянии прибл. 1 м, как показано на рисунке. Закрепить запас провода посередине на почве с помощью дополнительного фиксатора.

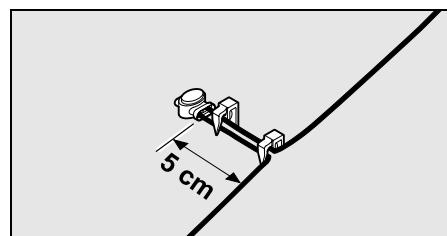
12.16 Применение соединителей проводов

Для удлинения ограничительного провода или соединения свободных концов провода разрешается применять только заполненные гелем соединители проводов, доступные в качестве принадлежностей. Они предотвращают преждевременный износ (например, коррозию на концах провода) и гарантируют оптимальное соединение.

Отметить положение соединителей провода на схеме скашиваемого участка. (⇒ 12.2)



Свободные неизолированные концы провода (1) следует вставлять в соединитель провода (2) до упора. Сдавить соединители провода подходящими клещами, при этом следить за правильной фиксацией.



Для разгрузки ограничительного провода от натяжения закрепить его в почве двумя фиксаторами, как показано на рисунке.

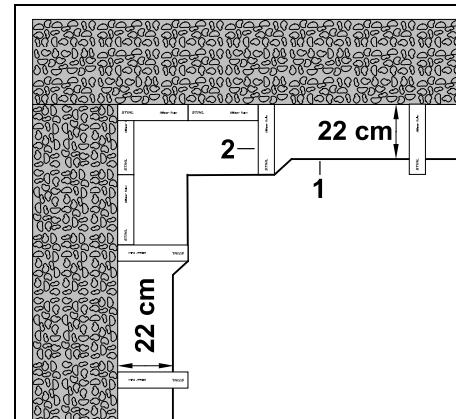
12.17 Узкие расстояния до кромки

Можно уменьшить расстояние между проводами до высокого препятствия по прямой, а не по углам на **22 см**. Это приводит к увеличению площади скашивания.

При объезде по краю участка (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) следить, чтобы между роботом-газонокосилкой и препятствиями имелось достаточное расстояние (не менее 5 см). При необходимости увеличить расстояние до препятствий.

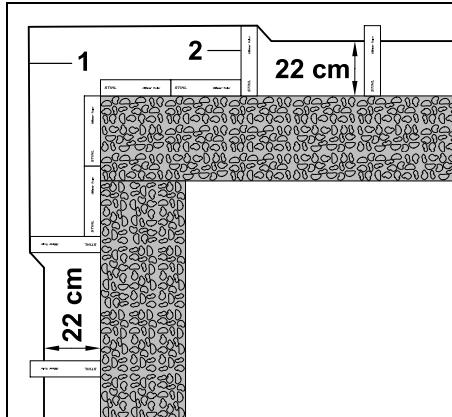
Также следует обязательно отметить узкие расстояния до края в садовом чертеже. (⇒ 12.2)

Узкие расстояния до кромки во внутренних углах:



Проложить ограничительный провод (1) во внутреннем углу, как показано на рисунке. Использовать шаблон для измерения iMOW® (2).

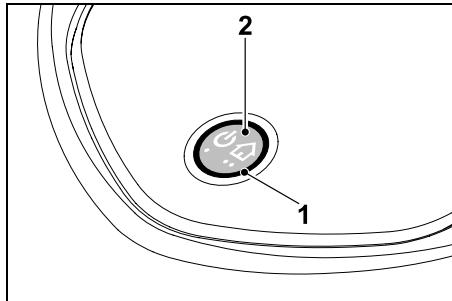
Узкие расстояния до кромки во внешних углах:



Проложить ограничительный провод (1) во внешнем углу, как показано на рисунке. Использовать шаблон для измерения iMOW® (2).

13. Базовая станция

13.1 Элементы управления базовой станции



Красный круглый светодиод (1) информирует о статусе базовой станции и сигнале провода.

Клавиша функций (2):

- Включение и выключение базовой станции
- Активация вызова базы
- Активация поиска обрыва провода

Светодиод не горит:

- Базовая станция и сигнал провода выключены.

Светодиод непрерывно горит:

- Базовая станция и сигнал провода включены.
- Робот-газонокосилка находится не на базовой станции.

Светодиод медленно мигает (2 секунды включен – краткое выключение):

- Робот-газонокосилка установлен на базовой станции, аккумулятор, если нужно, заряжается.
- Базовая станция и сигнал провода включены.

Светодиод часто мигает:

- Ограничительный провод оборван – обрыв провода или неправильно подключение провода к базовой станции.(⇒ 16.6)

Светодиод горит в течение 3 секунд, затем 1-секундная пауза:

- Вызов базы был активирован.

Светодиод 3 раза мигает быстро, 3 раза медленно, 3 раза быстро, затем пауза в 5 секунд (сигнал SOS):

- Ошибка базовой станции.

Включение и выключение базовой станции:

В автоматическом режиме включение и выключение базовой станции осуществляются автоматически.

Если робот-газонокосилка не находится в базовой станции, то при **коротком нажатии кнопки** происходит активация базовой станции. Сигнал провода остается активным в течение 48 часов, если до этого робот-газонокосилка не был подключен к базовой станции.

2-секундное нажатие клавиши отключает базовую станцию.

Активация вызова базы:

Кратко нажать клавишу в процессе косьбы дважды в течение 2 секунд.

Робот-газонокосилка заканчивает кошение, находит ограничительный провод и возвращается на базовую станцию, чтобы зарядить аккумулятор. В текущий период активного времени больше кошение не производится.

i Вызов базы остается активным, пока робот-газонокосилка установлен на базовой станции. Вызов базы можно завершить повторным двойным нажатием клавиши на базовой станции.

14. Рекомендации по кошению

14.1 Общие сведения

Робот-газонокосилка разработан для автоматической обработки газонных участков. При этом за счет последовательной обработки газона

трава на нем всегда остается короткой. Результатом является красивый газон с густой травой.

Газонные участки, которые прежде не скашивались обычной газонокосилкой, выглядят аккуратно подстриженными лишь только после нескольких проходов. При более высокой траве качественное срезание травы на газоне обеспечивается лишь после нескольких проходов при кошении.

При жарком и сухом климате не следует слишком коротко подрезать траву, так как иначе газоны на солнце выгорают и приобретают непривлекательный вид.

Наиболее красивый вид постриженного газона достигается в результате использования острого ножа, поэтому нож необходимо регулярно заменять.

14.2 Мульчирование

Робот-газонокосилка является мульчирующей косилкой.

При мульчировании стебли травы сначала срезаются и затем измельчаются в корпусе косилочного механизма. После этого они попадают обратно на газон, где частицы травы остаются лежать и перегнивать.

Мелкоизмельченная трава возвращает газону органические питательные вещества, выполняя роль натурального удобрения. Потребность в удобрениях значительно уменьшается.

14.3 Активное время

При типе плана кошения «Стандартный» робот-газонокосилка косит в течение всего активного времени, прерываясь только на процессы зарядки.

При типе плана кошения «Динамичный» в периоды активного времени роботу-газонокосилке разрешается покинуть базовую станцию и скашивать газон. В это время проходят **процессы кошения, зарядки и перерывы в работе**. Робот-газонокосилка распределяет необходимые процессы кошения и зарядки автоматически по имеющимся промежуткам времени.

При установке периоды активного времени автоматически распределяются на всю неделю. Учитываются резервы времени, таким образом, гарантирован оптимальный уход за газонами, даже в том случае, если отдельные процессы кошения не могут быть выполнены (например, из-за дождя).



Запрещено присутствие посторонних лиц в зоне кошения в периоды активного времени. Следует соответствующим образом запланировать активное время.

Кроме того, учитывайте муниципальные предписания по использованию роботов-газонокосилок, а также указания в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.1) и при необходимости изменяйте периоды активного времени в меню «План кошения». (⇒ 11.7) Прежде всего следует узнать в компетентном органе, в какие времена суток разрешено использовать устройство.

14.4 Длительность кошения

Длительность кошения указывает, сколько часов в неделю должно производиться кошение газона. Ее можно увеличить или сократить. (⇒ 11.7)

Длительность кошения соответствует времени, в течение которого робот-газонокосилка косит газон. При этом время, в течение которого заряжается аккумулятор, не учитывается.

При первой установке робот-газонокосилка автоматически определяет длительность кошения, исходя из указанного размера скашиваемого участка. Это ориентировочное значение рассчитано на обычный газон в условиях сухой погоды.

Производительность:

Для обработки участка площадью 100 м² роботу-газонокосилке требуется:

RMI 422:	120 мин
RMI 422 P,	
RMI 422 PC:	100 мин

14.5 Домашняя область (RMI 422 PC)

Робот-газонокосилка определяет свое местоположение с помощью встроенного GPS-приемника. При каждом объезде по краю участка с целью проверки правильности укладки провода (⇒ 9.12) и в ходе программирования исходных точек (⇒ 11.14) робот-газонокосилка запоминает координаты самой западной, самой восточной, самой южной и самой северной точек.

Данный участок определяется как домашняя область, в которой разрешено работать роботу-газонокосилке. Координаты обновляются в ходе каждого повторного объезда по краю участка.

При активированной **зашите GPS** владелец устройства уведомляется, если устройство приводится в действие за пределами домашней области. Кроме того, на дисплее робота-газонокосилки появляется запрос на ввод PIN-кода.

15. Введение устройства в работу

15.1 Подготовка

i Для первой установки предназначен мастер установки. (⇒ 9.)

i Зарядка и эксплуатация робота-газонокосилки должны осуществляться при температуре окружающей среды от +5 °C до +40 °C.

- Установить базовую станцию (⇒ 9.8)
- Затем уложить ограничительный провод (⇒ 9.9) и подсоединить его (⇒ 9.10)
- Убрать посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.7)
- Настроить время и дату (⇒ 11.10)
- Проверить план кошения и при необходимости изменить. Прежде всего, следует убедиться, что в опасной зоне в периоды активного времени не будет посторонних лиц. (⇒ 11.7)

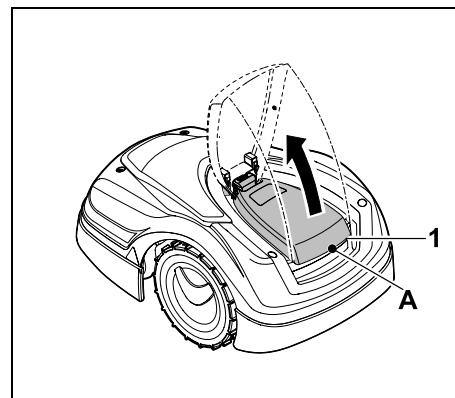
i Перед использованием робота-газонокосилки очень высокую траву следует немного подстричь обычной газонокосилкой (например, после продолжительного перерыва).

15.2 Крышка

Робот-газонокосилка оснащен откидной крышкой, которая защищает дисплей от атмосферных воздействий и случайного нажатия. Если во время работы робота-газонокосилки открывается откидная крышка, процесс прерывается, а нож косилки и робот-газонокосилка полностью останавливаются.

Открытие крышки:

i Из соображений безопасности во время работы робота-газонокосилки перед открытием откидной крышки необходимо нажать кнопку STOP.



Взять откидную крышку (1) за предназначено для этого место (A) и открыть ее легким рывком наверх. До упора открыть откидную крышку.

i Открытую откидную крышку можно снять с устройства движением вверх. Такая конструкция обеспечивает безопасность и исключает возможность подъема и переноса устройства за откидную крышку.

Закрытие крышки:

Осторожно опустить откидную крышку вниз и защелкнуть ее.

i Работа робота-газонокосилки возможна только при полностью зафиксированной откидной крышке.

15.3 Изменение программы

Актуальную программу можно посмотреть в **плане кошения** или у моделей RMI 422 PC в **приложении iMOW®**. (⇒ 11.7)

План кошения рассчитывается при установке или составлении нового плана кошения на основании размера скашиваемого участка.

Активное время и длительность кошения могут быть индивидуально изменены. При типе плана кошения **Стандартный** робот-газонокосилка косит и заряжается точно в течение активного времени, при типе плана кошения **Динамичный** требуемые процессы кошения автоматически соотносятся с возможными периодами активного времени. При необходимости в период активного времени может выполняться несколько процессов кошения и зарядки. По желанию кромка скашиваемого участка автоматически скашивается через определенные промежутки времени. (⇒ 11.13)

В течение дня возможны три различных периода активного времени. (⇒ 11.7)

Если робот-газонокосилка должен заезжать в определенные зоны скашиваемого участка, то следует установить специальные исходные точки. (⇒ 11.14)

i Когда выбран тип плана кошения **Динамичный**, при определенных обстоятельствах (например, при хорошей погоде или больших интервалах времени) для оптимального ухода за газоном используются не все периоды активного времени.

Изменение периодов активного времени: (⇒ 11.7)

- дополнительные периоды активного времени для последующих процессов кошения;
- изменение интервалов времени, например, для исключения кошения утром или в ночное время;
- отмена отдельных периодов активного состояния в связи с тем, что скашиваемый участок используется (например, для вечеринки).

Увеличение длительности кошения: (⇒ 11.7)

- при наличии зон, которые скашиваются в недостаточной мере, например, из-за неправильной формы скашиваемого участка;
- интенсивный рост травы в соответствующий сезон;
- очень густая трава на газоне.

Уменьшение длительности кошения: (⇒ 11.7)

- замедленный рост травы из-за жары, холода или засухи.

Составление нового плана кошения: (⇒ 11.7)

- изменение размера скашиваемого участка.

Переустановка: (⇒ 9.6)

- новое месторасположение базовой станции;
- первый запуск на новом скашиваемом участке.

15.4 Кошения в автоматическом режиме

- **Включение** автоматического режима: При включенном автоматическом режиме на дисплее рядом с символом аккумулятора отображается символ автоматического режима. (⇒ 11.7)
- **Запуск** процессов кошения: При типе плана кошения **Стандартный** робот-газонокосилка начинает движение в начале каждого активного времени и косит газон. При типе кошения **Динамичный** процессы кошения автоматически соотносятся с имеющимися периодами активного времени. (⇒ 11.7)
- **Завершение** процессов кошения: Если аккумулятор разряжен, то робот-газонокосилка автоматически возвращается на базовую станцию. (⇒ 15.6)



С помощью кнопки **STOP** или через меню «**Движ. на базу**» текущий процесс кошения может быть прерван вручную в любое время. (⇒ 5.1)

Активация Вызова базы на базовой станции немедленно останавливает текущий процесс кошения. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)

i На скашиваемых участках, на которые робот-газонокосилка попадает через **проход**, обработка выполняется только в том случае, если на них определены исходные точки.

15.5 Кошение независимо от периодов активного времени

- Нажав кнопку, активировать робота-газонокосилку, находящегося на базовой станции. Вследствие этого также включается базовая станция.

Скашиваемые участки с базовой станцией:

- Немедленное кошение:
Вызвать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5).
Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени. При наличии такой опции, можно выбрать исходную точку.

- RMI 422 PC:**

Запуск кошения с помощью приложения. (⇒ 10.)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени. При наличии такой опции, можно выбрать исходную точку.

- Завершение кошения вручную:
С помощью кнопки **STOP** или через меню «**Движ. на базу**» (⇒ 11.6) текущий процесс кошения может быть прерван в любое время. (⇒ 5.1)
При активации **Вызова базы** на базовой станции текущий процесс кошения немедленно останавливается. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)



При необходимости робот-газонокосилка подзаряжает аккумулятор и затем продолжает кошение до окончания заданного времени.

Дополнительные участки:

- Активировать робота-газонокосилку, находящегося на базовой станции. Тем самым также активируется базовая станция.
- Перенести робота-газонокосилку на дополнительный участок.
- Активировать дополнительный участок. (⇒ 11.13)

- Немедленное кошение:
Вызвать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5).

Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.

- Завершение кошения:
При наступлении заданного времени робот-газонокосилка доеzdает до ограничительного провода и останавливается. Перенести устройство на базовую станцию для зарядки аккумулятора и подтвердить выведенное сообщение. (⇒ 24.)
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)

i Если аккумулятор разрядился до истечения заданного времени, процесс кошения сокращается на соответствующий промежуток времени.

15.6 Установка робота-газонокосилки на базовую станцию

Установка устройства на базовую станцию в автоматическом режиме:

Робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию, если истекло активное время или разряжен аккумулятор.

Принудительная установка устройства на базовую станцию:

- Если требуется включить базовую станцию (⇒ 13.1)
- Активация движения на базу. (⇒ 11.6)
В время кошения можно также включить **Вызов базы** на базовой станции.



- RMI 422 PC:**

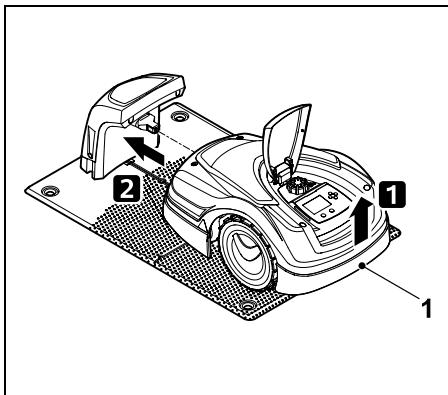
Через приложение отправить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)



После установки в текущий период активного времени кошение больше не производится.

Ручная установка устройства на базовую станцию:

- Вручную поставить робота-газонокосилку на базовую станцию.



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

15.7 Зарядка аккумулятора



Аккумулятор следует заряжать только с помощью базовой станции.

Запрещается извлекать аккумулятор и заряжать его внешним зарядным устройством.

Автоматическая зарядка:

При **кошении** зарядка выполняется автоматически в конце каждого процесса кошения, если робот-газонокосилка устанавливается на базовую станцию.

Ручной запуск процесса зарядки:

- После работы на **дополнительных участках** перенести и установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.6)
- После **прерывания процесса кошения** установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.6)
- При необходимости вывести робота-газонокосилку из режима ожидания нажатием любой кнопки. Процесс зарядки запускается автоматически.

Процесс зарядки:

Во время зарядки в пункте **Индикатор статуса** отображается текст «Аккумулятор заряжается».



Во всех остальных меню в информационном поле дисплея появляется символ сетевого штекера вместо символа аккумулятора.



Продолжительность зарядки не является фиксированной, она автоматически согласуется со следующим кошением.



При проблемах с зарядкой на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 24.)

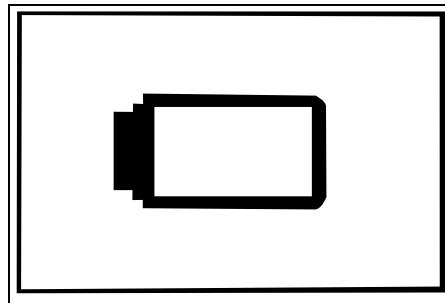
Зарядка производится автоматически лишь после падения напряжения в аккумуляторе ниже определенного значения.

Заряд:

На **индикаторе статуса** можно видеть уровень зарядки, если выбрана соответствующая индикация. (⇒ 11.12)



Во всех остальных меню **символ аккумулятора** в информационном поле дисплея служит для индикации уровня заряда. (⇒ 11.3)



Если уровень заряда аккумулятора слишком низкий, появляется соответствующий символ аккумулятора.

В таком случае необходимо поставить робота-газонокосилку на базовую станцию для зарядки аккумулятора.

16. Техническое обслуживание



Опасность получения травм!

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Техобслуживание и ремонт» (⇒ 6.9), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности.

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)



Перед началом работ по техобслуживанию на базовой станции вынуть сетевой штекер.



При всех работах по техобслуживанию одевать перчатки, в особенности при работах с ножом косилки.



16.1 График технического обслуживания

Интервалы технического обслуживания рассчитываются в зависимости от времени работы устройства. Соответствующий счетчик «Часы кошения» можно вызвать в меню «Подробнее - Информация». (⇒ 11.17)

Следует точно соблюдать указанные интервалы технического обслуживания.

Работы по техническому обслуживанию в дни с активным временем:

- Визуальная проверка общего состояния устройства и базовой станции.
- Проверка индикации на дисплее – текущее время и запуск следующего кошения.
- Проверка скашиваемого участка, при необходимости удаление посторонних предметов.
- Проверка зарядки аккумулятора. (⇒ 15.7)

Еженедельные работы по техобслуживанию:

- Очистка устройства. (⇒ 16.2)
- Визуальная проверка отсутствия повреждений на ноже косилки, креплении ножа и косилочном механизме (насечки, трещины, изломы и т. п.), а также степени износа ножа. (⇒ 16.3)

Через каждые 200 часов:

- Замена ножа косилки. (⇒ 16.3)

Ежегодные работы по техобслуживанию:

- Компания STIHL рекомендует выполнять ежегодную инспекцию в зимний период в специализированном центре STIHL. При этом особенное внимание при техобслуживании уделяется аккумулятору, электронике и программному обеспечению.



Чтобы специализированный центр мог выполнить все работы по техобслуживанию надлежащим образом, следует установить уровень защиты «Нет» или сообщить сотрудникам центра используемый PIN-код.

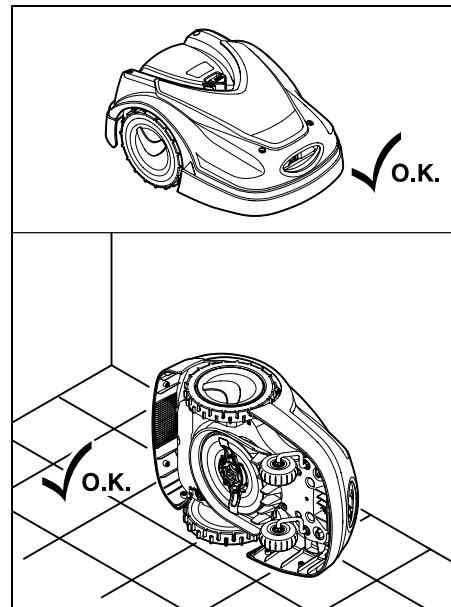
16.2 Очистка устройства

Тщательный уход за устройством защищает его от повреждений и увеличивает срок службы.

Положение для очистки и технического обслуживания:



Перед чисткой убедиться, что поворотная ручка установлена правильно, иначе вода может попасть в устройство.



Для очистки верхней поверхности (кожуха, откидной крышки) устройство следует поставить на ровное и твердое горизонтальное основание. Для очистки **нижней поверхности устройства** (ножа косилки, косилочного механизма) робота-газонокосилку необходимо поставить на левый или правый бок и прислонить к стене, как показано на рисунке.

- Загрязнения следует удалять с помощью щетки или тряпки. Особо тщательной очистке подлежат нож косилки и базовая станция.
- Предварительно следует удалить остатки травы из корпуса и косилочного механизма деревянной палочкой.
- При необходимости использовать специальный очиститель (например, специальный очиститель STIHL).
- Периодически снимать ведомый диск и удалять остатки травы. (⇒ 16.6)

i В сырую погоду ведомый диск нуждается в более частой очистке. Прилипшая грязь между ведомым диском и корпусом косилочного механизма создает трение и тем самым ведет к повышенному потреблению электроэнергии.

16.3 Проверка пределов износа ножа косилки

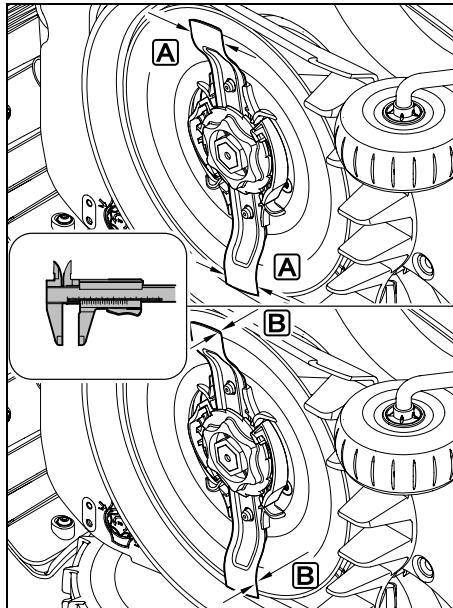


Опасность получения травм!

Изношенный нож косилки может сломаться и стать причиной получения серьезных травм. Поэтому необходимо соблюдать инструкции по обслуживанию ножа. Степень износа ножа косилки зависит от места и продолжительности его эксплуатации. При эксплуатации устройства на песчаной поверхности или при частой работе в условиях низкой влажности нагрузка на нож косилки повышается, и он изнашивается быстрее.

Нож косилки заменять не реже, чем через 200 рабочих часов – не затачивать. (⇒ 16.5)

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить ее к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)



Проверить ширину ножа **A** и толщину ножа **B**, применяя для этого раздвижной калибр.

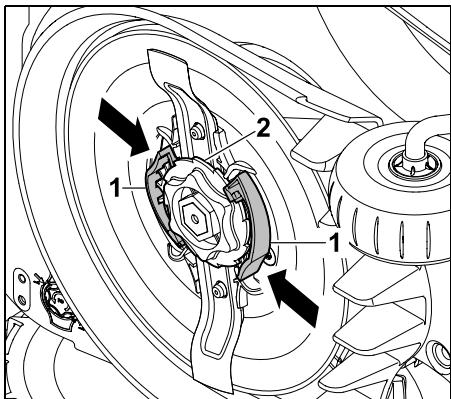
Если в каком-либо месте ножа косилки его ширина менее **25 мм** или толщина менее **1,3 мм**.

16.4 Демонтаж и монтаж ножа косилки

- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2) и надеть перчатки.
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить ее к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)



Демонтаж ножа косилки:



Вдавить оба язычка (1) на ведомом диске одной рукой и удерживать их в этом положении. Выкрутить фиксирующую гайку (2) другой рукой. Снять нож косилки вместе с фиксирующей гайкой.



Монтаж ножа косилки:

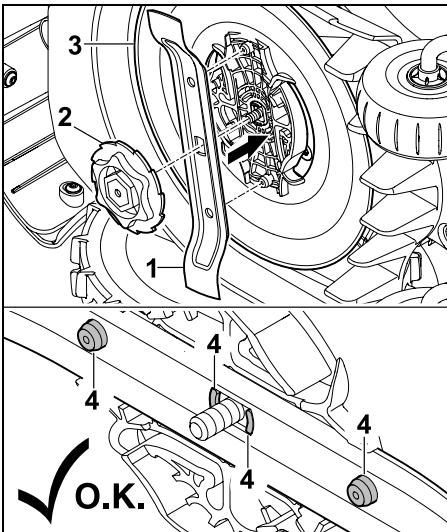


Опасность получения травм!

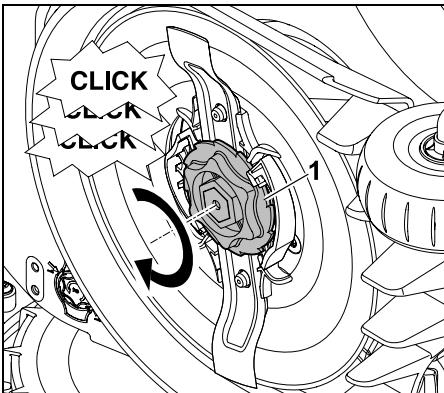
Каждый раз перед монтажом проверять нож на наличие повреждений. Нож подлежит замене, если на нем имеются насечки или трещины либо в одном из мест ширина составляет менее 25 мм или толщина менее 1,3 мм. (⇒ 16.3)

Ведомый диск и фиксирующая гайка должны быть также заменены, если они повреждены (например, сломаны, изношены). В частности, фиксирующая гайка должна точно зафиксироваться в ведомом диске.

- Перед монтажом очистить нож, ведомый диск и фиксирующую гайку.



Установить нож косилки (1) на фиксирующую гайку (2) на ведомом диске (3), как показано на рисунке. Следить за правильным положением фиксирующих выступов (4) в ноже косилки.



Закрутить фиксирующую гайку (1) до упора. Во время затяжки слышно несколько щелчков. Проверить фиксацию ножа косилки – осторожно потрясти устройство.

- После монтажа нового ножа косилки подтвердить замену ножа в меню «Сервис». (⇒ 11.16)

16.5 Заточка ножа косилки

Нож косилки затачивать запрещается.

Компания STIHL рекомендует **всегда** заменять затупленный нож на новый.



Только новый нож косилки отбалансирован с необходимой точностью, он гарантирует правильное функционирование устройства, а также низкий уровень шума.

16.6 Демонтаж и монтаж ведомого диска



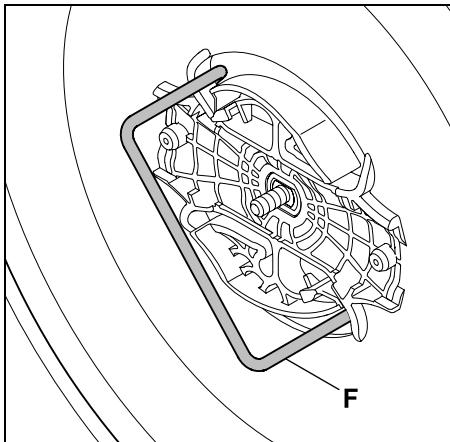
Для очистки косилочного механизма ведомый диск можно снять.

- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2) и надеть перчатки.
- Поставить робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить его к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)

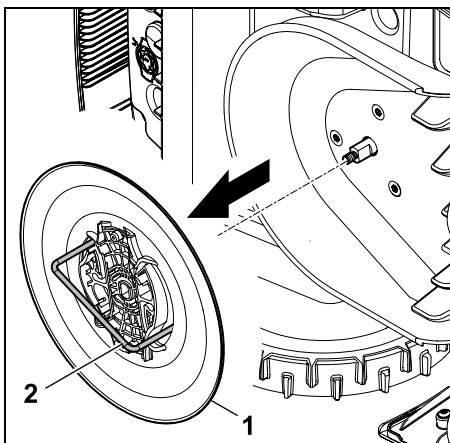


Демонтаж ведомого диска:

- Снять нож косилки. (⇒ 16.4)

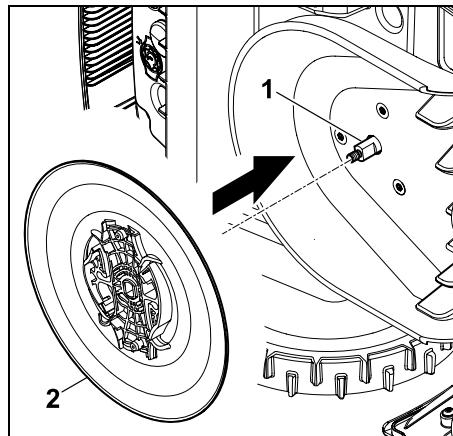


Вставить съемник (F) и повернуть его до упора против часовой стрелки.



Удерживать устройство одной рукой.
Снять ведомый диск (1), потянув за съемник (2).

Монтаж ведомого диска:



Тщательно очистить ножевой вал (1) и крепежный элемент на ведомом диске (2). До упора надеть ведомый диск на ножевой вал.

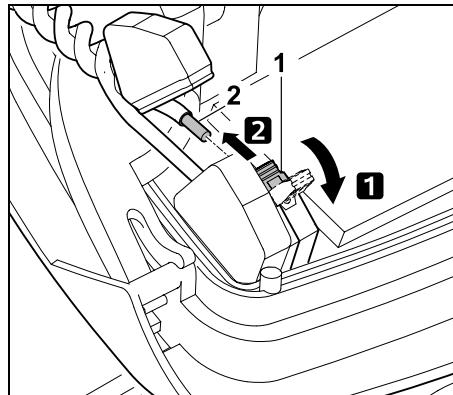
- Установить нож косилки. (⇒ 16.4)

16.7 Поиск обрыва провода

i При обрыве провода на базовой станции часто мигает красный светодиод. (⇒ 13.1) На дисплее робота-газонокосилки появляется соответствующее сообщение.

Если обрыв провода невозможно найти в соответствии с описанием, следует связаться со специализированным центром.

- Прежде чем начать поиск обрыва провода, нужно **1 раз** нажать кнопку на базовой станции (светодиод по-прежнему часто мигает).
- Снять крышку базовой станции и откинуть панель. (⇒ 9.2)

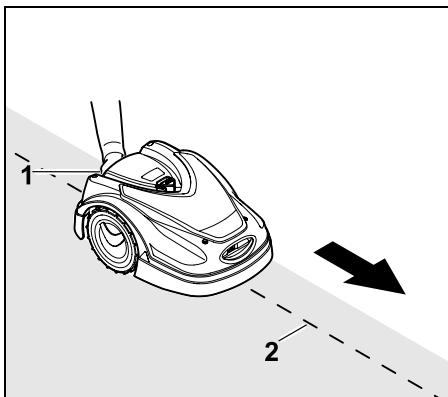


1 Открыть левый зажимной рычаг (1).
2 Конец провода (2) вынуть из блока клемм, после чего снова закрыть зажимной рычаг.

- Закрыть панель и установить крышку базовой станции. (⇒ 9.2)

В дальнейшем поиск обрыва провода описан по часовой стрелке, то есть обход ограничительного провода начинается от базовой станции и продолжается по часовой стрелке. При необходимости поиск может быть осуществлен также против часовой стрелки, однако в таком случае следует отсоединять правый конец ограничительного провода.

- В меню «Подробнее» - «Сервис» выбрать пункт «Искать обрыв провода» и подтвердить кнопкой OK. (⇒ 11.16)



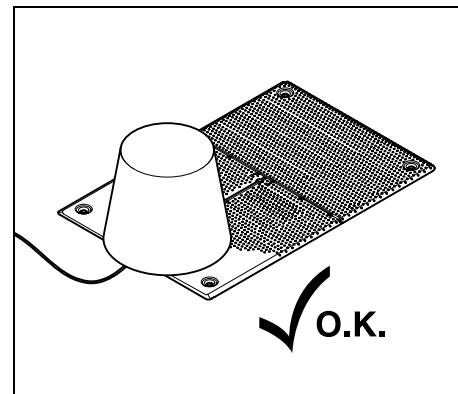
Перемещаться с роботом-газонокосилкой, идя от базовой станции по кромке скашиваемого участка **по часовой стрелке**. Для этого приподнять устройство за заднюю ручку (1), чтобы разгрузить приводные колеса. Иди с роботом-газонокосилкой, передвигаемым на передних колесах, вдоль ограничительного провода (2). Необходимо следить за тем, чтобы ограничительный провод (2) проходил под датчиками провода. Защищенные датчики провода установлены слева и справа в передней части робота-газонокосилки. На дисплее при поиске обрыва провода показывается **интенсивность сигнала**, датчики провода оптимально размещены над ограничительным проводом, если значение самое высокое.

Если датчики провода правильно принимают сигнал провода, на дисплее отображается символ **Сигн. провода ОК**.



В зоне обрыва провода интенсивность сигнала снижается, а на дисплее отображается символ **Проверить сигн.провода**.

- В месте обрыва следует соединить концы с помощью соединителя провода (\Rightarrow 12.16), при необходимости проложить ограничительный провод заново в месте обрыва.
- Снова подсоединить левый конец провода. (\Rightarrow 9.10)
- Если устранение обрыва провода выполнено правильно, то теперь светится красный светодиод. (\Rightarrow 13.1)



Накрыть базовую станцию подходящим ведром, зафиксировать ведро.

- Робота-газонокосилку следует хранить в стоячем положении на колесах в сухом, закрытом и непыльном помещении. Устройство должно храниться в недоступном для детей месте.
- Робота-газонокосилку следует хранить в безопасном для эксплуатации состоянии
- Все винты должны быть затянуты, а неразборчивые предупреждения и указания об имеющихся опасностях заменены, также следует проверить всю машину на наличие износа и повреждений. Заменить изношенные или поврежденные детали.
- Имеющиеся неисправности устройства следует устранять перед его постановкой на хранение.



Запрещено класть предметы на робота-газонокосилку или хранить предметы на нем.

Температура в помещении для хранения не должна быть ниже 5 °C.

Повторный ввод в эксплуатацию робота-газонокосилки после длительного простоя:

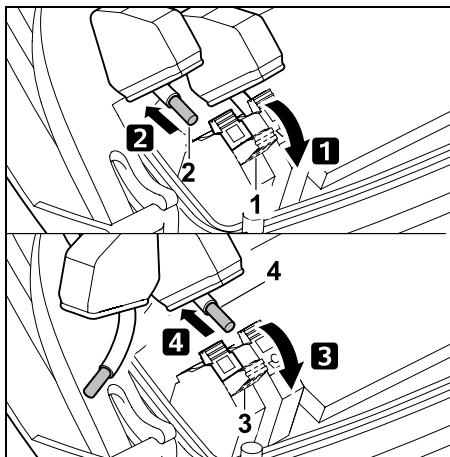
i После длительного простоя может потребоваться корректировка даты и времени. При запуске отображаются соответствующие окна выбора. Если окна выбора автоматически не появляются, проверить и при необходимости исправить дату и время в меню «Настройки». (⇒ 11.10)

- Подготовить скашиваемый участок: Убрать все посторонние предметы с участка и при наличии высокой травы слегка подстричь газон обычной газонокосилкой.
- Освободить базовую станцию и подключить блок питания к сети.
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.7)
- Проверить и при необходимости изменить план кошения. (⇒ 11.7)
- Объехать область по краю и проверить, возможно ли движение по проходам и узким местам. Удалить препятствия и посторонние предметы в области по краю.
- Включить автоматический режим (⇒ 11.7)
- RMI 422 PC:** При необходимости активировать режим потребления энергии Стандартный (⇒ 11.10) и включить защиту GPS. (⇒ 5.9)

16.9 Демонтаж базовой станции

Перед **длительным хранением** робота-газонокосилки (например, в зимний период) базовую станцию можно снимать.

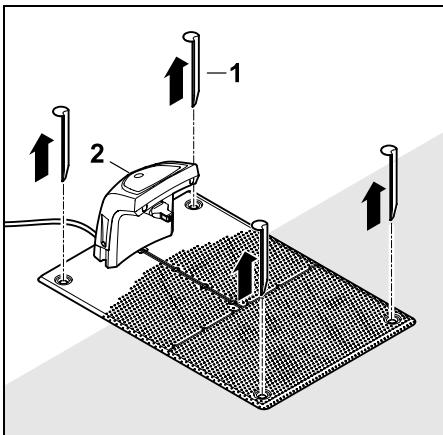
- Подготовка робота-газонокосилки к длительному хранению (⇒ 16.8)
- Отсоединить блок питания от электросети
- Снять крышку базовой станции и откинуть панель (⇒ 9.2).



- 1 Открыть правый зажимной рычаг (1).
- 2 Правый конец провода (2) вывести из блока клемм.
- 3 Снова закрыть зажимной рычаг (1).
- 4 Открыть левый зажимной рычаг (3).
- 5 Левый конец провода (4) вывести из блока клемм.
- 6 Снова закрыть зажимной рычаг (3).

- Закрыть панель (⇒ 9.2)
- Вывести правый и левый концы ограничительного провода по отдельности из базовой станции.

- Установить крышку базовой станции (⇒ 9.2)



Колышки (1) вынуть, базовую станцию (2) с подключенным блоком питания удалить с поверхности газона, тщательно очистить (влажной тканью) и поместить на хранение.

- Робота-газонокосилку вместе с базовой станцией и блоком питания следует хранить в обычном положении в сухом закрытом и непыльном помещении. Установить робота-газонокосилку на базовую станцию. Устройство должно храниться в недоступном для детей месте.
- Защитить свободные концы ограничительного провода от воздействий окружающей среды, например, наклеив подходящую изолирующую ленту.

- Перед повторным монтажом базовой станции действовать так же, как и при первой установке – особое внимание уделить правильному подключению левого и правого концов ограничительного провода. (⇒ 9.8)

17. Стандартные запчасти

Нож косилки:
6301 702 0101

18. Принадлежности

- Комплект **STIHL S** подходит для участков площадью до 500 м²
- Комплект **STIHL L** подходит для участков площадью от 2000 м² до 4000 м²
- Фиксаторы **STIHL AFN 075**
- Ограничительный провод **STIHL ARB 501**:
Длина: 500 м
Диаметр: 3,4 мм
- Соединитель провода **STIHL ADV 010**

Для устройства доступны дополнительные принадлежности. Подробная информация предлагается в специализированном сервисном центре STIHL, на официальном сайте (www.stihl.com) и в каталоге STIHL.

i Из соображений безопасности для работы с устройством разрешается использовать только принадлежности, допущенные компанией STIHL.

19. Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений

Важные указания по техническому обслуживанию и уходу для следующих групп изделий

Робот-газонокосилка, работающий от аккумулятора (STIHL RMI)

Компания STIHL не несет никакой ответственности за получение травм и нанесение материального ущерба, которые произошли вследствие несоблюдения инструкции по эксплуатации, в особенности в отношении безопасности, управления и технического обслуживания, или в результате использования не допущенных навесных узлов или неоригинальных запчастей.

Для предотвращения возникновения повреждений или чрезмерного износа деталей Вашего устройства STIHL обязательно соблюдайте следующие важные указания:

1. Быстроизнашающиеся компоненты

Некоторые детали устройства STIHL даже при использовании их по назначению подвергаются нормальному износу и их необходимо своевременно заменять в зависимости от вида и продолжительности эксплуатации.

К ним относятся:

- нож косилки
- аккумулятор
- шины

2. Соблюдение предписаний данной инструкции по эксплуатации

Использование, техническое обслуживание и хранение устройства STIHL должны осуществляться точно так, как описано в данной инструкции по эксплуатации. Пользователь сам несет ответственность за все повреждения и ущерб, вызванные несоблюдением предписаний по технике безопасности, указаний по управлению устройством и техническому обслуживанию.

Это, в первую очередь, распространяется на:

- неправильное обращение с аккумулятором (зарядка, хранение);
- неправильное подключение к электрической сети (напряжение);
- технические изменения изделия, несогласованные с компанией STIHL;
- применение инструментов или принадлежностей, которые не допущены, не пригодны для устройства или являются низкокачественными;
- использование изделия не в соответствии с назначением;
- применение изделия во время спортивных мероприятий или соревнований;
- косвенные убытки, возникшие в результате использования изделия с неисправными деталями.

3. Работы по техническому обслуживанию

Все работы, приведенные в разделе «Техническое обслуживание», должны выполняться регулярно.

Если эти работы пользователь не может производить самостоятельно, то необходимо обратиться к дилеру.

Компания STIHL рекомендует выполнять работы по техническому обслуживанию и ремонты только у дилера STIHL.

Дилеры STIHL регулярно предоставляют программы обучения и техническую информацию.

В случае ущерба из-за повреждений вследствие невыполненных работ по техническому обслуживанию ответственность несет пользователь.

К таким повреждениям относятся:

- повреждения устройства вследствие некачественной или неправильной очистки,
- коррозийные повреждения и другие последствия неправильного хранения,
- повреждения устройства в результате применения некачественных запчастей,
- повреждения вследствие несвоевременности или недостаточности технического обслуживания, или работ по техническому обслуживанию и ремонту, которые производились неуполномоченными специалистами не в специализированных мастерских.

Раздельная утилизация остатков материалов, удовлетворяющая экологическим требованиям, способствует возможности многократного применения материалов. По этой причине после истечения предписанного срока службы устройство следует отправлять на пункт утилизации. При утилизации следует соблюдать данные в главе «Утилизация». (⇒ 6.11)



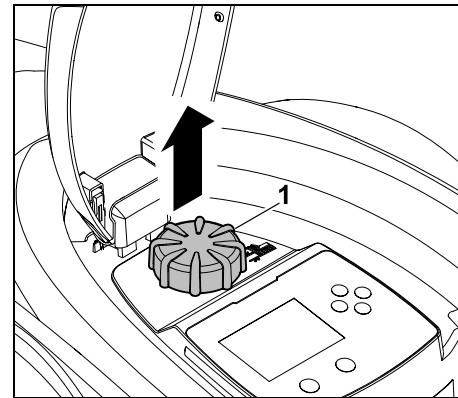
Такие отходы, как аккумуляторы, следует утилизировать надлежащим образом. Соблюдать местные предписания.



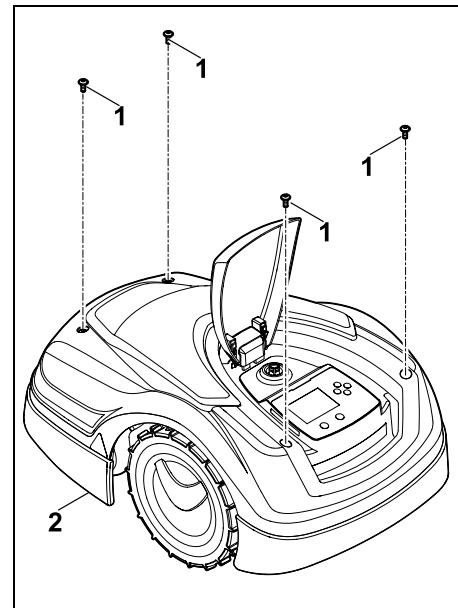
Не выбрасывайте литий-ионные аккумуляторы с бытовым мусором, а сдавайте их либо в специализированный центр, либо на пункт сбора вредных веществ коммунального хозяйства.

20.1 Демонтаж аккумулятора

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Открыть откидную крышку. (⇒ 15.2)



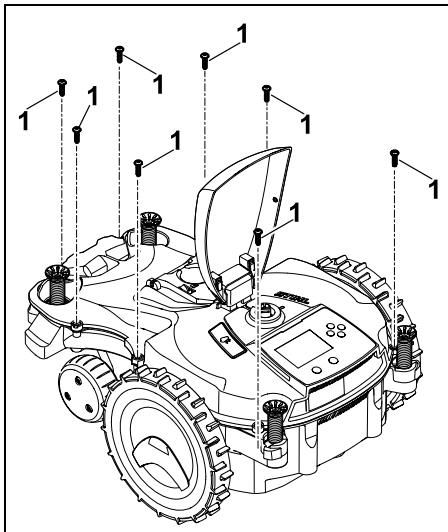
Снять поворотную ручку (1) движением наверх.



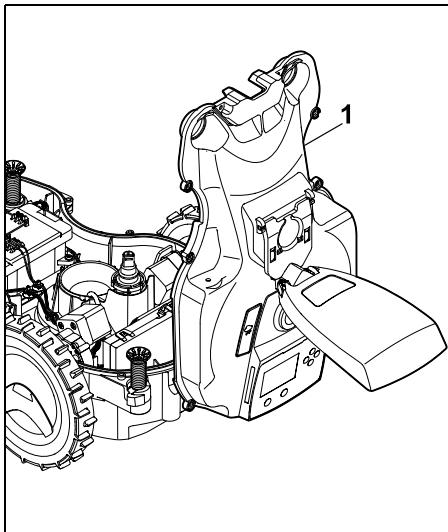
Выкрутить винты (1) из крышки (2) и удалить их. Снять крышку (2) движением наверх.

20. Охрана окружающей среды

Упаковка, устройство и принадлежности изготовлены из материалов, пригодных для вторичного использования.

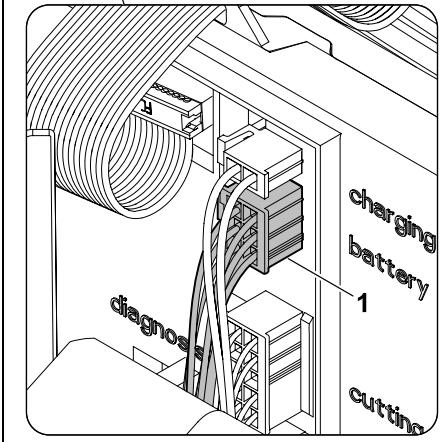
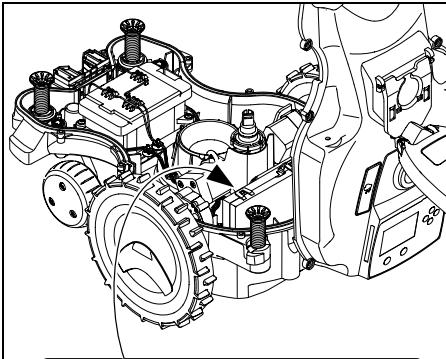


Выкрутить и удалить винты (1).

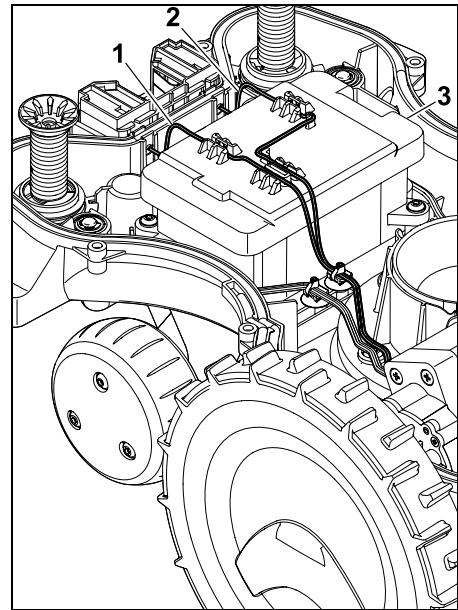


Откинуть верхнюю часть корпуса (1) назад.

Опасность травмирования!
Запрещено перерезать кабели на аккумуляторах. Опасность короткого замыкания!
Кабели следует всегда отсоединять и извлекать вместе с аккумулятором.



Отсоединить кабельный штекер (1) (battery).



Извлечь кабель (1) и кабель (2) из держателей, после чего достать аккумулятор (3).

Опасность травмирования!
Не допускать повреждения аккумулятора.

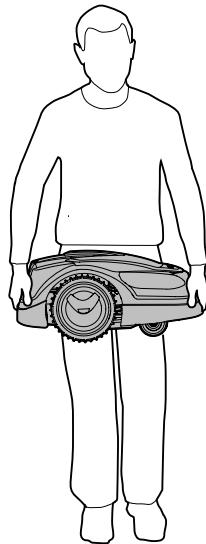
21. Транспортировка



Опасность получения травм!

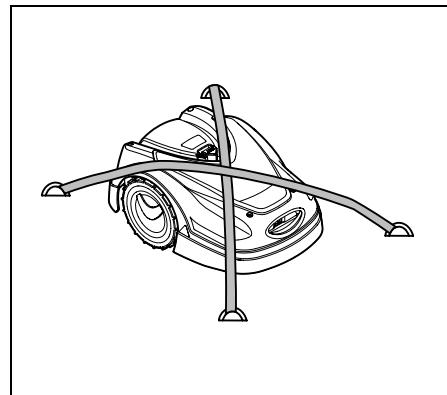
Перед транспортировкой устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Транспортировка устройства» (⇒ 6.5), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности – всегда активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

21.1 Подъем или переноска устройства



Робота-газонокосилку поднимать и переносить за переднюю (1) и заднюю ручки для переноса (2). При этом нож косилки всегда должен быть обращен в противоположную от пользователя сторону и находиться на достаточном расстоянии, в особенности, от ступней и ног.

21.2 Крепление устройства



Закрепить газонокосилку на погрузочной платформе. Для этого зафиксировать устройство с помощью подходящих средств крепления (ремней, тросов), как показано на рисунке.

Во избежание соскальзывания следует закреплять также транспортируемые узлы устройства (например, базовую станцию, небольшие узлы).

22. Декларация изготовителя о соответствии директивам EU

22.1 Работающая от аккумулятора, электрическая газонокосилка (RMI) с базовой станцией (ADO)

Произведено:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen (Лангкампфен)
Австрия

ANDREAS STIHL AG & Co. KG заявляет под собственную ответственность, что

Конструктивное исполнение: газонокосилка, аккумуляторная , автоматическая

Производитель: STIHL
Тип: RMI 422.1
RMI 422.1 P
RMI 422.1 PC

Серийный номер: 6301

Конструктивное исполнение: базовой станцией

Производитель: STIHL
Тип: ADO 401.1
Версия прошивки V 1.02 – 1.07

Серийный номер: 6301
соответствует положениям директивы 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU и был разработан и изготовлен в соответствии с версиями

следующих стандартов, действующих на дату изготовления:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3

ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)
дополнительно для RMI 422.1 PC:

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)
ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)

Уполномоченный орган TÜV Rheinland LGA Products GmbH, № 0197, подтвердил соответствие согласно приложению III модуль В директивы 2014/53/EU и выдал следующий сертификат ЕС об утверждении типа изделия:

RT 60146397 0001

Хранение технической документации:
Разрешение о допуске изделия к эксплуатации
Andreas STIHL AG & Co. KG

Год выпуска и номер машины (сер. №) указаны на устройстве.

Вайблинген, 02.01.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

И. о



д-р Юрген Хоффман, руководитель отдела технической документации, предписаний и допусков продукта

22.2 Знаки соответствия



Сведения о сертификатах ЕАС и декларациях соответствия, подтверждающих выполнение технических правилах и требований Таможенного союза, представлены на сайтах www.stihl.ru/eac или могут быть затребованы по телефону в соответствующем местном представительстве STIHL.



Технические правила и требования для Украины выполнены.

22.3 Установленный срок службы

Полный установленный срок службы – до 30 лет.

Для выработки установленного срока службы необходимы своевременное техническое обслуживание и уход согласно руководству по эксплуатации.

22.4 Штаб-квартира STIHL

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstrasse 115
71336 Waiblingen

Германия

22.5 Дочерние компании STIHL

В Российской Федерации:

ООО «АНДРЕАС ШТИЛЬ МАРКЕТИНГ»
ул. Тамбовская, дом 12, лит В, офис 52
192007 Санкт-Петербург, Россия
Горячая линия: +7 800 4444 180
Эл. почта: info@stihl.ru

УКРАИНА

ТОВ «Андреас Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна
Телефон: +38 044 393-35-30
Факс: +380 044 393-35-70
Эл. почта: info@stihl.ua
www.stihl.ua
Гаряча лінія: +38 0800 501 930

22.6 Представительства STIHL

В Белоруссии:

Представительство
ANDREAS STIHL AG & Co. KG
ул. К. Цеткин, 51-11а
220004 Минск, Беларусь
Горячая линия: +375 17 200 23 76

В Казахстане:

Представительство
ANDREAS STIHL AG & Co. KG
ул. Шагабутдинова, 125А, оф. 2
050026 Алматы, Казахстан
Горячая линия: +7 727 225 55 17

22.7 Импортёры STIHL

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ООО "ШТИЛЬ ЗЮДВЕСТ"
350000, Российская Федерация,
г. Краснодар, ул. Западный обход, д.
36/1

ООО "ФЛАГМАН"
194292, Российская Федерация,
г. Санкт-Петербург, 3-ий Верхний
переулок, д. 16 литер А, помещение 38

ООО "ПРОГРЕСС"
107113, Российская Федерация,
г. Москва, ул. Маленковская, д. 32, стр.
2

ООО "АРНАУ"
236006, Российская Федерация,
г. Калининград, Московский проспект, д.
253, офис 4

ООО "ИНКОР"
610030, Российская Федерация,
г. Киров, ул. Павла Корчагина, д. 1Б

ООО "ОПТИМА"
620030, Российская Федерация,
г. Екатеринбург, ул. Карьерная д. 2,
Помещение 1

ООО "ТЕХНОТОРГ"
660112, Российская Федерация,
г. Красноярск, ул. Парашютная, д. 15

ООО "ЛЕСОТЕХНИКА"
664540, Российская Федерация,
с. Хомутово, ул. Чапаева, д. 1, оф. 39

УКРАИНА
ТОВ «Andreac Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна

БЕЛАРУСЬ

ООО «ПИЛАКОС»
ул. Тимирязева 121/4 офис 6
220020 Минск, Беларусь

УП «Беллесэкспорт»
ул. Скрыганова 6.403
220073 Минск, Беларусь

КАЗАХСТАН

ИП «ВОРОНИНА Д.И.»
пр. Райымбека 312
050005 Алматы, Казахстан

КИРГИЗИЯ

ОcOO «Муз»
ул. Киевская 107
720001 Бишкек, Киргизия

АРМЕНИЯ

ООО «ЮНИТУЛЗ»
ул. Г. Парпеци 22
0002 Ереван, Армения

23. Технические данные

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Серийный номер	6301
Режущая система	Мультирующий косилочный механизм
Режущий механизм	Ножевая траверса
Ширина реза	20 см

RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:

Скорость вращения режущего механизма	4450 об/мин
Тип аккумулятора	литий-ионный
Напряжение аккумулятора	
$U_{\text{пост. тока}}$	18,5 В
Высота скашивания	20 - 60 мм
Класс защиты	III
Вид защиты	IPX4
В соответствии с директивой 2006/42/EC и стандартом EN 50636-2-107:	
Измеренный уровень шума L_{WA}	60 дБ(А)
Погрешность K_{WA}	2 дБ(А)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 дБ(А)
Уровень звука L_{pA}	52 дБ(А)
Погрешность K_{pA}	2 дБ(А)
Длина	60 см
Ширина	43 см
Высота	27 см
RMI 422.1:	
Мощность	60 Вт
Обозначение аккумулятора	AAI 50
Энергия аккумулятора	42 Вт·ч
Емкость аккумулятора	1,9 А·ч
Вес	9 кг
RMI 422.1 P:	
Мощность	60 Вт
Обозначение аккумулятора	AAI 100

RMI 422.1 Р:		Ограничительный провод и поисковая петля:	
Энергия аккумулятора	83 Вт·ч	Максимальная напряженность поля	< 72 мА/м
Емкость аккумулятора	3,8 А·ч		
Вес	10 кг	Блок питания:	
RMI 422.1 РС:			OWA-60E-27
Мощность	60 Вт		2,23 А
Обозначение аккумулятора	AAI 100	Сетевое напряжение $U_{\text{перем.}}$	100-240 В
Энергия аккумулятора	83 Вт·ч	тока	
Емкость аккумулятора	3,8 А·ч	Частота	50/60 Гц
Вес	10 кг	Постоянное напряжение $U_{\text{пост.}}$	
Мобильная связь:		тока	27 В
Поддерживаемые частотные полосы:	E-GSM-900 и DCS-1800	Класс защиты	II
Максимальная излучаемая мощность передачи:		Вид защиты	IP67
E-GSM-900:	880 - 915 МГц: 33,0 дБм	Транспортировка аккумуляторов STIHL:	
DCS-1800:	1710 - 1785 МГц: 30,0 дБм	Аккумуляторы STIHL удовлетворяют условиям, приведенным в руководстве ST/SG/AC.10/11/вып. 5 часть III, подраздел 38.3.	
Базовая станция ADO 401.1:		Пользователь может перевозить аккумуляторы STIHL автомобильным транспортом к месту эксплуатации устройства без каких-либо ограничений.	
Напряжение		При транспортировке по воздуху или морским путем необходимо соблюдать предписания, действующие в соответствующей стране.	
$U_{\text{пост. тока}}$	27 В	Дополнительные указания по транспортировке см. http://www.stihl.com/safety-data-sheets	
Класс защиты	III	REACH:	
Вид защиты	IPX4	REACH – это технический регламент ЕС, регулирующий производство и оборот химических веществ, включая	
Вес	3 кг		
Ограничительный провод и поисковая петля:			
Диапазон частот:	1,0–90 кГц		

их обязательную регистрацию.
Информацию об исполнении предписания REACH (EG) № 1907/2006 см. на сайте www.stihl.com/reach

24. Сообщения

Сообщения информируют об актуальных ошибках, неисправностях и рекомендациях. Они появляются в диалоговом окне, после нажатия кнопки OK их можно просмотреть в меню «Подробнее - Информация - Сообщения». (⇒ 11.17)

Рекомендации и актуальные сообщения появляются также на индикаторе статуса. (⇒ 11.2)

В подробностях сообщения можно вызвать код сообщения, время возникновения, приоритет и частоту возникновения.

– **Рекомендации** имеют приоритет «Низк.» или «Инфо», они выводятся на индикатор статуса попаременно с текстом «iMOW® готов к работе». Робот-газонокосилка может работать дальше, автоматический режим работы продолжается.

– **Неисправности** имеют приоритет «Сред.» и требуют действия пользователя. Робот-газонокосилка может снова работать только после устранения неисправности.

- При **ошибках** с приоритетом «Высок.» на дисплее появляется текст «Связаться со специализир. центром».

Робот-газонокосилка может работать только после устранения ошибки в специализированном центре STIHL.

- i** Если сообщение остается активным, несмотря на предложенную помощь по устранению, то следует обратиться в специализированный центр STIHL.

Ошибки, которые могут быть устранины только в специализированном центре STIHL, в дальнейшем не перечисляются. Если подобные ошибки возникают, то специализированному центру требуется сообщить 4-значный код ошибки и текст для данной ошибки.

- RMI 422 PC:**
Сообщения, которые нарушают обычный режим работы, отправляются также в приложение. (⇒ 10.)

После отправки сообщения робот-газонокосилка переходит в режим ожидания и отключается от мобильной сети для экономии электроэнергии аккумулятора.



Сообщение:

0001 – Данные обновлены
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Выполнялось обновление программного обеспечения устройства
- Падение напряжения
- Ошибка программного или технического обеспечения

Устранение:

- После нажатия кнопки OK робот-газонокосилка работает с предварительно установленными настройками – настройки (дата, текущее время, план кошения) проверить и откорректировать

Сообщение:

0100 – Аккум. разрядился
Зарядить аккумулятор

Возможная причина:

- Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:

- Для зарядки аккумулятора робот-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇒ 15.7)

Сообщение:

0180 – Низкая температура платы управления

Возможная причина:

- Температура робота-газонокосилки слишком низкая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:

0181 – Высокая температура платы

Возможная причина:

- Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0183 – Высокая температура платы управление зарядкой

Возможная причина:

- Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0185 – Высокая температура платы управления движением

Возможная причина:

- Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0186 – Низкая температура аккумулятора

Возможная причина:

- Низкая температура аккумулятора

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:

0187 – Высокая температура аккумулятора

Возможная причина:

- Слишком высокая температура аккумулятора

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0302 – Неиспр. прив. двиг.

Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в левом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0305 – Неиспр. прив. двиг.

Левое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на левом приводном колесе

Устранение:

- Почистить робота-газонокосилку (\Rightarrow 16.2)

- Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке

Сообщение:

0402 – Неиспр. прив. двиг.

Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в правом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке

Сообщение:

0405 – Неиспр. прив. двиг.

Правое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на правом приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (\Rightarrow 16.2)
- Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке

Сообщение:

0502 – Неиспр.двиг.кос.

Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура двигателя косилки слишком высокая

Устранение:

- Дать двигателю остыть

Сообщение:

0505 – Неиспр.двиг.кош-я

Перегрузка двигателя косилки

Возможная причина:

- Загрязнения между ведомым диском и корпусом косилочного механизма
- Невозможно включить двигатель косилки
- Перегрузка двигателя косилки

Устранение:

- Очистить нож и косилочный механизм (\Rightarrow 16.2)
- Очистить ведомый диск (\Rightarrow 16.6)
- Установить большую высоту скашивания кошения (\Rightarrow 9.5)
- Устранить неровности (ямки, углубления) на скашиваемом участке

Сообщение:

0701 – Температура аккумул.

Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (\Rightarrow 6.4)

Сообщение:

0703 – Аккум. разрядился

Напряжение аккумулятора слишком низкое

Возможная причина:

- Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:

- Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (\Rightarrow 15.7)

Сообщение:

0704 – Аккум. разрядился

Напряжение аккумулятора слишком низкое

Возможная причина:

- Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:

- Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (\Rightarrow 15.7)

Сообщение:

1000 – Опрокинут.
Превышен допустимый наклон

Возможная причина:

- Датчик наклона определил опрокидывание

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на колеса, проверить отсутствие повреждения и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

1010 – iMOW® поднят
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был поднят за кожух

Устранение:

- Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

1030 – Неисп. кожуха
Проверить кожух
Затем нажать OK

Возможная причина:

- Кожух не опознан

Устранение:

- Проверить кожух (подвижность, фиксированное положение) и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

1105 – Крышка открыта
Процесс прерван

Возможная причина:

- Во время автоматического режима работы открыта откидная крышка

- Во время автоматического объезда по кромке открыта откидная крышка

Устранение:

- Закрыть откидную крышку (\Rightarrow 15.2)

Сообщение:

1120 – Кожух заблокирован
Проверить кожух
Затем нажать OK

Возможная причина:

- Распознано непрерывное столкновение

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, при необходимости убрать препятствие или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой OK
- Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

1125 – УстраниТЬ препятствиЕ
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неточно

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода, контролировать расстояния шаблоном для измерения iMOW® (\Rightarrow 12.5)

Сообщение:

1130 – Заклинило
освободить iMOW®
Затем нажать OK

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка застрял
- Приводные колеса проворачиваются

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, устранить неровности на скашиваемом участке или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой OK
- Очистить приводные колеса, не допускать работу при дожде – затем подтвердить сообщение кнопкой OK (\Rightarrow 11.10)

Сообщение:

1135 – За пределами
Поставить iMOW® на скаш. участок

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка

Устранение:

- Робота-газонокосилку перенести на скашиваемый участок

Сообщение:

1140 – Сл. крутой
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- RMI 422:
Датчик наклона определил угол наклона более 35%

- RMI 422 P:
Датчик наклона определил угол наклона более 40%

Устранение:

- RMI 422:
Изменить прокладку ограничительного провода, оградить участки газона с углом наклона более 35%
- RMI 422 P:
Изменить прокладку ограничительного провода, оградить участки газона с углом наклона более 40%

Сообщение:

1170 – Нет сигнала
Включить базовую станцию

Возможная причина:

- Базовая станция выключена
- Сигнал провода во время работы больше не принимается
- Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка
- Заменены базовая станция или электронные компоненты

Устранение:

- Выключить базовую станцию и активировать команду на запуск кошения
- Проверить электропитание базовой станции
- Проверить светодиод на базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы (⇒ 13.1)
- Робота-газонокосилку перенести на скашиваемый участок
- Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 9.11)

Сообщение:

1180 – Отправ. iMOW® на базу
Автоматическая парковка невозможна

Возможная причина:

- Базовая станция не найдена
- Начало или конец прохода был(о) установлен(о) неверно

Устранение:

- Проверить светодиод на базовой станции, при необходимости включить базовую станцию (⇒ 13.1)
- Проверить установку устройства на базовую станцию (⇒ 15.6)
- Проверить воронкообразный въезд и выезд прохода (⇒ 12.11)

Сообщение:

1190 – Ошибка баз. стан.
Базовая станция занята

Возможная причина:

- Базовая станция занята вторым роботом-газонокосилкой

Устранение:

- Установить робота-газонокосилку на станцию, когда она освободится

Сообщение:

1200 – Неиспр.двиг.кош-я
Запуск двигателя косилки после 5 попыток

Возможная причина:

- Загрязнения между ведомым диском и корпусом косилочного механизма
- Невозможно включить двигатель косилки

- Перегрузка двигателя косилки

Устранение:

- Очистить нож и косилочный механизм (⇒ 16.2)
Очистить ведомый диск (⇒ 16.6)
- Установить большую высоту скашивания кошения (⇒ 9.5)
- Устранить неровности (ямки, углубления) на скашиваемом участке

Сообщение:

1210 – Неиспр. прив.двиг.
Колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
- Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке

Сообщение:

1220 – Распознан дождь
Кошение прервано

Возможная причина:

- Кошение было прервано из-за дождя или не начато

Устранение:

- Действий не требуется, при необходимости отрегулировать датчик дождя (⇒ 11.11)

Сообщение:

1230 – Неправ.устан.на базе
Отправ. iMOW® на базу

Возможная причина:

- Базовая станция не найдена, автоматическая отправка на базу невозможна

Устранение:

- Проверить установку устройства на базу, при необходимости вручную установить робота-газонокосилку на базу (⇒ 15.6)
- Проверить ограничительный провод, при этом следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.9)

Сообщение:

2000 – Проблема с сигналом
Отправ. iMOW® на базу

Возможная причина:

- Сбой сигнала провода, необходима точная настройка

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на базовую станцию – затем нажать OK

Сообщение:

2020 – Рекомендация
Ежегодный сервис у дилера в серв. центре

Возможная причина:

- Рекомендовано сервисное обслуживание устройства

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр STIHL для проведения ежегодного сервисного обслуживания

Сообщение:

2030 – Аккумулятор
Истек срок службы

Возможная причина:

- Требуется замена аккумулятора

Устранение:

- Заменить аккумулятор в специализированном центре STIHL

Сообщение:

2031 – Сбой зарядки
Проверить заряд. контакты

Возможная причина:

- Невозможно начать процесс зарядки

Устранение:

- Проверить зарядные контакты на базовой станции и роботе-газонокосилке, при необходимости очистить их, после чего подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

2032 – Температура аккумул.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе во время зарядки слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора

Сообщение:

2040 – Температура аккумул.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе при запуске кошения слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)

Сообщение:

2050 – Коррект. план кош.
Увел. актив. времяя

Возможная причина:

- Периоды активного времени были сокращены/удалены или длительность кошения была увеличена – сохраненные периоды активного времени недостаточны для необходимых процессов кошения

Устранение:

- Увеличить периоды активного времени (⇒ 11.7) или уменьшить длительность кошения (⇒ 11.7)

Сообщение:

2060 – Кошение завершено
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Кошение на дополнительном участке успешно завершено

Устранение:

- Перенести робота-газонокосилку на скашиваемый участок и установить на базовую станцию для зарядки аккумулятора (⇒ 15.6)

Сообщение:

2070 – Сигнал GPS

Нет приема на краю

Возможная причина:

- Вся кромка скашиваемого участка находится вне зоны приема

Устранение:

- Повторить объезд по краю (⇒ 11.13)
- Обратиться в специализированный центр STIHL для проведения полной диагностики

Сообщение:

2071 – Сигнал GPS

Нет приема в исход. точке 1

Возможная причина:

- Исходная точка 1 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 1 (⇒ 11.14)

Сообщение:

2072 – Сигнал GPS

Нет приема в исход. точке 2

Возможная причина:

- Исходная точка 2 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 2 (⇒ 11.14)

Сообщение:

2073 – Сигнал GPS

Нет приема в исход. точке 3

Возможная причина:

- Исходная точка 3 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 3 (⇒ 11.14)

Сообщение:

2074 – Сигнал GPS

Нет приема в исход. точке 4

Возможная причина:

- Исходная точка 4 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 4 (⇒ 11.14)

Сообщение:

2075 – Сигнал GPS

Нет приема в желаемой зоне

Возможная причина:

- Желаемая зона находится вне зоны приема

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)

Сообщение:

2076 – Сигнал GPS

Желаемая зона не найдена

Возможная причина:

- При объезде по краю не удалось найти желаемую зону

Устранение:

- Заново определить желаемую зону. Следить за тем, чтобы желаемая зона и ограничительный провод не пересекались друг с другом (⇒ 10.)

Сообщение:

2077 – Желаемая зона

Желаемая зона вне домашней области

Возможная причина:

- Желаемая зона находится за пределами сохраненной домашней области

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)

Сообщение:

2090 – Радиомодуль

Связь со специализир. центром

Возможная причина:

- Нарушена связь с радиомодулем

Устранение:

- Дополнительные действия не требуются, программно-аппаратное обеспечение автоматически обновляется при необходимости
- Если проблема сохраняется длительное время, связаться со специализир. центром STIHL

Сообщение:

2100 – Защита GPS
Дом. область покинута
Устройство блокировано

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка покинул домашнюю область

Устранение:

- Вернуть робота-газонокосилку в домашнюю область и ввести PIN-код (⇒ 5.9)

Сообщение:

2110 – Защита GPS
Новое местоположение
Требуется переустановка

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был запущен на другом скашиваемом участке. Сигнал провода второй базовой станции уже сохранен.

Устранение:

- Выполнить переустановку (⇒ 11.13)

Сообщение:

2400 — Настройки iMOW® успешно сброшены до заводских настроек

Возможная причина:

- Настройки робота-газонокосилки сброшены до заводских настроек

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

4000 – Ошибка напряжения
Повыш. или пониж. напряжение аккумулятора

Возможная причина:

- Повыш. или пониж. напряжение аккумулятора

Устранение:

- Дополнительные действия не требуются, программно-аппаратное обеспечение автоматически обновляется при необходимости
- Если проблема сохраняется длительное время, связаться со специализированным центром STIHL

Сообщение:

4001 – Ошибка температуры
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура аккумулятора или устройства слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)

Сообщение:

4002 – Опрокинут.
См. сообщение 1000

Сообщение:

4003 – Кожух поднят
Проверить кожух
Затем нажать OK

Возможная причина:

- Был поднят кожух.

Устранение:

- Проверить кожух и подтвердить сообщение кнопкой OK.

Сообщение:

4004 – Превышено время торможения привода
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы
- Неправильная укладка провода
- Препятствия в зоне прокладки ограничительного провода

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK
- Проверить прокладку провода с помощью шаблона iMOW®, особенно в области углов (⇒ 12.5)
- Убрать препятствия

Сообщение:

4005 – Превышено время торможения ножа
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы
- Исчез сигнал провода (например, в результате прекращения подачи электропитания) во время автоматического режима кошения

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK

- Проверить подачу электропитания базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы, затем нажать кнопку OK (⇒ 13.1)

Сообщение:

4006 – Процесс зарядки прерван
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы
- Прекращение подачи электропитания во время процесса зарядки
- Робота-газонокосилку нужно вернуть на базовую станцию

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK
- Проверить электропитание базовой станции – красный светодиод на базовой станции начинает медленно мигать после установки робота-газонокосилки на базовую станцию (⇒ 13.1)
- Проверить позиционирование базовой станции (⇒ 9.1)

Сообщение:

4008 – Ошибка контакта блока управления
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Пульт управления установлен неправильно

Устранение:

- Установить пульт управления
- Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

4009 – Ошибка датчика кожуха
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Кожух сдвинут

Устранение:

- Проверить положение кожуха
- Проверить подвижность кожуха и при необходимости очистить крепление кожуха
- Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

4016 – Отключение значение датчика кнопки STOP
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK

Сообщение:

4027 – Нажата кнопка STOP
Для разблокировки нажать OK

Возможная причина:

- Была нажата кнопка STOP

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой OK

25. Поиск неисправностей

Поддержка и помощь по применению

Поддержку и помощь по применению можно получить у дилера STIHL.

Контактная и дополнительная информация находятся по адресу:
<https://support.stihl.com/> oder
<https://www.stihl.com/>.

✖ При необходимости обращаться к дилеру, компания STIHL рекомендует дилера STIHL.

Неисправность:

Робот-газонокосилка работает не в то время

Возможная причина:

- Неправильно установлены текущее время и дата
- Активное время установлено неправильно
- Устройство было введено в работу посторонними лицами

Устранение:

- Отрегулировать текущее время и дату (⇒ 11.10)
- Отрегулировать активное время (⇒ 11.7)
- Выставить уровень защиты «Сред.» или «Высок.» (⇒ 11.15)

Нарушение:

Робот-газонокосилка не работает в период активного времени

Возможная причина:

- Аккумулятор заряжается
- Автоматический режим выключен
- Активное время деактивировано
- Распознан дождь
- При активированном типе плана кошения «Динамичный»: Достигнута недельная длительность кошения, кошение на этой неделе больше не требуется
- Сообщение активно

- Откидная крышка открыта или отсутствует
- Базовая станция не подключена к электросети
- Недопустимый диапазон температуры
- Прекращение подачи электропитания

Устранение:

- Полностью зарядить аккумулятор (\Rightarrow 15.7)
- Включить автоматический режим (\Rightarrow 11.7)
- Включить активное время (\Rightarrow 11.7)
- Настроить датчик дождя (\Rightarrow 11.11)
- Не требуется последующих действий, процессы кошения в типе плана кошения «Динамичный» распределяются на неделю автоматически, при необходимости запустить кошение в меню «Запуск» (\Rightarrow 11.5)
- УстраниТЬ отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой OK (\Rightarrow 24.)
- Закрыть откидную крышку (\Rightarrow 15.2)
- Проверить электропитание базовой станции (\Rightarrow 9.3)
- Поставить робота-газонокосилку в теплое место или дать остыть – нормальный диапазон температур для работы робота-газонокосилки: от $+5^{\circ}\text{C}$ до $+40^{\circ}\text{C}$. Подробная информация по этой теме имеется в специализированном центре. 
- Проверить электропитание. Если после очередной проверки робот-газонокосилка снова распознает сигнал провода, он продолжит прерванный процесс кошения. Поэтому может пройти несколько минут, прежде чем после исчезновения напряжения будет автоматически продолжен режим

кошения. Промежутки между отдельными регулярными проверками увеличиваются в зависимости от длительности сбоя в электропитании.

Нарушение:

Робот-газонокосилка не косит после вызова меню «Запуск»

Возможная причина:

- Недостаточный уровень заряда аккумулятора
- Распознан дождь
- Откидная крышка не закрыта или отсутствует
- Сообщение активно
- На базовой станции был активирован Вызов базы

Устранение:

- Зарядить аккумулятор (\Rightarrow 15.7)
- Настроить датчик дождя (\Rightarrow 11.11)
- Закрыть откидную крышку (\Rightarrow 15.2)
- УстраниТЬ отображенную неисправность и подтвердить сообщение кнопкой OK (\Rightarrow 24.)
- Завершить Вызов базы или выполнить снова команду после установки на станцию

Неисправность:

Робот-газонокосилка не работает, и на дисплее отсутствует индикация.

Возможная причина:

- Устройство в режиме ожидания
- Аккумулятор неисправен

Устранение:

- Для выхода из режима ожидания робота-газонокосилки нажать любую кнопку – появляется индикация статуса (\Rightarrow 11.2)
- Заменить аккумулятор (

Неисправность:

Робот-газонокосилка издает шумы и вибрирует

Возможная причина:

- Нож косилки поврежден
- Косилочный механизм сильно загрязнен

Устранение:

- Заменить нож косилки – убрать препятствия с газонного участка (\Rightarrow 16.4), (
- Очистить косилочный механизм (\Rightarrow 16.2)

Неисправность:

Плохой результат мульчирования или кошения

Возможная причина:

- Высота травы на газоне слишком большая по отношению к высоте срезания
- Газон очень мокрый
- Нож косилки затуплен или изношен
- Периоды активного времени недостаточны, длительность кошения слишком короткая
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно
- Скашиваемый участок с очень высокой травой
- Продолжительные перерывы из-за дождя

Устранение:

- Отрегулировать высоту срезания (\Rightarrow 9.5)
- Настроить датчик дождя (\Rightarrow 11.11)
- Сместить активное время (\Rightarrow 11.7)
- Заменить нож косилки (\Rightarrow 16.4), (

- Увеличить или дополнить периоды активного времени (⇒ 11.7)
Увеличить длительность кошения (⇒ 11.7)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.7)
- Для качественного результата кошения роботу-газонокосилке в зависимости от размера скашиваемой площади требуется времени до двух недель
- Разрешить косить во время дождя (⇒ 11.11)
Увеличить активное время (⇒ 11.7)

Неисправность:

Индикатор дисплея работает на иностранном языке

Возможная причина:

- Установка языка была изменена

Устранение:

- Установить язык (⇒ 9.7)

Неисправность:

На скашиваемом участке появляются коричневые (землистые) места

Возможная причина:

- Длительность кошения слишком большая по отношению к скашиваемому участку
- Ограничительный провод был уложен со слишком малым радиусом
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно

Устранение:

- Уменьшить длительность кошения (⇒ 11.7)
- Откорректировать прохождение ограничительного провода (⇒ 12.)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.7)

Неисправность:

Процессы кошения значительно короче, чем обычно

Возможная причина:

- Трава очень высокая или слишком мокрая
- Устройство (косилочный механизм, приводные колеса) сильно загрязнены
- Аккумулятор на пределе своего срока службы

Устранение:

- Отрегулировать высоту скашивания (⇒ 9.5)
Настроить датчик дождя (⇒ 11.11)
Сместить активное время (⇒ 11.7)
- Очистить устройство (⇒ 16.2)
- Заменить аккумулятор – учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (☒), (⇒ 24.)

Неисправность:

Робот-газонокосилка установлен на базовой станции, но аккумулятор не заряжается

Возможная причина:

- Зарядка аккумулятора не требуется
- Базовая станция не подключена к электросети
- Устройство неверно установлено на базовой станции
- Зарядные контакты окислены
- Устройство в режиме ожидания

Устранение:

- Действия не требуются: зарядка аккумулятора производится автоматически после падения напряжения ниже определенного значения
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.8)

- Остановить робота-газонокосилку на скашиваемом участке и отправить его назад к базовой станции (⇒ 11.6), при этом проверить надлежащую установку на станцию: если надо, изменить положение базовой станции (⇒ 9.1)

- Поменять зарядные контакты (☒)
- Для выхода из режима ожидания робота-газонокосилки нажать любую кнопку, после чего появится индикатор статуса (⇒ 11.2)

Неисправность:

iMow не встает на базу

Возможная причина:

- Неровности в области въезда у базовой станции
- Загрязненные приводные колеса или загрязненная опорная пластина
- Ограничительный провод неправильно уложен в зоне базовой станции
- Концы ограничительного провода не укорочены

Устранение:

- Устранить неровности в области въезда у базовой станции (⇒ 9.1)
- Очистить приводные колеса и опорную пластину базовой станции (⇒ 16.2)
- Ограничительный провод уложить заново – следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.9)
- Ограничительный провод укоротить в соответствии с описанием и уложить без запаса провода – выступающие концы не сматывать (⇒ 9.10)

Неисправность:

Робот-газонокосилка проезжает мимо базовой станции или устанавливается с перекосом

Возможная причина:

- Сигнал провода подвержен воздействиям окружающей среды
- Ограничительный провод неправильно проложен в зоне базовой станции

Устранение:

- Заново состыковать робота-газонокосилку и базовую станцию, при этом следить за тем, чтобы робот-газонокосилка ровно стоял на базовой станции (⇒ 9.11)
- Заново проложить ограничительный провод, при этом следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.9)
Проверить надлежащее подключение концов ограничительного провода к базовой станции (⇒ 9.10)

Неисправность:

Робот-газонокосилка переехал ограничительный провод

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неправильно, расстояния выбраны неверно
- Слишком большой уклон скашиваемого участка

- Магнитные поля влияют на работу робота-газонокосилки

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.13), контролировать расстояния шаблоном для измерения iMOW® (⇒ 12.5)
- Проверить укладку ограничительного провода, заблокировать зоны с большим углом наклона (⇒ 11.13)
- Связаться со специализированным центром STIHL (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка часто застревает

Возможная причина:

- Высота срезания слишком низкая
- Приводные колеса загрязнены
- Углубления, препятствия на скашиваемом участке

Устранение:

- Увеличить высоту срезания (⇒ 9.5)
- Очистить приводные колеса (⇒ 16.2)
- На скашиваемом участке устраниТЬ углубления, установить закрытые зоны вокруг препятствий, убрать препятствия (⇒ 9.9)

Неисправность:

Датчик на бампере не срабатывает, когда робот-газонокосилка сталкивается с препятствием

Возможная причина:

- Низкое препятствие (менее 8 см в высоту)

- Препятствие не закреплено на основании: например, упавшие фрукты или теннисный мяч

Устранение:

- Устранить препятствие или выделить его в закрытую зону (⇒ 12.9)
- Устранить препятствие

Неисправность:

Следы от колес на кромке скашиваемого участка

Возможная причина:

- Слишком частое кошение по краям
- Слишком большая длительность кошения
- Использование исходных точек
- Аккумулятор очень часто заряжается в конце своего срока службы
- Не включен возврат устройства на базу со смещением (коридор)

Устранение:

- Выключить кошение по краям или уменьшить до одного раза в неделю (⇒ 11.13)
- Уменьшить длительность кошения
- Все процессы кошения запускать у базовой станции на подходящих для скашивания участках (⇒ 11.14)
- Заменить аккумулятор, при этом учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (✖), (⇒ 24.)
- Включить возврат на базовую станцию со смещением (коридор) (⇒ 11.13)

Неисправность:

Нескошенная трава на кромке скашиваемого участка

Возможная причина:

- Кошение по краям выключено

- Ограничительный провод уложен неточно
- Трава находится за пределами диапазона захвата ножа косилки

Устранение:

- Косить по краям один или два раза в неделю (⇒ 11.13)
- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.13), контролировать расстояния шаблоном для измерения iMOW® (⇒ 12.5)
- Нескошенные зоны регулярно обрабатывать подходящим триммером для газонов

Неисправность:

Нет сигнала провода

Возможная причина:

- Базовая станция выключена – светодиод не горит
- Базовая станция не подключена к электросети – светодиод не горит
- Ограничительный провод не подключен к базовой станции – мигает красный светодиод (⇒ 13.1)
- Ограничительный провод оборван – мигает красный светодиод (⇒ 13.1)
- Робот-газонокосилка не согласован с базовой станцией
- Электронный блок неисправен – светодиод выдает сигнал SOS (⇒ 13.1)

Устранение:

- Включить базовую станцию (⇒ 13.1)
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.8)
- Подсоединить ограничительный провод к базовой станции (⇒ 9.10)
- Найти обрыв провода (⇒ 16.7), затем отремонтировать ограничительный провод с помощью соединителей провода (⇒ 12.16)

- Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 9.11)
- Связаться со специализированным центром (✖)

Нарушение:

Светодиод на базовой станции выдает сигнал SOS

Возможная причина:

- Минимальная длина ограничительного провода не достигнута
- Электронный блок неисправен

Устранение:

- Установить АКМ 100 (✖)
- Связаться со специализированным центром (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не принимает сигнал GPS

Возможная причина:

- В данный момент устанавливается соединение со спутниками
- В зоне досягаемости 3 и менее спутника
- Устройство находится вне зоны приема

Устранение:

- Дополнительных действий не требуется, процесс установления соединения может занять несколько минут
- Обойти или убрать отражающие сигнал препятствия (например, деревья, козырьки)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не может подключиться к мобильной сети

Возможная причина:

- Скашиваемый участок находится вне зоны приема
- Не активирован радиомодуль

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр STIHL для проверки радиомодуля (✖)

Неисправность:

Не удается установить соединение между роботом-газонокосилкой и приложением

Возможная причина:

- Радиомодуль деактивирован
- Робот-газонокосилка находится в режиме ожидания
- Отсутствует интернет-соединение
- Робот-газонокосилка привязан к неправильному адресу электронной почты

Устранение:

- Во время согласования радиомодуль отключен, после чего он снова активируется, и восстанавливается доступ к роботу-газонокосилке.
- Активировать робота-газонокосилку, нажав любую кнопку, а также настроить режим питания «Стандарт» (⇒ 11.10)
- Подключить устройство, на котором установлено приложение, к Интернету
- Исправить адрес электронной почты (⇒ 10.)

26. График сервисного обслуживания

26.1 Подтверждение передачи

Модель:	_____
Серийный номер:	<input type="text"/>
Дата:	_____
	
Следующий техосмотр	
Дата:	_____

26.2 Подтверждение сервисного обслуживания



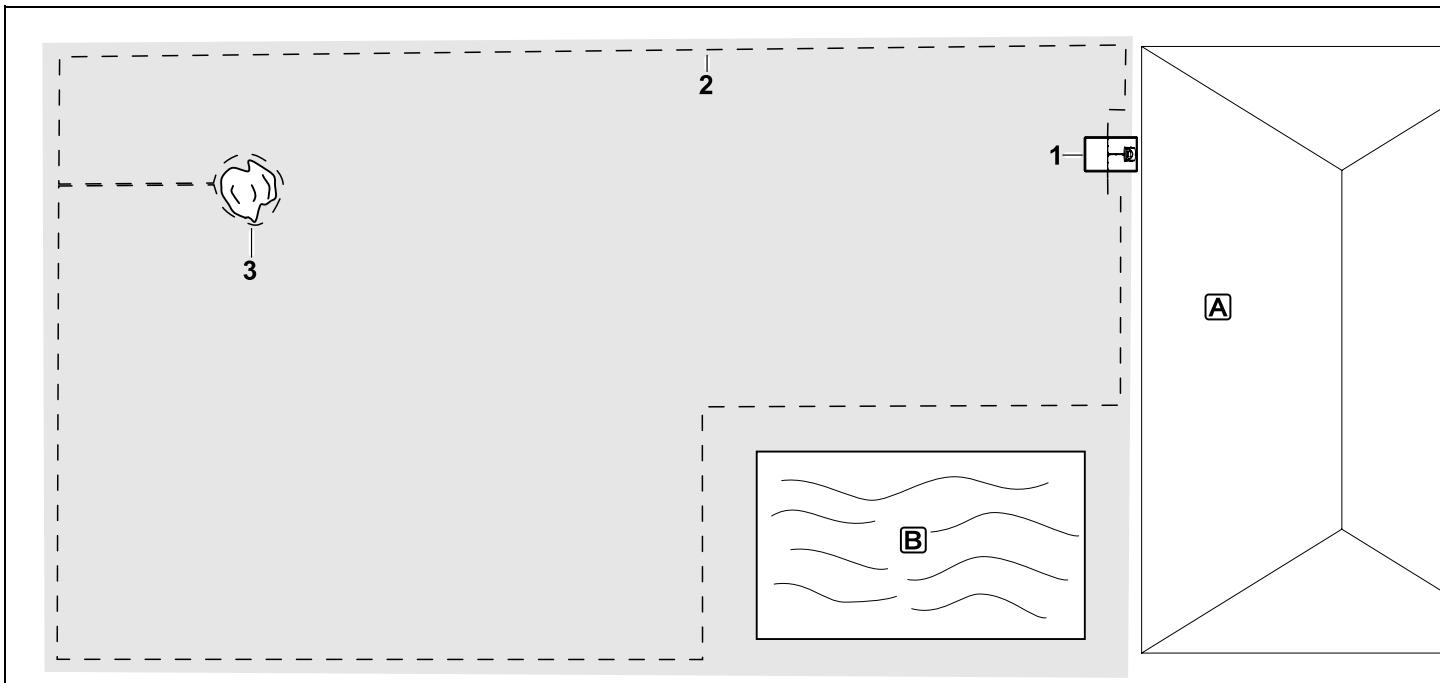
В случае выполнения работ по техобслуживанию передайте эту «Инструкцию по эксплуатации» Вашему дилеру STIHL.

В соответствующих полях он поставит отметку о проведении работ по сервисному обслуживанию.

Сервисное обслуживание проведено

Дата следующего сервисного обслуживания

27. Примеры настройки



Прямоугольный скашиваемый участок с
отдельно стоящим деревом и
бассейном

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего
дерева (3), начиная от соединительного
участка, установленного под прямым
углом к краю.

Бассейн:

Из соображений безопасности
(предписанное расстояние от провода)
ограничительный провод (2)
прокладывается вокруг бассейна **B**.

Расстояния от провода:

 (⇒ 12.5)

Расстояние до края: **28 см**

Расстояние до соседнего участка, по
которому можно передвигаться,
(например, дорожки) с уровнем высоты
ниже +/- 1 см: **0 см**

Расстояние до водной
поверхности **28 см**

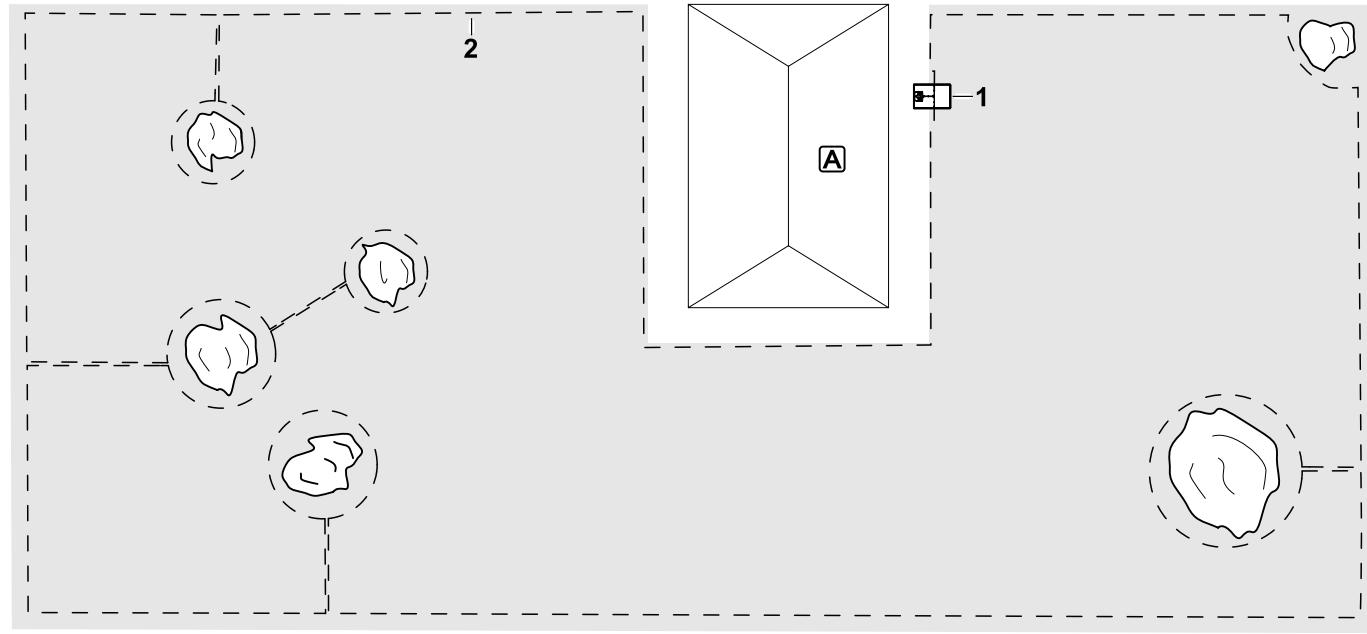
Расстояние до водной
поверхности: **100 см**

Программирование:

После определения размера
скашиваемого участка никаких других
согласований не требуется.

Особенности:

Нескошенные зоны вокруг бассейна
регулярно косить вручную или
обрабатывать подходящим триммером
для газонов.



Скашиваемый участок U-образной формы с несколькими отдельно стоящими деревьями

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытые зоны:

Установка вокруг отдельно стоящих деревьев, начиная соответственно от соединительных участков, установленных под прямым углом к краю (2), 2 закрытые зоны соединены одним соединительным участком.

Расстояния от провода: (\Rightarrow 12.5)

Расстояние до края: **28 см**

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться,

(например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

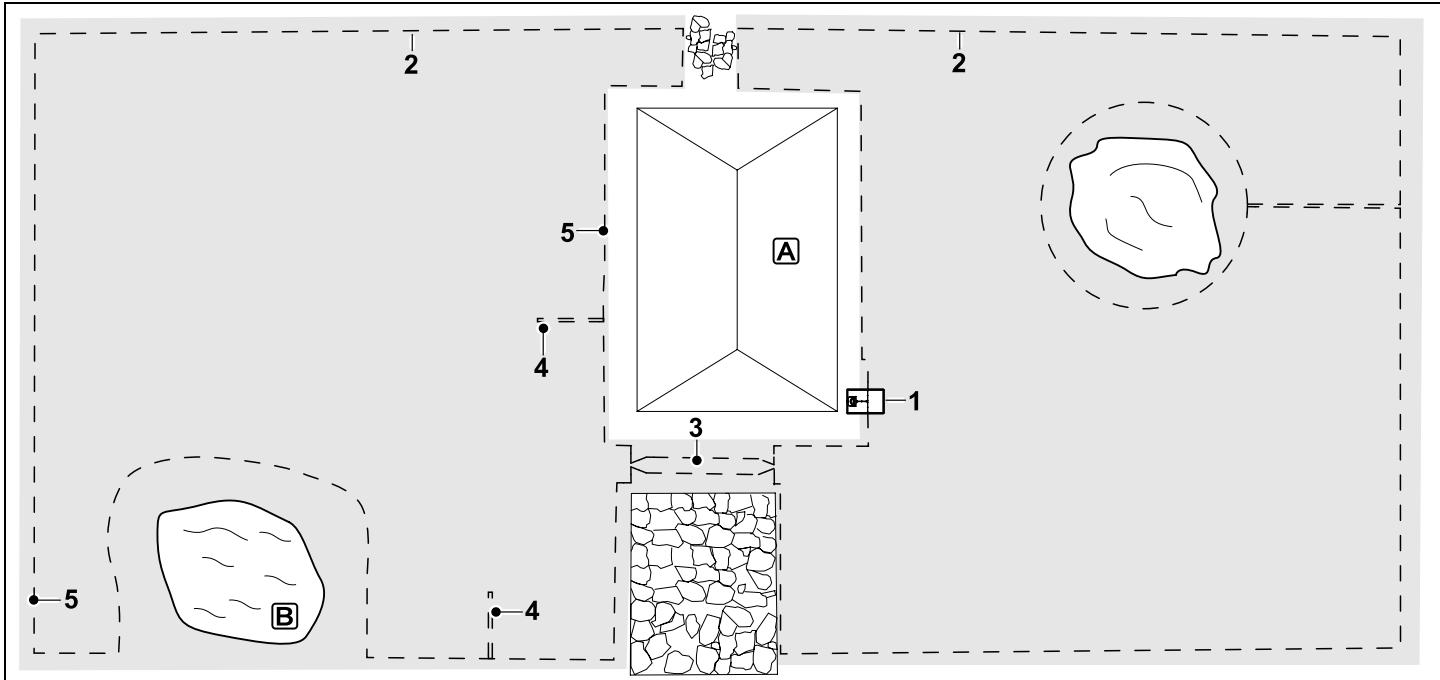
Расстояние вокруг деревьев: **28 см**

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

Особенности:

Дерево в углу скашиваемого участка: зону за отдаленным деревом следует регулярно обрабатывать с помощью подходящего триммера для газонов или оставлять в виде лужайки с высокой травой.



Скашиваемый участок, разделенный на две части, с прудом и отдельно стоящим деревом

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева, начиная от соединительного участка, установленного под прямым углом к краю.

Пруд:

Из соображений безопасности (предписанное расстояние от провода) ограничительный провод (2) прокладывается вокруг пруда **B**.

Расстояния от провода: (\Rightarrow 12.5)

Расстояние до края: **28 см**

Расстояние до соседнего участка, по

которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Вокруг дерева: **28 см**

Расстояние до водной поверхности: **100 см**

Проход:

Установка прохода (3). Расстояние от провода: **22 см** (\Rightarrow 12.11)

Поисковые петли:

Установка двух поисковых петель (4) для использования функции возврата устройства на базу со смещением. (\Rightarrow 11.13)

Минимальное расстояние от въезда в проход: **2 м**

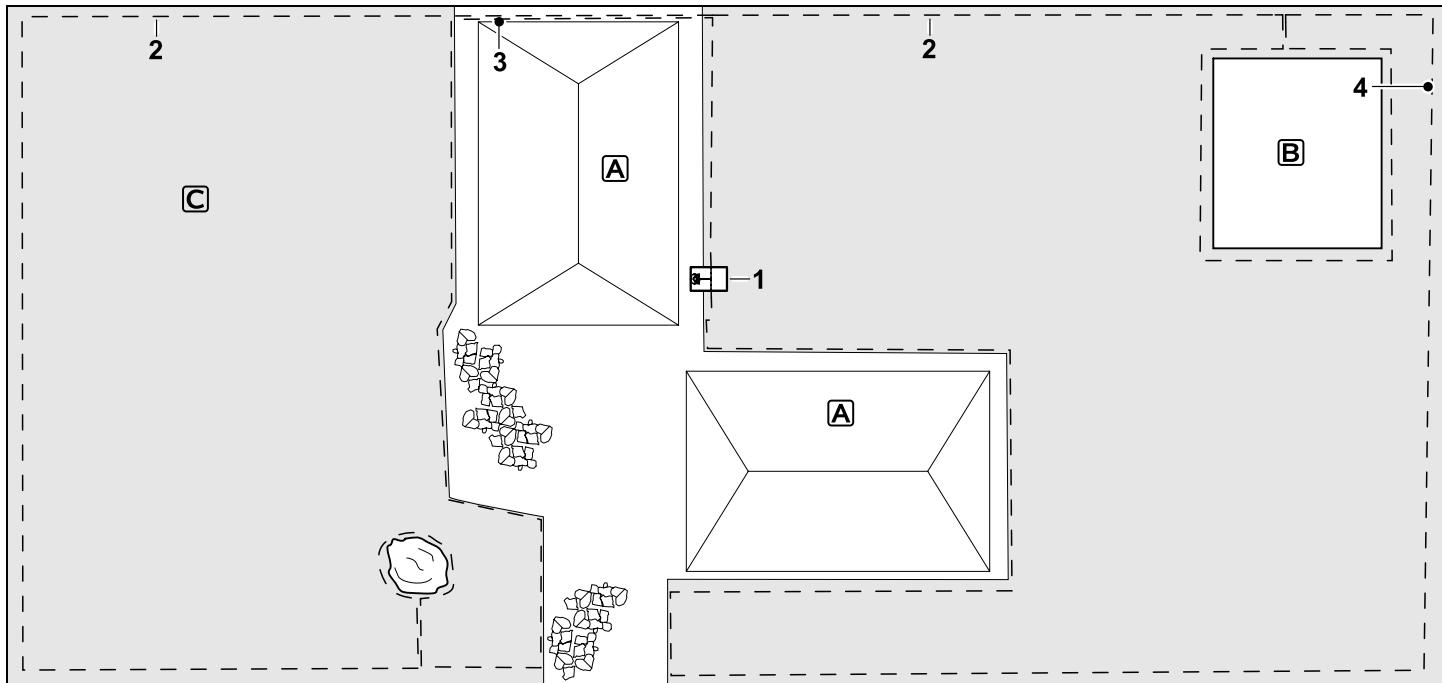
Соблюдать минимальное расстояние до углов. (\Rightarrow 11.13)

Программирование:

Определить общий размер скашиваемого участка, запрограммировать 2 исходных точки (5) (вблизи базовой станции и в изогнутой угловой зоне у пруда) (\Rightarrow 11.14)

Особенности:

Нескошенные зоны, например, вокруг пруда, следует регулярно косить вручную или обрабатывать подходящим триммером для газонов.



Если скашиваемый участок разделен на две части, то робот-газонокосилка не может самостоятельно переехать с одного скашиваемого участка на другой.

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо рядом с домами [A]

Закрытые зоны:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева и вокруг огорода [B], исходя от соединительного участка, установленного в правом углу.

Расстояния от провода: (⇒ 12.5)

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Расстояние до высоких препятствий:

28 см

Расстояние до дерева: **28 см**

Минимальное расстояние от провода в узких местах за ограждением: **44 см**

Дополнительный участок:

Установка дополнительного участка [C], соединительный участок (3) на террасе дома, убранный в кабелепровод.

Программирование:

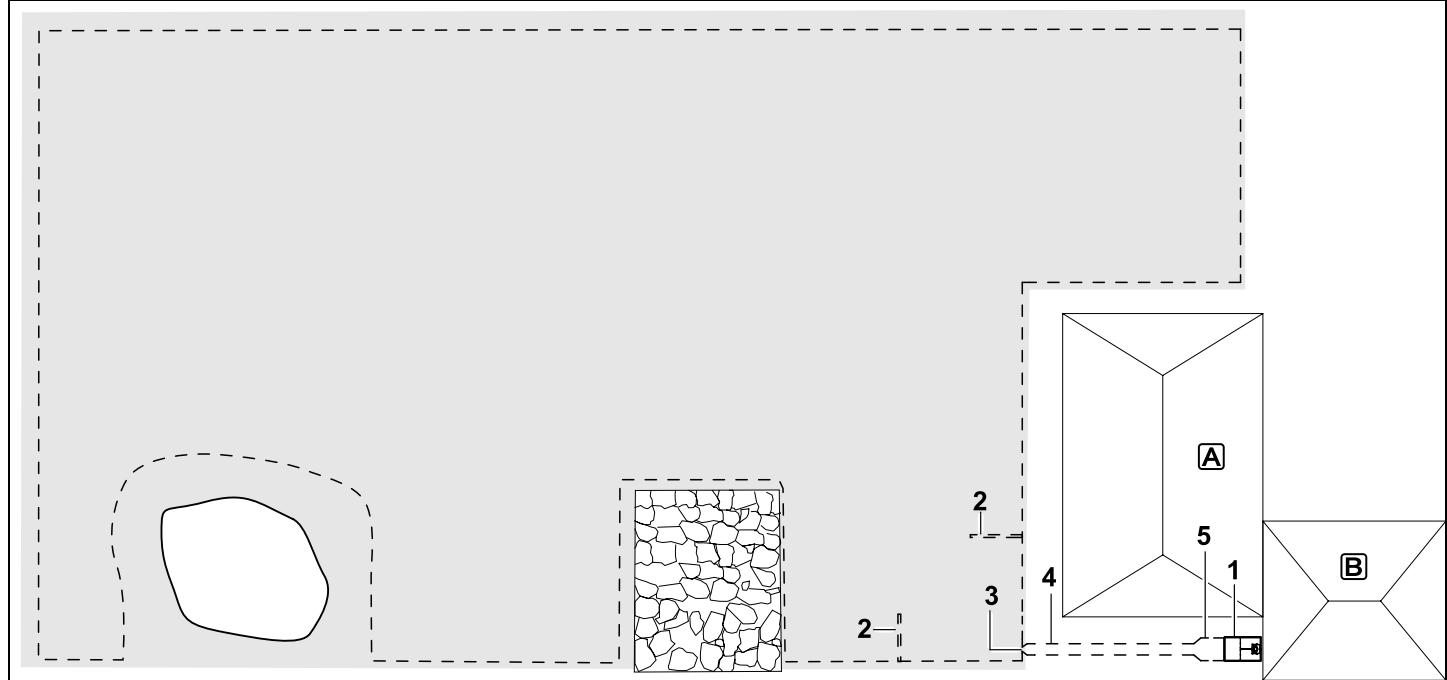
Определить размер скашиваемого участка (без дополнительного участка), запрограммировать 1 исходную точку (4) в узком месте для использования функции возврата устройства на базу со смещением (⇒ 11.13) – частота запуска 2 из 10 выездов (⇒ 11.14)

Особенности:

Переносить робота-газонокосилку несколько раз в неделю на дополнительный участок и активизировать меню «Запуск». (⇒ 11.5)

Учитывать производительность. (⇒ 14.4)

При необходимости установить два отдельных скашиваемых участка с двумя базовыми станциями.



Скашиваемый участок с внешней базовой станцией (1):

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у гаража **B** и за домом **A**.

Расстояния от провода: (⇒ 12.5)

Расстояние до края: **28 см**

Расстояние до соседнего участка, по которому можно передвигаться, (например, дорожки) с уровнем высоты ниже +/- 1 см: **0 см**

Расстояние до водной поверхности:

100 см

Поисковые петли:

Установка двух поисковых петель (2) для использования функции возврата устройства на базу со смещением. (⇒ 11.13)

Минимальное расстояние от въезда в проход: **2 м**

Соблюдать минимальное расстояние до углов. (⇒ 12.12)

Программирование:

Определить размер скашиваемого участка и задать не менее одной исходной точки за пределами прохода, идущего к базовой станции. (⇒ 11.14)

Особенности:

Установка прохода (4) с заездом в виде воронки (3). (⇒ 12.11)

Расстояние от провода: **22 см**

Проход (4) ведет к внешней базовой станции (1). За один метр до базовой станции увеличить расстояние от провода в проходе до ширины основной

плиты (5). (⇒ 9.9)

Учитывать необходимое пространство в проходе и рядом с базовой станцией.

Austatud klient!

Meil on hea meel, et otsustasite STIHLI kasuks. Me töötame välja ja valmistame oma tooteid tippkvaliteedis vastavalt klientide vajadustele. Nii tekivad ka äärmuslikul koormamisel kõrge töökindlusega tooted.

STIHL tähendab tippkvaliteeti ka teeninduses. Meie esindused tagavad kompetentse nõustamise, instrueerimise ja ulatusliku tehnilise toe.

Me täname Teid usalduse eest ja soovime Teile oma STIHLI toote meeldivat kasutamist.

Dr Nikolas Stihl

**TÄHTIS! LUGEGE ENNE KASUTAMIST
LÄBI JA HOIDKE ALLES.**

	1. Sisukord		
Selles kasutusjuhendis	380	Sümbolite kirjeldus	393
Üldine teave	380	Tarnekomplekt	394
Regionaalsed variandid	380	Esmakordne paigaldamine	394
Juhised selle kasutusjuhendi lugemiseks	380	Dokkimisjaama puudutavad juhised	398
Seadme kirjeldus	382	Dokkimisjaama ühendused	400
Robotniiduk	382	Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga	401
Dokkimisjaam	383	Paigaldustarvikud	402
Ekraan	384	Niitmiskõrguse reguleerimine	402
Robotniiduki tööpõhimõte	385	Nõuanded esimeseks paigalduseks	402
Tööpõhimõte	385	Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine	403
Turvaseadised	386	Dokkimisjaama installimine	403
Nupp STOP	386	Piiramistraadi paigaldamine	404
Seadmelukk	386	Piiramistraadi ühendamine	408
Kaitsekatted	386	Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine	411
Põrkeandur	386	Installimise kontrollimine	412
Tõstmiskaitse	386	Robotniiduki programmimine	413
Kaldenurga andur	386	Esmakordse installimise lõpetamine	414
Ekraani valgustus	387	Esimene niitmine pärast esmakordset installimist	415
PIN-i pääring	387	Rakendus iMOW®	415
GPS-kaitse	387	Menüü	416
Ohutusnõuded	387	Kasutusjuhised	416
Üldine teave	387	Olekunäidik	417
Riietus ja kaitsevarustus	388	Teabeala	418
Hoiatus – ohud elektrivoolu tõttu	388	Peamenüü	418
Aku	389	Käivitus	419
Seadme transport	389	Kojusõit	419
Enne kasutuselevõttu	390	Niiduplaan	419
Programmeerimine	390	Veel	420
Töö ajal	391	Seadistused	420
Hooldus ja remont	392	iMOW® – seadme seadistused	421
Hoiulepanek pikemate tööpauside korral	392	Vihmaanduri seadistamine	421
Jäätmekäitlus	393		

LT LV RU ET

Olekunäidiku seadistamine	421	Klapp	437	Teeninduse kinnitus	461
Paigaldus	422	Programmimise kohandamine	438	Paigaldusnäited	462
Käivituspunktide seadistamine	422	Automaatikaga niitmine	438		
Ohutus	423	Aktiivaegadest sõltumatu niitmine	438		
Teenindus	424	Robotniiduki dokkimine	439		
Teave	425	Aku laadimine	439		
Piiramistraat	426	Hooldus	440		
Piiramistraadi paigaldamise kavandamine	426	Hooldusplaan	440		
Niidupinna joonise koostamine	427	Seadme puhastamine	440		
Piiramistraadi paigaldamine	427	Niitmistera kulumispiiride kontrollimine	441		
Piiramistraadi ühendamine	427	Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine	441		
Traadi kaugused – vahendi iMOW® Ruler kasutamine	428	Niitmistera teritamine	442		
Teravnurgad	429	Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine	442		
Kitsad kohad	429	Traadimurru otsing	443		
Ühendusradade paigaldamine	429	Hoilepanek ja talvepaus	444		
Tökestatud alad	429	Dokkimisjaama demonteerimine	445		
Lisapinnad	430	Tavalised varuosad	445		
Läbikäigud	431	Tarvikud	445		
Juhtkaablid nihutatud kojusõitmise jaoks	432	Kulumise minimeerimine ja kahjude välimine	446		
Äärte täpne niitmine	433	Keskonnakaitse	446		
Langev maastik piki piiramistraati	434	Aku eemaldamine	446		
Traadivarude paigaldamine	434	Transport	448		
Traadi ühendusklemmi kasutamine	434	Seadme tööstmine või kandmine	448		
Väike kaugus servast	435	Seadme köitega kinnitamine	448		
Dokkimisjaam	435	EL-i vastavusdeklaratsioon	448		
Dokkimisjaama juhtelemendid	435	Akutoitel elektriline robotniiduk (RMI) koos dokkimisjaamaga (ADO)	448		
Niitmisjuhised	436	Tehnilised andmed	449		
Üldine teave	436	Teated	450		
Multšimine	436	Törkeotsing	457		
Aktiivavad	436	Teenindusplaan	461		
Niitmise kestus	437	Üleandmise kinnitus	461		
Kodupiirkond (RMI 422 PC)	437				
Seadme kävitamine	437				
Ettevalmistamine	437				

2. Selles kasutusjuhendis

2.1 Üldine teave

See kasutusjuhend on tootja **originaalkasutusjuhend** EÜ direktiivi 2006/42/EC mõistes.

STIHL töötab pidevalt oma tootevaliku edasiarendamisega – seepärast jätame endale õiguse muuta tarnekomplektide kuju, tehnikat ja varustust. Sellest tulenevalt ei ole selle brošüüri andmete ja jooniste alusel õigust esitada kahjunõudeid.

Selles kasutusjuhendis on võib-olla kirjeldatud ka muudelaid, mis igas riigis saadaval ei ole.

See kasutusjuhend on autorilõigusega kaitstud. Kõik õigused on reserveeritud, sh õigus paljundamisele, tõlkimisele ja elektrooniliste süsteemidega töötlemisele.

2.2 Regionaalsed variandid

STIHL tarnib seadmeid olenevalt tarneriigist erinevate pistikute ja lülititega.

Piltidel on seadmed kujutatud europistikutega, teistsuguste pistikutega seadmete elektrivõrku ühendamine toimub sarnasel viisil.

2.3 Juhised selle kasutusjuhendi lugemiseks

Pildid ja tekstdid kirjeldavad kindlaid käsitlusvõtteid.

Selles kasutusjuhendis selgitatakse kõiki seadmel paiknevaid piltsümboleid.

Vaatesuund

Vaatesuuna „**vasak**” või „**parem**” kasutamisel kasutusjuhendis: kasutaja seisab seadme taga ja vaatab sõidusuunas ettepoole.

Viide peatükile

Lisaselgitusteks viitavad nooled vastavale peatükile ja alapeatükile. Siin on näide, kuidas viidatakse peatükile: (⇒ 3.)

Tekstilöökude märgistamine

Kirjeldatud juhised võivad olla märgistatud nii, nagu on kujutatud alljärgnevates näidetes.

Käsitsusvõtted, mis nõuavad kasutaja sekkumist:

- keerake polt (1) kruvikeeraja abil välja, vajutage hooba (2) ...

Üldised loendid:

- toote kasutamine spordiüritustel või võistlustel

Eriti tähtsad tekstit

Eriti tähtsad tekstilöökud on tähistatud allpool kirjeldatud sümbolitega, et neid kasutusjuhendis eraldi esile tösta.

⚠ Oht!

Õnnetuste ja raskete kehavigastuste oht inimestele. Nõutakse või keelatakse teatud kindlat käitumisviisi.

⚠ Hoiatus

Inimeste vigastamise oht! Teatud käitumine väldib võimalikke või töenäolisi vigastusi.



Ettevaatust!

Kergeid vigastusi või materiaalset kahju saab teatud käitumisviisiga vältida.



Märkus

Teave seadme paremaks kasutamiseks ja võimalike käsitsusvigade vältimiseks.

Tekstid koos pildiviidetega

Osad seadme kasutamiseks vajalikud joonised asuvad kohe kasutusjuhendi alguses.

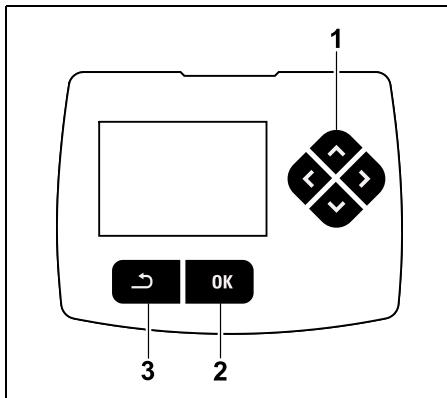
Kaamerasümbol seob pildilehekülgedel olevad pildid vastava tekstiosaga kasutusjuhendis.



Pildid koos tekstilöökudega

Käsitsusvõtted viitega pildile leiate kohe vastavate numbritega jooniste järelt.

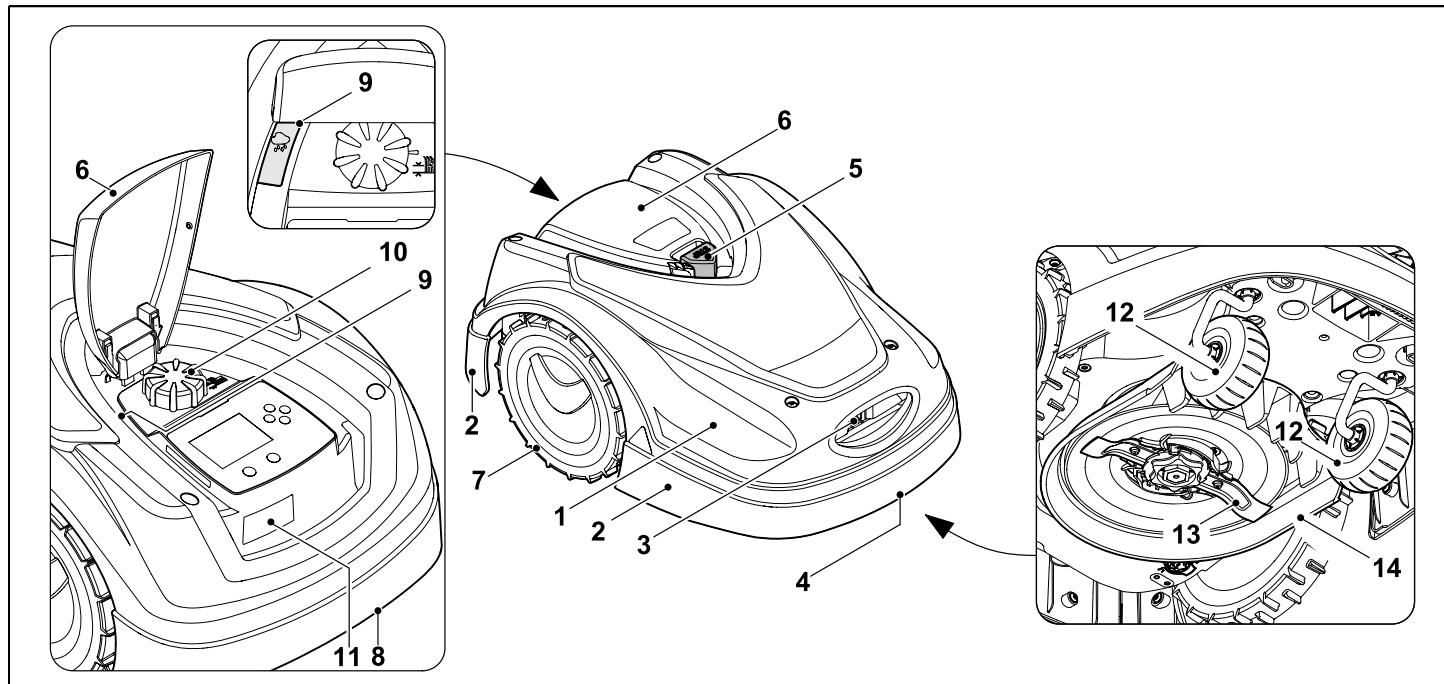
Näide



Rist-juhtrupp (1) on möeldud menüüdes naveerimiseks, klahviga OK (2) kinnitatakse seadeid ja avatakse menüsids. Klahviga Tagasi (3) saate menüüst väljuda.

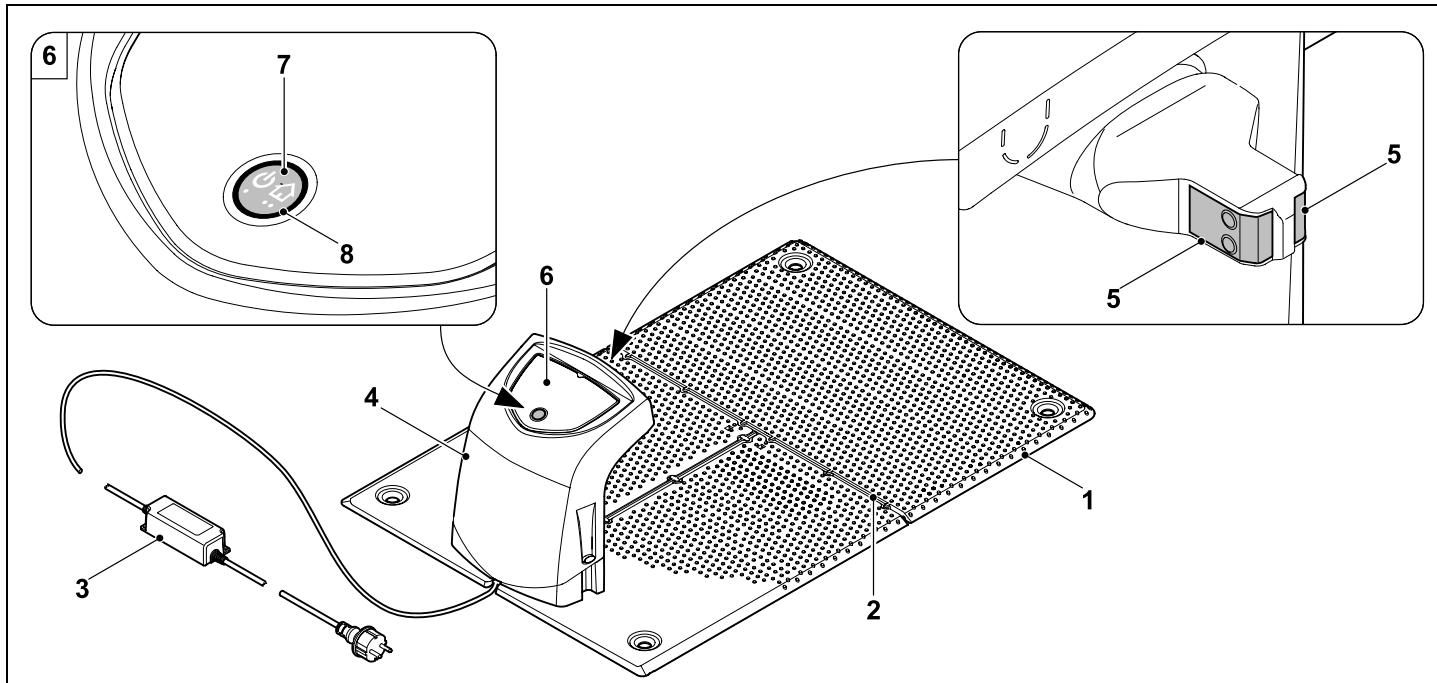
3. Seadme kirjeldus

3.1 Robotniiduk



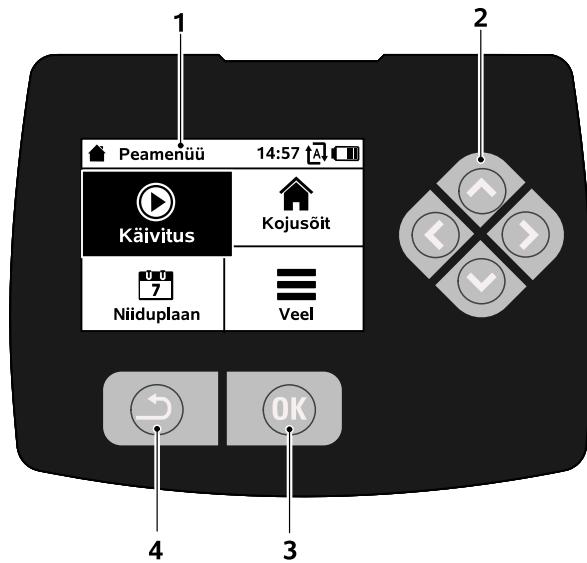
- | | | | |
|----------|---|-----------|--|
| 1 | Liikuvalt toetuv põhikate (\Rightarrow 5.4),
(\Rightarrow 5.5) | 8 | Tagumine kandesang (liigutatava
põhikatte sisse ehitatud) (\Rightarrow 21.1) |
| 2 | Ohutuslist | 9 | Vihmaandur (\Rightarrow 11.11) |
| 3 | Laadimiskontaktid:
ühenduskontaktid dokkimisjaamaga | 10 | Niitmiskõrguse reguleerimise
pöördkäepide (\Rightarrow 9.5) |
| 4 | Eesmine kandesang (liigutatava
põhikatte sisse ehitatud) (\Rightarrow 21.1) | 11 | Tüübislilt seadme numbriga |
| 5 | Nupp STOP (\Rightarrow 5.1) | 12 | Esiratas |
| 6 | Klapp (\Rightarrow 15.2) | 13 | Mõlemalt poolt teritatud niitmistera
(\Rightarrow 16.3) |
| 7 | Veoratas | 14 | Niiduseade |

3.2 Dokkimisjaam



- 1 Alusplaat
- 2 Kaablijuhikud piiramistraadi paigaldamiseks (\Rightarrow 9.10)
- 3 Toiteadapter
- 4 Eemaldatav kate (\Rightarrow 9.2)
- 5 Laadimiskontaktid:
ühenduskontaktid robotniidukiga
- 6 Juhtpaneel
nupu ja LEDiga (\Rightarrow 13.1)
- 7 Nupp
- 8 LED-näidik

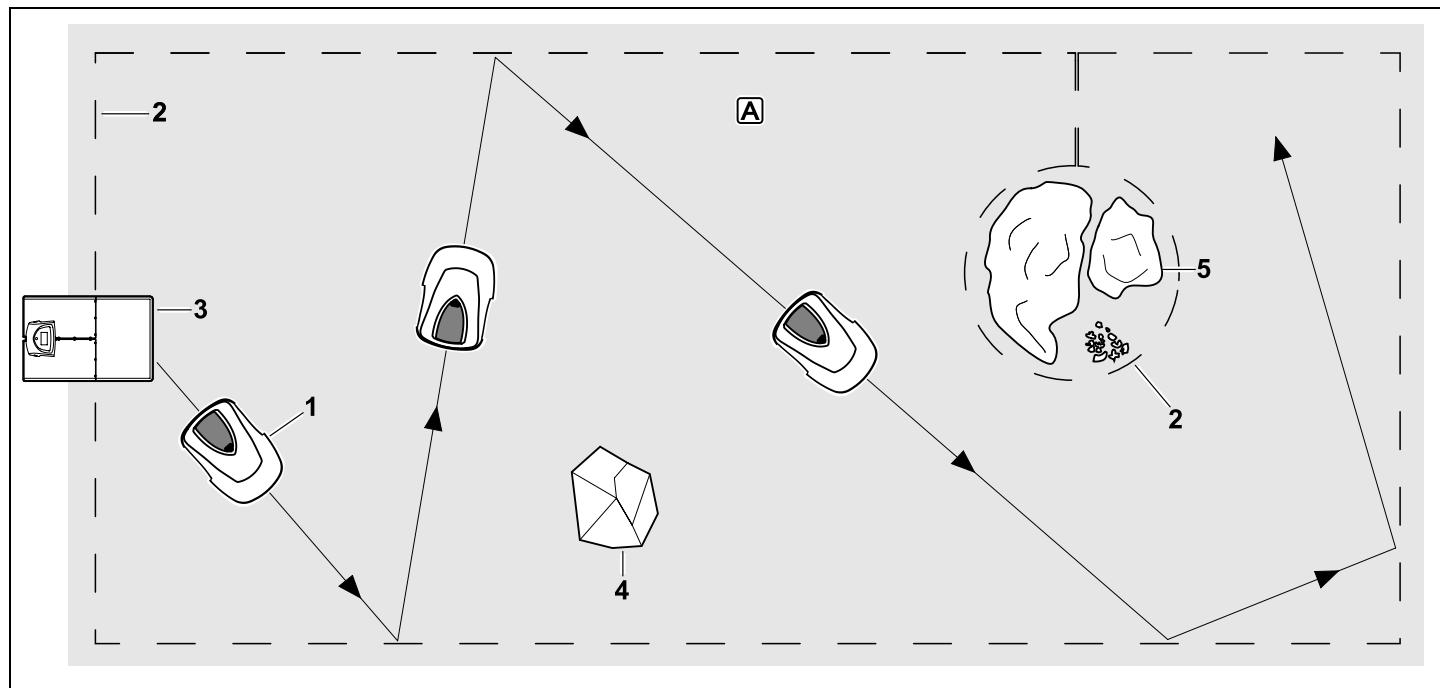
3.3 Ekraan



- 1 Graafiline ekraan
- 2 Rist-juhtraud:
menüüdes navegeerimine (⇒ 11.1)
- 3 Nupp OK:
menüüdes navegeerimine (⇒ 11.1)
- 4 Nupp Tagasi:
menüüdes navegeerimine

4. Robotniiduki tööpõhimõte

4.1 Tööpõhimõte



Robotniiduk (1) on möeldud muru automaatseks niitmiseks. See niidab muru juhuslikult valitud marsruudil.

Selleks et robotniiduk tunneks ära niidupinna (A) piirid, tuleb niidupinna ümber paigaldada piiramistraat (2). Traadist jookseb läbi signaal, mida tekitab dokkimisjaam (3).

Niidupinnal leiduvad takistused (4) tunneb robotniiduk pörkeanduriga kindlalt ära. Alad (5), kuhu robotniiduk ei tohi sõita, ja

takistused, mille otsa see ei tohi põrgata, tuleb ülejäänud niidupinnast piiramistraadiga eraldada.

Sisselülitatud automaatikaga lahkuv robotniiduk **aktiivaegadel** (\Rightarrow 14.3) iseseisvalt dokkimisjaamast ja niidab muru. Aku laadimiseks söidab robotniiduk iseseisvalt dokkimisjaama. Kui valitud on niiduplaani tüüp Standard, niidab ja laeb robotniiduk kogu aktiivaja jooksul. Kui valitud on niiduplaani tüüp Dünaamiline,

kohandatakse aktiivaegade piires niitmiste ja laadimiste arvu ja kestust täisautomaatselt.

Väljalülitatud automaatika ja niitmiste korral **väljaspool aktiivaegu** saab niitmise aktiveerida menüs Käivitus. (\Rightarrow 11.5)



STIHL-i robotniidukit võib kasutada julgelt ja häireteta teiste robotniidukite vahetus läheduses. Traadi signaal vastab elektromagnetkiurguse

kohasele EGMF-i (Vereinigung der europäischen Gartengerätehersteller; Euroopa aiatööriistade tootjate ühendus) standardile.

5. Turvaseadised

Masin on ohutuks tööks ja kaitseks asjatundmatu kasutamise vastu varustatud mitmete turvaseadmetega.



Vigastusoht!

Kui ühel turvaseadmetest esineb rike, siis ei tohi masinat kasutada. Pöörduge müügiesindusse, STIHL soovitab STIHLi müügiesindust.

5.1 Nupp STOP

Robotniiduki peal oleva punase nupu STOP vajutamine peatab seadme töö kohe. Niitmistera peatub mõne sekundiga ja ekraanile ilmub teade „Nuppu STOP on vajutatud“. Aktiivse teate korral ei saa robotniidukit kasutada ja see on turvalises seisundis. (⇒ 24.)

Sisselülitatud automaatika

korral ilmub pärast teate kinnitamist nupuga OK päring automaatse režiimi jätkamise kohta.

Valiku **Jah** korral jätkab robotniiduk niidupinna niitmist niiduplaani kohaselt. Vastuse **Ei** korral jäab robotniiduk niidupinnale seisma, automaatika lülitub välja. (⇒ 11.7)



Pikk nupu STOP vajutus aktiveerib ka seadmelukku. (⇒ 5.2)

5.2 Seadmelukk

Robotniiduk tuleb enne kõiki hooldus- ja puhistustöid, enne transportimist ning samuti enne kontrollimist blokeerida.

Kui seadmelukk on aktiveeritud, ei saa robotniidukit kasutada.



Seadmeluku aktiveerimine.

- Hoidke nuppu **STOP** pikalt all
- Menüü **Veel** kaudu
- Menüü **Ohutus** kaudu

Seadmeluku aktiveerimine menüü **Veel** kaudu

- Valige menüs **Veel** kirje iMOW® blokeerimine ja kinnitage nupuga **OK**. (⇒ 11.8)

Seadmeluku aktiveerimine menüü **Ohutus** kaudu

- Avage menüs **Veel** alammenüüd **Seadistused** ja **Ohutus**. (⇒ 11.15)
- Valige kirje **Seadmelukk** ja kinnitage nupuga **OK**.

Seadmeluku mahavõtmine

- Kui vaja, äratage seade suvalisele nupule vajutades üles.
- Võtke robotniiduki seadmelukk joonisel kujutatud klahvikombinatsiooni kasutades maha. Selleks tuleb vajutada klahve **OK** ja **Tagasi** ekraanijoonisel näidatud järjekorras.



5.3 Kaitsekatted

Robotniidukil on kaitsekatted, mis aitavad vältida juhuslikku kokkupuudet niitmistera ja väljapaisatava niidetud rohuga. Nendest eriti oluline on põhikate.

5.4 Põrkeandur

Robotniiduk on varustatud liigutatava põhikattega, mis toimib põrkeandurina. Seade jäab kohe seisma, kui see tabab automaatse töötamise ajal takistust, millel on kindel minimaalne kõrgus (8 cm) ja mis on maapinna küljes kinni. Seejärel muudab ta sõidusuunda ja jätkab niitmist. Põrkeanduri liiga sagedasel aktiveerumisel peatub lisaks niitmistera.



Vastu takistust põrkamine toimub teatud jõuga. Tundlikud või kerged esemed, nt väikesed lillepotid, võivad seelabi ümber paiskuda või isegi katki minna.

STIHL soovitab takistused eemaldada või tökestada nende ümber oleva ala. (⇒ 12.9)

5.5 Töstmiskaitse

Kui robotniidukit töstetakse põhikattest, katkestab see kohe niitmise. Niitmistera seiskub mõne sekundi jooksul.

5.6 Kaldenurga andur

Kui töö ajal ületatakse lubatud kaldenurka, muudab robotniiduk kohe sõidusuunda. Ümberkukkumise korral lülituvad veoajam ja niitmismootor välja.

5.7 Ekraani valgustus

Töö ajaks aktiveeritakse ekraani valgustus. Valguse töttu on robotniidukit ka pimedas lihtne märgata.

5.8 PIN-i pärting

Aktiveeritud PIN-i pärtingu korral kõlab pärast robotniiduki ülestõstmist alarm, kui ühe minuti jooksul ei sisestata PIN-koodi. (⇒ 11.15)

Robotniidukit saab kasutada ainult koos kaasasoleva dokkimisjaamaga. Teine dokkimisjaam tuleb esmalt robotniidukiga ühendada. (⇒ 9.11)

! STIHL soovitab kasutada **ohutusastet** Madal, Keskmine või Kõrge. Nii ei saa volitatama isikud robotniidukit mingil juhul teiste dokkimisjaamadega kasutada ega muuta seadistusi või programmi.

5.9 GPS-kaitse

Mudel **RMI 422 PC** on varustatud GPS-vastuvõtjaga. Aktiivse GPS-kaitse korral teavitatakse seadme omanikku, kui seade pannakse tööle väljaspool kodupiirkonda. Peale selle ilmub ekraanile PIN-koodi pärting. (⇒ 14.5)

Soovitus

Aktiveerige alati GPS-kaitse. (⇒ 11.15)

6. Ohutusnõuded

6.1 Üldine teave



Seadmega töötamisel tuleb kindlasti järgida õnnetuse ennetamise eeskirju.



Enne esmast kasutuselevõttu tuleb kogu kasutusjuhend tähelepanelikult läbi lugeda.

Hoidke kasutusjuhend hilisemaks kasutamiseks hoolikalt alles.

Need ettevaatusabinõud on teie turvalisuseks hädavajalikud, kuid see loend ei ole lõplik. Kasutage seadet arukalt ja vastutustundlikult ning mõelge sellele, et seadme kasutaja on vastutav teiste inimestega juhtuvate õnnetuste ja neile tekitud varalise kahju eest.

Mõiste „Kasutamine“ hõlmab kõiki robotniiduki, dokkimisjaama ja piiramistraadi juures tehtavaid töid.

„Kasutaja“ all peetakse silmas:

- isikut, kes programmib robotniidukit ümber või muudab kehtivat programmi;
- isikut, kes teeb robotniiduki juures töid;
- isikut, kes võtab seadme kasutusele või aktiveerib selle;
- isikut, kes installib või eemaldab piiramistraadi või dokkimisjaama.

Ka **rakenduse iMOW®** kasutamine langeb selle kasutusjuhendi mõistes mõiste „kasutamine“ alla.

Kasutage seadet vaid siis, kui olete välja puhanud ning heas füüsilises ja vaimses seisundis. Kui teie tervis pole korras, peaksite oma arstilt küsimma, kas tohite

seadmega töötada. Pärast alkoholi, narkootikumide või reaktsioonikiirust vähendavate ravimite tarvitamist ei tohi seadmega töötada.

Tutvuge seadme käsitlemise komponentide ja kasutamisega.

Seadet tohivad kasutada ainult isikud, kes on kasutusjuhendi läbi lugenud ja oskavad seadet kasutada. Enne esmast kasutuselevõttu peab kasutaja püüdma hankida asjatundlikku ja praktilist juhendust. Müüja või mõni teine asjatundja peab kasutajale selgitama, kuidas seadet ohutult kasutada.

Juhendamise ajal tuleb kasutajale selgitada, et seadmega töötamisel on vaja olla äärmiselt hoolikas ja keskendunud.

Ka selle seadme nõuetekohasel kasutamisel sälivad alati teatud jääriskid.

Eluohtlik lämbumise töttu!

! Lapsed võivad pakendiga mängides lämbuda. Ärge lubage lapsi pakendi lähedusse.

Seadme tohib anda või laenata ainult isikutele, kes on saanud kasutamiseks vajalikud suunised või juba tunnevad seda mudelite ja selle kasutamist. Kasutusjuhend kuulub seadme juurde ja see tuleb alati koos seadmega edasi anda.

Veenduge, et kasutaja on füüsiliselt, sensoorselt ja vaimelt võimeline seadet käitama ja sellega töötama. Kui kasutaja on füüsiliselt, sensoorselt või vaimelt piiratud, võib kasutaja sellega töötada ainult järelevalve all või vastutava isiku juhendamisel.

Veenduge, et kasutaja oleks täiseoline või saanud järelevalve all väljaoppe mingil kutsealal siseriklike eeskirjade kohaselt.



Tähelepanu! Õnnetuse oht.



Niitmise ajal tuleb lapsed hoida seadmest ja niidupinnast eemal.



Niitmise ajal tuleb koerad ja teised koduloomad hoida seadmest ja niidupinnast eemal.

Turvalisuse tagamiseks on keelatud igasugune masina muutmine (erandiks on ettevõtte STIHL lubatud tarvikute ja lisaseadmete nõuetekohane paigaldamine), selline muutmine tühistab garantii kehtivuse. Teavet lubatud tarvikute ja lisaseadmete kohta saate ettevõtte STIHL müügiesindusest.

Eriti on keelatud igasugune seadme muutmine, mis muudab elektrimootorite võimsust või pöörlemiskiirust.

Seadme juures ei tohi teha muudatusi, mille tagajärjel müratase suureneks.

Turvalisuse kaalutlustel ei tohi seadme tarkvara muuta ega sellega manipuleerida.

Seadme kasutamisel haljasaladel, parkides, spordiväljakutel, tänavate ääres ning põllu- ja metsamajanduslikes ettevõtetes tuleb olla eriti ettevaatllik.

Seadmega ei tohi transportida esemeid, loomi ega inimesi, eriti lapsi.

Ärge lubage inimestel, eriti aga lastel, mingil juhul robotniidukil sõita ega sellel istuda.

Tähelepanu! Õnnetuse oht.

Robotniiduk on möeldud muru automaatseks niitmiseks. Muu kasutusviis ei ole ette nähtud ja võib põhjustada ohtu või kahjustada seadet.

Inimvigastuste ohu töttu kasutajale ei tohi seadet järgmisteks töödeks kasutada (mittetäielik loetelu):

- põõsaste ja hekkide pügamiseks;
- ronitaimede kasvude lõikamiseks;
- muruhoolduseks katuseaedades ja rõdukastides;
- puu- ja hekilöikmete purustamiseks ja peenestamiseks;
- könniteede puhastamiseks (puhtaks imemiseks, puhumiseks);
- pinnakonaruste, nt mutimullahunnikute, tasandamiseks.

6.2 Riitetus ja kaitsevarustus



Kandke tugevaid krobelise tallaga kingi ja ärge töötage mitte kunagi paljajalu ega nt sandaalides,

- kui lähenete robotniidukile selle töötamise ajal.



Kandke installimise, hooldustööde ning kõigi muude seadme ja dokkimisjaamaga tehtavate tööde ajal sobivat töörijetust.

Ärge kandke kunagi lahtiseid riideid, mis võivad liikuvate osade vahel kinni jäädva, ka mitte ehteid, lipse ega selle.

Kandke just pikki pükse,

- kui lähenete robotniidukile selle töötamise ajal.



Kandke nii hooldus- ja puhastustööde juures, traadi paigaldustöödel (traadi paigaldamine ja eemaldamine) kui ka dokkimisjaama kinnitamisel alati tugevaid töökindaid.

Kaitske käsi just kõigi tööde puhul niitmisteraga ja nii kinnitusvaiade kui ka dokkimisjaama vaiade maasse löömisel.

Siduge pikad juuksed kõigi seadme juures tehtavate tööde ajaks kokku ja katke kinni (pearätik, müts jne).



Kandke kinnitusvaiade ja dokkimisjaama vaiade sisselöömisel sobivaid kaitseprille.

6.3 Hoiatus – ohud elektrivoolu töttu



Tähelepanu! Elektrilöögi oht!



Eriti tähtsad on elektriohutuse seisukohalt terve võrgujuhe ja võrguadapteri terve võrgupistik. Kahjustatud juhtmeid, ühendusi ega pistikuid ning nõuetele mittevastavaid ühendusjuhtmeid ei tohi kasutada, et mitte seada end elektrilöögi ohtu.

Seetõttu kontrollige regulaarselt ühendusjuhet, et sel ei oleks kahjustuse ega vananemise (rabeduse) märke.

Kasutage ainult originaal-võrguadapterit.

Võrguadapterit ei tohi kasutada,

- kui see on kahjustunud või kulunud,

- kui juhtmed on kahjustunud või kulunud. Eriti oluline on kontrollida, et võrgujuhtmel poleks vigastusi ega vananemise märke.

Elektrijuhtmete ja võrguadapteri hooldus- ja parandustöid tohivad teha ainult erialase väljaõppega spetsialistid.

Elektrilöögi oht!

Ärge ühendage kahjustunud juhet vooluvõrku. Puutuge kahjustunud juhet alles pärast selle vooluvõrgust eemaldamist.

Võrguadapteri ühendusjuhtmeid ei tohi muuta (nt lühendada). Võrguadapteri ja dokkimisjaama vahelist kaablit ei tohi pikendada.

Võrguadapteri pistikut tohib dokkimisjaama elektroonikaga ühendada ainult siis, kui pistik on kuiv ja puhas.

Ärge asetage võrguadapterit ja kaablit püsivalt niiskele pinnale.

Elektrilöögi oht!

Kahjustatud juhtmeid, ühendusi ega pistikuid ning nõuetele mittevastavaid ühendusjuhtmeid ei tohi kasutada.

Jälgige, et kasutatavad võrguühendusjuhtmed oleks piisavalt kaitstud.

Eemaldaage ühendusuhe pistikust ja pistikupesast kinni hoides, mitte ühendusjuhtmest tömmates.

Ühendage seade ainult sellisesse vooluvõrku, mis on kaitstud maksimaalselt 30 mA suuruse vooluköikumise kaitseeadisega. Lähemat teavet annab elektrik.

Kui võrguadapter ühendatakse vooluühendusega, mis asub väljaspool hoonet, peab vastav pistikupesa sobima välistingimustes kasutamiseks. Lisateavet riiklike eeskirjade kohta saate elektrikult.

Kui seade ühendatakse elektrigeneraatoriga, siis tuleb arvestada, et voolutugevuse köikumine võib tekitada kahju.

6.4 Aku

Kasutage ainult originaalakut.

Aku on eranditult möeldud püsivaks paigaldamiseks ettevõtte STIHL robotniidukisse. Seal on see optimaalselt kaitstud ja seda laetakse, kui robotniiduk asub dokkimisjaamas. Teiste laadimisseadmete kasutamine on keelatud. Ebasobiva laadimisseadme kasutamise tagajärg võib olla elektrilöök, ülekuumenemine või söövitava akuveadeliku lekkimine.

Ärge kunagi avage akut.

Ärge laske akul maha kukkuda.

Ärge kasutage rikkis või deformeerunud akut.

Hoidke akut lastele kättesaamatus kohas.



Plahvatusoht!

Kaitske akut otsese päikesekiirguse, kuumuse ja tule eest – ärge kunagi visake akut tulle.



Kasutage ja hoidke akut ainult temperatuuril -10°C kuni max $+50^{\circ}\text{C}$.



Kaitske akut vihma ja niiskuse eest ning ärge kastke seda vedeliku sisse.



Aku ei tohi sattuda mikrolainete ega kõrge rõhu mõju alla.

Ärge kunagi ühendage (lühistage)aku kontaktide metallesemetega. Lühis võib akut kahjustada.

Ärge hoidke kasutamata akut metallesemete läheduses (nt naelad, mündid, ehted). Ärge kasutage metallist transpordimahuteid – **plahvatus- ja tuleoht!**

Vale kasutamise korral võib vedelik akust välja tungida – vältige kokkupuudet! Juhusliku kokkupuute korral loputage veega maha. Akuveadeliku silma sattumise korral tuleb lisaks pöörduda ka arsti poole. Väljavoolav akuveadelik võib põhjustada nahaärritusi, pöletusi ja söövitusi.

Ärge pange esemeid aku õhutuspiludesse.

Lisateavet ohutusjuhiste kohta vaadake siit <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Seadme transport

Aktiveerige seadmelukk alati enne robotniiduki transpordi, eriti enne ülestõstmist. (\Rightarrow 5.2)

Laske seadmel enne transpordi jahtuda.

Üles töstmise ja kandmise ajal vältige kokkupuudet niitmisteraga. Robotniidukit tohib ainult mõlemast kandesangast üles tösta, mitte kunagi ei tohi seadmest altpoolt haarata.

Võtke arvesse seadme kaalu ja kasutage vajaduse korral sobivaid laadimise abivahendeid (tõsteseadeldisi).

Kinnitage seade ja koos sellega transporditavad seadmeosad (nt dokkimisjaam) laadimispinnale

piisavas mõõdus kinnitusvahenditega (rihmad, köied jne), kasutades selles kasutusjuhendis näidatud kinnituskohtasid. (⇒ 21.)

Seadme transportimisel järgige kohalikke eeskirju, eelkõige neid, mis puudutavad laadimisalustele paigutatud seadmete ja esemete transportimist.

Ärge jätkage akut kunagi autosse seisma ega asetage otsese pääkesekiirguse kätte.

Litiium-ionakusid tuleb transpordi käigus eriti hoolsalt käsitseda, eriti jälgida lühise tekkimise ohtu. Transportige akut ainult robotniidukis.

6.6 Enne kasutuselevöttu

Veenduge, et kõik seadet kasutavad isikud tunneksid kasutusjuhendit.

Järgige dokkimisjaama (⇒ 9.1) ja piiramistraadi (⇒ 12.) paigaldamisjuhiseid.

Komistamise vältimiseks peavad piiramistraat ja võrgujuhe olema korralikult maapinna külge kinnitatud. Vältige paigaldamist üle servade (nt könniteed, tänavakivid servad). Kasutage kaablikanalit, kui peate paigaldama pinnale, mille puhul ei saa kasutada kaasasolevaid kinnitusvaiasid (nt tänavakivid, könniteed).

Kontrollige regulaarselt, kas piiramistraat ja võrgujuhe on korralikult paigaldatud.

Lööge kinnitusvaiad alati täielikult sisse, et komistamist vältida.

Ärge paigaldage dokkimisjaama halva nähtavusega kohta, kus keegi võib selle otsa komistada (nt maja nurga taha).

Paigaldage dokkimisjaam võimalikult putukate, nagu sipelgate või tigude, liikumisalast eemale – kindlasti vältige sipelgapesade ja kompostihunnikute/-kastide lähedust.

Alad, kuhu robotniidukil ei ole ohutu sõita (nt ümberkukkumise oht), tuleb piiramistraadi sobiva paigaldamisega tökestada.

STIHL soovitab kasutada robotniidukit ainult murul ja kattega teedel (nt sillutatud sissesöiduteed).

Robotniiduk ei tuvasta kukumisohtlikke kohti, nagu servad, järsud langused, basseinid või tiigid. Kui piiramistraade paigaldatakse võimalike kukumiskohtade juurde, tuleb ohutuspõhjustel jäätta piiramistraadi ja ohtliku koha vahele vähemalt **1 m**.

Kontrollige regulaarselt maa-ala, kus seadet kasutatakse, ja eemaldage kõik kivid, kaikad, traadid, kondid ja kõik muud võörkehad, mis võivad seadme alt üles paiskuda.

Eemaldage pärast piiramistraadi paigaldamist niidupinnalt kindlasti kõik tööriistad. Murdunud või kahjustatud kinnitusvaiad tuleb murukamarast välja tömmata ja ära visata.

Kontrollige niidetavat pinda regulaarselt ebatasasuste suhtes ja kõrvvaldage need.

Ärge kasutage kunagi kahjustatud või puuduvate kaitseeadistega seadet.

Seadmele paigaldatud lülitus- ja kaitseeadiseid ei tohi eemaldada ega mittetoimivaks muuta.

Enne seadme kasutamist tuleb kõik kulunud ja defektsete osad välja vahetada. Asendage seadmel olevad loetamatuks muutunud või kahjustatud ohu- ja

hoiatussildid uutega. Teile lähimas STIHLi müügiesinduses on saadaval varukleepsud ja kõik muud varuosad.

Enne seadme kasutuselevöttu veenduge,

- et seade oleks töökindlas olekus, (s.t. et katted, kaitseeadised ja klapp oleks oma kohtadel ning laitmatus korras);
- et dokkimisjaam oleks töökoras. Sealjuures peavad kõik katted olema nõuetekohaselt paigaldatud ja laitmatus korras;
- et võrguadapter oleks ühendatud nõuetekohaselt paigaldatud pistikupesaga;
- et võrguadapteri ühendusjuhtme ja võrgupistikku isolatsioon oleks laitmatus korras;
- et seade (korpus, põhikate, klapp, kinnitusdetailid, niitmistera, teravöö jne) poleks kulunud või kahjustatud;
- et niitmistera ja terakinnitus oleks töökoras (kindlalt kinni, kahjustused, kulumine); (⇒ 16.3)
- et kõik kruvid, mutrid ja kinnituselementid oleks olemas ning korralikult kinni. Pingutage lötvunud kruvid ja mutrid enne kasutuselevöttu üle (jälgige pingutusmomenti).

Vajaduse korral tehke kõik tarvilikud tööd või pöörduge müügiesindusse. STIHL soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

6.7 Programmeerimine

Järgige elektrimootoriga töötavate aiatööriistade kasutamisel kommuualeeskirjades lubatud tööaegu ja programmeerige aktiivajad selle järgi. (⇒ 14.3)

Programmeerige kindlasti selliselt, et niitmise ajal ei viibiks niidetaval pinnal lapsi, pealtvaatajaid ega loomi.

Programmi muutmine **rakenduse iMOW®** abil võib mudeli **RMI 422 PC** korral põhjustada tegevusi, millega teised inimesed ei oska arvestada. Teavitage seega alati kõiki teisi seotud inimesi niiduplaani muutmisest.

Robotniidukit ei tohi kasutada kastmissüsteemiga samal ajal, kohandage programmi sellele vastavalt.

Kontrollige, kas robotniidukis on seadistatud õige kuupäev ja kellaae. Muutke vajaduse korral seadistusi. Valeda väärustuse korral võib robotniiduk ootamatult tööle hakata.

6.8 Töö ajal



Hoidke kõrvalised isikud, eriti aga lapsed ja loomad ohualast eemal.

Ärge lubage lastel mingil juhul läheneda töötavale robotniidukile või sellega mängida.

Niitmise alustamine **rakenduse iMOW®** abil võib mudeli **RMI 422 PC** korral olla kõrvaliste isikute jaoks ootamatu.

Teavitage seepärast lächedal olevalt inimesi alati robotniiduki võimalikust tegevusest.

Ärge laske robotniidukil mingil juhul järelevalveta töötada, kui teate, et läheduses on loomi või inimesi, eriti lapsi.

Robotniiduki käitamisel avalikel platsidel tuleb paigaldada järgmise kirjaga sildid ümber niidupinna:

„Hoiatus! Automaatne muruniiduk! Hoidke masinast eemale! Hoidke lastel silm peal!”



Tähelepanu – vigastusoht!

Ärge kunagi pange käsi ega jalgu pöörlevate detailide lähedale ega nende alla. Kunagi ärge puudutage pöörlevat tera.

Lahutage enne äkest või pikselöögi ohu korral võrguadapter vooluvõrgust. Sel ajal ei tohi robotniidukit kasutada.

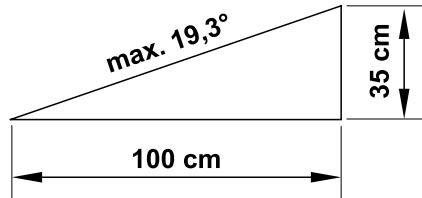
Töötava elektrimootoriga robotniidukit ei tohi mingil juhul kallutada ega üles tõsta.

Kunagi ärge üritage seadistada töötava elektrimootoriga seadet.

RMI 422:

Turvalisuskaalutlustel ei tohi seadet (RMI 422) asetada enam kui 19,3° (35 %) kaldega nõlvadele.

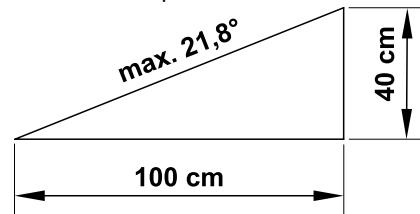
Vigastuse oht. 19,3° Kaldenurk vastab vertikaalsele tõusule 35 cm 100 cm horisontaalse pinna kohta.



RMI 422 P, RMI 422 PC:

Turvalisuskaalutlustel ei tohi seadet (RMI 422 P, RMI 422 PC) kasutada enam kui 21,8° (40 %) kaldega nõlvadel.

Vigastuse oht. 21,8° Kaldenurk vastab vertikaalsele tõusule 40 cm 100 cm horisontaalse pinna kohta.



STOP Arvestage sellega, et lõikeinstrument töötab pärast väljalülitamist täieliku seismajäämiseni veel mõned sekundid.

Vajutage töö ajal **klahvi STOP** (⇒ 5.1),

- enne kui avate klapi.

Aktiveerige **seadmelukk** (⇒ 5.2):

- enne seadme töstmist või kandmist;
- enne seadme transpormist;
- enne kinnikiilunud osade vabastamist või ummistuste kõrvaldamist;
- enne niitmistera juures tehtavaid töid;
- enne seadme kontrollimist või puhastamist;
- kui robotniiduk on sattunud võõrkehale või vibreerib ebatavaliselt tugevalt. Kontrollige sellisel juhul, ega seade, eriti selle lõikeplokk (tera, teravöll, tera kinnitus) pole kahjustada saanud, ning tehke vajalikud parandustööd, enne kui seadme uuesti käivitate ja sellega tööle hakkate.



Vigastusoht!

Tugev vibrerimine viitab harilikult törkele.

Robotniidukit ei tohi mingil juhul kasutada, kui teravöll või niitmistera on kahjustatud või kõveraks paindunud.

Kui teil puuduvad vajalikud teadmised, laske parandustööd teha spetsiallistil. STIHL soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

Muutke enne seadme juurest eemaldumist robotniiduki turvaseadistusi selliselt, et volitamata isikud ei saaks seda aktiveerida. (⇒ 5.)

Ärge nõjatuge masina ega selle välisseadmete kasutamisel ettepoole, vaid jälgige alati, et seisaksite nõlvadel kindlalt ja oleksite tasakaalus, samuti ärge kunagi jookske, vaid kõndige.

Kunagi ärge käitage seadet lahtise tule lähedal.

6.9 Hooldus ja remont

Aktiveerige enne puhastus-, remondi- ja hooldustööde alustamist seadmelukk ja jätkke robotniiduk seisma kindlal, tasasel pinnal.

Tömmake enne kõiki dokkimisjaama ja piiramistraadi juures tehtavaid töid vöruguadapteri pistik välja.

Laske robotniidukil enne kõiki hooldustööd u 5 minutit jahtuda.

Võrgujuhet võib parandada või välja vahetada eranditult ainult volitatud elektrik.



Kontrollige päräst seadme juures tehtavaid töid enne uuesti kasutuselevõtmist robotniiduki programmi ja muutke vajaduse korral. Kindlasti tuleb sisestada õige kuupäev ja kellaaja.

Puhastamine

Kogu seadet tuleb regulaarsete ajavahemike järel hoolikalt puhastada. (⇒ 16.2)

Kunagi ärge suunake veejuga (eriti kõrgsurvepesuri oma) mootoride detailidele, tihenditele, elektrikomponentidele ja laagritele. Selle tagajärjeks võivad olla kahjustused või kulukas remont. Seadet ei tohi puhastada voolava vee all (nt aiavoolikuga). Ärge kasutage agressiivseid puhastusvahendeid. Sellised puhastusvahendid võivad kahjustada plast- ja metallosi ning vähendada ettevõtte STIHL seadme töökindlust.

Hooldustööd

Teostada tohib vaid selles kasutusjuhendis kirjeldatud hooldustööd, kõik muud tööd laske teha müügiesinduses.

Kui teil puuduvad vajalikud teadmised ja abivahendid, pöörduge **alati** müügiesindusse.

STIHL soovitab lasta hooldustöid ja remonti teha ainult STIHL müügiesinduses.

STIHL müügiesinduste töötajaid koolitatakse regulaarselt ja nende käsutuses on tehniline teave.

Kasutage ainult tööriisti, tarvikuid ja lisaseadmeid, mille on STIHL selle seadme jaoks lubanud, või tehniliselt samaväärseid osi, muidu võib tekkida inimeste vigastamise või seadme kahjustamise oht. Küsimuste korral pöörduge müügiesindusse.

STIHL originaaltööriistad, -tarvikud ja -varuosad on oma omadustelt optimaalselt seadme ning kasutaja nöudmistega kooskõlastatud. STIHL originaalvaruosid võib ära tunda STIHLi varuosanumbri järgi, kirjast STIHL ning vajaduse korral ka STIHLi varuosamärgistustest. Väikestel detailidel võib olla ka ainult märgistus.

Hoidke hoiatusete ja juhistega kleepsud alati puhtad ning loetavad. Kahjustatud või kaduma läinud kleepsud tuleb asendada uute originaalsiltidega STIHLi müügiesindusest. Kui mõni detail asendatakse ueega, jälgige, et uus osa saaks samasuguse kleepsu.

Lõiketerade juures teostage töid ainult paksude töökinnastega ja äärmiselt ettevaatlikult.

Et seade oleks turvaliselt töökoras, hoolitsege selle eest, et kõik poldid ja mutrid, eriti aga kõik lõikeinstrumendi poldid ja kinnituselementid oleksid korralikult kinni.

Kontrollige kogu seadet regulaarselt, eriti aga seadme seismapanemisel enne pikemat tööpausi (talv), et ei esineks kulumist ja kahjustusi. Vahetage kulunud või kahjustatud osad ohutustehnilistel põhjustel kohe välja, et seade oleks alati ohutu ja töökoras.

Kui hooldustööde ajaks eemaldati detaile või kaitseelementid, siis tuleb need kohe nõuetekohaselt tagasi panna.

6.10 Hoiulepanek pikemate tööpauside korral

Enne hoiulepanekut

- laadige aku; (⇒ 15.7)
- valige kõrgeim ohutusaste; (⇒ 11.15)

- seadke robotniiduk talveunne.
(⇒ 11.16)

Tagage, et seade oleks kaitstud volitamata kasutuse eest (nt lapsed).

Hoidke seadet töökorras.

Seade tuleb enne hoilepanekut (nt talvepausi) põhjalikult puhastada.

Laske seadmel u 5 minutit jahtuda, enne kui te selle kinnisesse ruumi paigutate.

Hoiukoht peab olema kuiv, külmmumiskindel ja lukustatav.

Kunagi ärge hoidke seadet lahtise tule või muu kuumaallika (nt ahju) läheduses.

6.11 Jäätmekäitlus

Jäätmemed võivad inimesi, loomi ja keskkonda kahjustada ning seetõttu tuleb need korrektelt suunata jäätmekäitusse.

Pöörduge oma jäätmekäituskeskuse poole või oma müügiesindusse, et teada saada, kuidas jäätmeid nõuetekohaselt käidelda. STIHL soovitab ettevõtte STIHL müügiesindust.

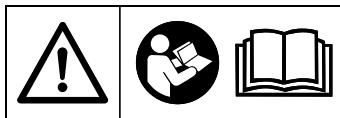
Tagage, et kasutatud seade jõuaks ettenähtud jäätmekäitusse. Muutke seade enne jäätmekäitlust mittekasutatavaks. Et vältida önnetusi, eemaldage kindlasti võrguadaptri võrgukaabel ja robotniiduki aku.

Vigastusoht niitmisteraga!

Ärge jätkage kunagi ka oma aja äraelanud muruniidukit järelevalveta. Tagage, et masinat ja eriti niitmistera hoitakse lastele kättesaamatus kohas.

Aku tuleb seadmost eraldi jäätmekäitusse anda. Tuleb tagada, et akud antakse jäätmekäitusse keskkonda säästvalt.

7. Sümbolite kirjeldus



Hoiaitus!

Enne kasutuselevõttu lugege kasutusjuhendit.



Hoiaitus!

Ärge minge töötavale seadmele liiga läheemale.

Hoidke kolmandad isikud ohutsoonist eemal.



Hoiaitus!

Blokeerige seade enne selle ülestõstmist või selle juures tööde tegemist.



Hoiaitus!

Ärge istuge ega ronige seadme peale.



Hoiaitus!

Ärge kunagi puudutage pöörlevat tera.



Hoiaitus!

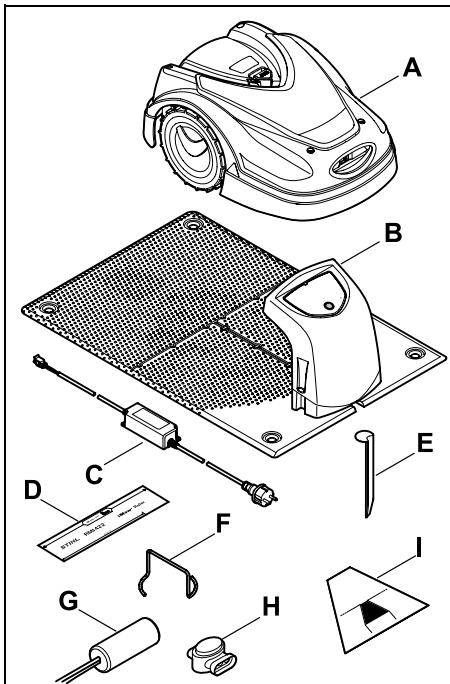
Hoidke lapsed niitmise ajal seadmost ja niidupinnast eemal.



Hoiaitus!

Hoidke koerad ja teised koduloomad niitmise ajal seadmost ja niidupinnast eemal.

8. Tarnekomplekt



9. Esmakordne paigaldamine

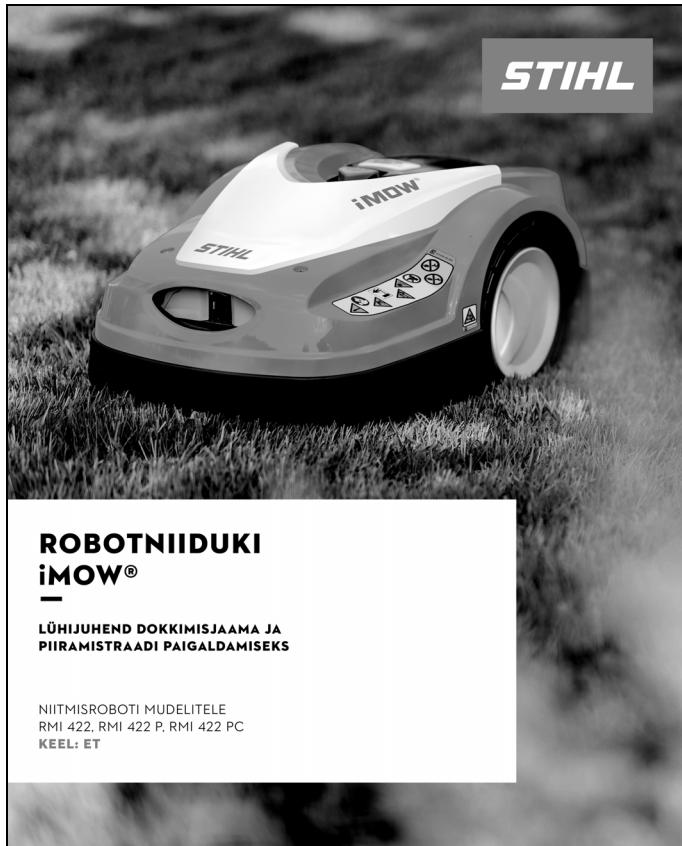
Selleks, et paigaldamine toimuks lihtsalt, kiiresti ja töökindlalt, järgige suuniseid ja märkusi, eriti traadi paigalduskaugust 28 cm. (⇒ 12.)

Niidetud ala saab suurendada, paigaldades piiramistraadi servale lähemale. (⇒ 12.17) Ohutuks tööks tuleb traadi paigalduskaugus kohandada kohalike tingimustega.

iMOW® lühijuhtend

Robotniidukile on abiks kaasa pandud eraldi lühijuhtend, mis kirjeldab dokkimisjaama ja piiramistraadi paigaldamist. Täpsemad andmed leiate selle kasutusjuhendi vastavatest peatükkidest. Kasutage lühijuhtendit alati koos robotniiduki kasutusjuhendiga.

Nr	Nimetus	Tk
A	Robotniiduk	1
B	Dokkimisjaam	1
C	Toiteadapter	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Dokkimisjaama kinnitusvai	4
F	Liugplaadi tömmits	1
G	AKM 100	1
H	Traadi ühendusklemm	2
I	Läbikäigušabloon	1
-	Kasutusjuhend	1



ROBOTNIIDUKI iMOW®

LÜHIJUHEND DOKKIMISJAAMA JA
PIRAMISTRAADI PAIGALDAMISEKS

NIITMISROBOTI MUDELITELE
RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC
KEEL: ET

iMOW® lühijuhend

Lehekülgede 2 ja 3 vähendatud kujutis

PÖHI PAIGALDUS

SISEMISE DOKKIMISJÄAMA PAIGUTAMINE JA PIIRAMISTRAADI PAIGALDAMINE

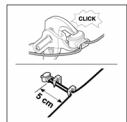
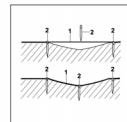
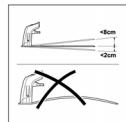
 **KASUTAGE SEDA LÜHIJUHENDIT AINULT KOOS ROBOTIIDUKI KASUTUSJUHENDIGA.**

1. Enne paigaldamist tegema aiaalaan.
2. Paigaldage dokkimisjaam sobivasse kohta ja pange iMOW® sinna laadima.
3. Äratage iMOW® nuppu „OK“ vajutades üles ja järgige juhtnööre kuni jaotiseni „Traadi paigaldamine“.
4. Kasutage iMOW® Rulerit ja läbikäiguabloni et vahemaid määraa.
5. Jätke paigaldamist jaotise „Traadi ühendamine“ järgi ja järgige juhtnööre juhendi lõpuni.

Etevalmisistavad paigaldusmeetmed

- Niidupindade ja piiramistraadi väljundideks on 90°.
- Niidupindade e rohi kattevate mõõtmeid ei ole mänguasi.
- iMOW® robotiiduk ja piiramistraadi vaheline max kaugus: 17 m.
- iMOW® robotiiduk ja piiramistraadi vaheline max kaugus: 17 m.
- iMOW® mitmekõrguse reguleerimine. Soovitus: Nõmitmiste 4.
- Soovitatav on esmaldada häireste allikad (nt metall).

 9.1/9.5/9.9



Dokkimisjaama asukoht:

- Varjus, kaitstud, horisontaalses asendis
- Kaugus tökestatud alast: ≥ 2 m
- Soovitatav on kasutada ülepegekaitsmega pistikupesa.

 9.3/9.29

Piiramistraadi paigaldamine:

- Paigaldage piiramistraat (1) maapinnale korrapäraste vehekausutega ja fiksseerge kinnitusvaiadega (2). Ebatasustuse puhul kinnita üle täiendavaid kinnitusvaiu. Paigaldage traat mitte ristuvalt.

Traadi ühendusklemme korrektne paigaldus:

- Lükake lahtised isoldeerimata traadidotsad kuni lõpuni traadi ühendusklemmi. Vajutage traadi ühendusklemm sobivate tangidega kokku, laske korralikult kinni klõpsatada.

 12.3

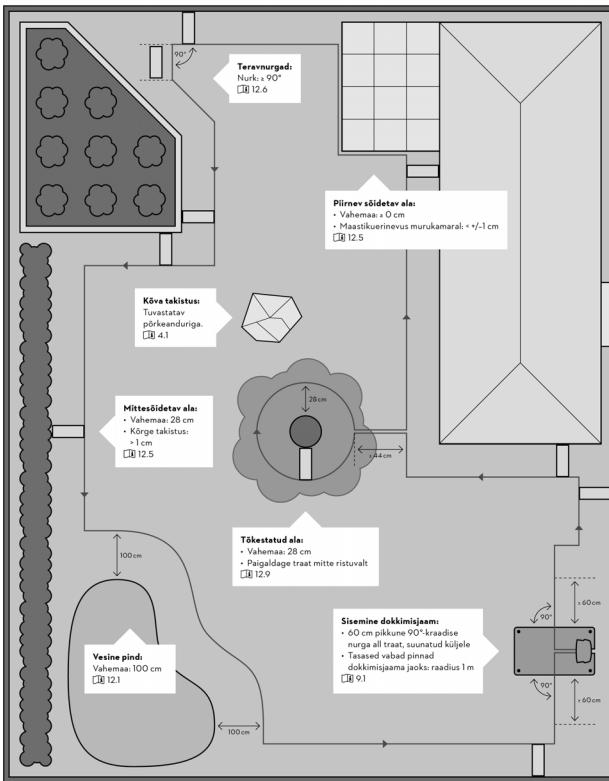
Klienditoote poolle: <https://support.stihl.com/>

 Kasutusjuhend

 Piiramistraat

 iMOW® Ruler

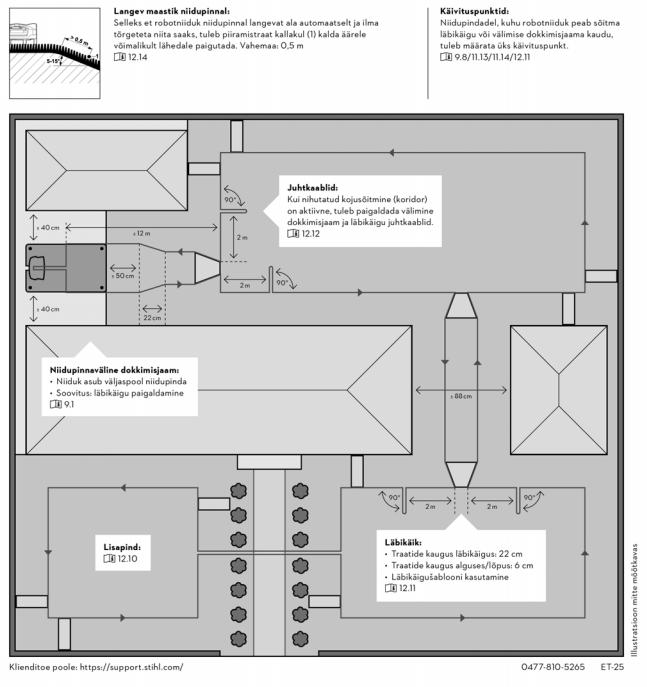
 Läbikäiguabloon



Illustratsioon mitte mõõduks

TÄIENDAV PAIGALDUS

VÄLIMISE DOKKIMISJÄAMA PAIGUTAMINE JA PIIRAMISTRAADI PAIGALDAMINE ERIJUHTUDEL



9.1 Dokkimisjaama puudutavad juhised

Nõuded dokkimisjaama asukohale

- Kaitstud, varjuline.

Otsene päikesekiirgus võib kõrgendada seadme temperatuuri ja pikendadaaku laadimise aega.

Dokkimisjaamale võib monteerida tarvikuna saadaoleva varikatuse. See kaitseb robotniidukit paremini ilmastikumõjude eest.

- Hästi nähtav.

Dokkimisjaam peab olema soovitud asukohas hästi märgatav, et see ei pöhjustaks komistamist.

- Sobiva pistikupesa vahetus läheduses.

Võrguühendus tohib asetseda dokkimisjaamast vaid nii kaugel, et vastavate voolukaablitega saaks ühendada dokkimisjaama otse võrku, võrguadapteri voolukaablit muuta ei tohi.

Soovitatav on kasutada ülepingekaitsega pistikupesa.

- Ilma häireallikateta.

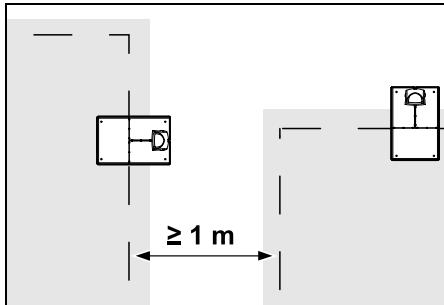
Metallid, raudoksiidid, magnetilised või elektrit juhtivad materjalid või varem paigaldatud piiramistraadid võivad niitmist häirida. Need häireallikad on soovitatav eemaldada.

- Horisontaalne ja tasane.

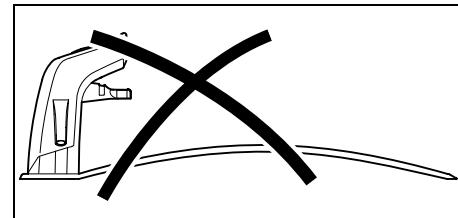
Ettevalmistus

- Niitke muru enne esmakordset installimist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus maksimaalselt 6 cm).

- Kõva ja kuiva pinna puhul niisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse löömist.



Niidupinnad ei tohi kattuda. Kahe niidupinna piiramistraatide vaheline kaugus peab olema $\geq 1 \text{ m}$.

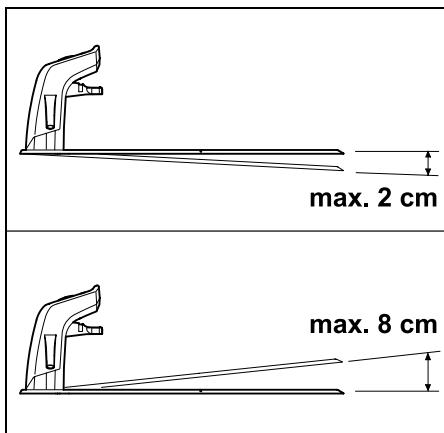


Ärge kunagi alusplaati painutage. Ebatasasused tuleb alusplaadi alt kõrvaldada, et see asuks kogu pinnaga maapinnal.

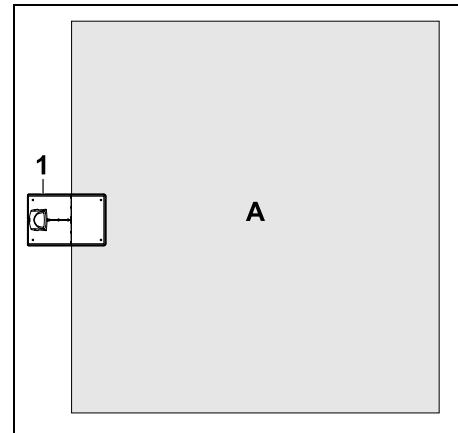
Paigaldamisvõimalused

Dokkimisjaama võib paigaldada niidupinnale või sellest väljapoole.

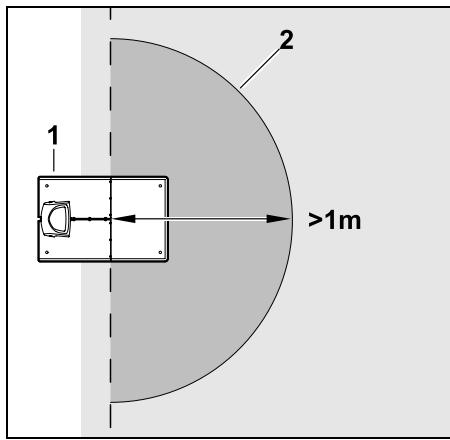
Niidupinnal asuv dokkimisjaam



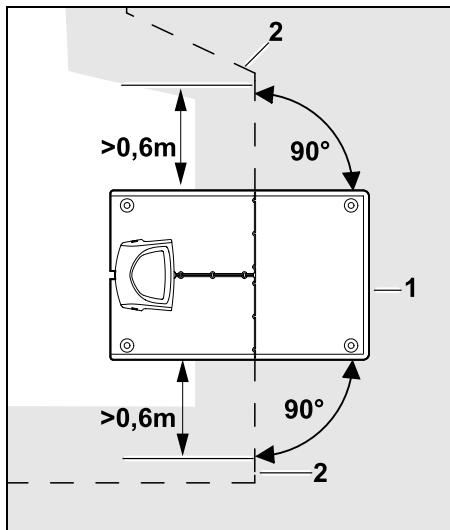
Dokkimisjaama kalle tohib olla maksimaalselt 8 cm tahapoole ja 2 cm ettepoole.



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale (A), otse selle servale.

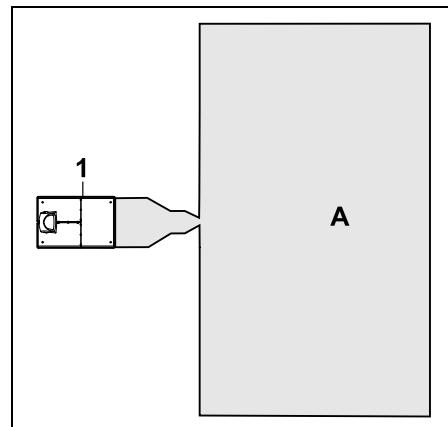


Dokkimisjaama (1) ees peab pind (2) olema vähemalt 1 m raadiuses tasane ja vaba. Künkad ja süvendid tuleb körvaldada.



Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

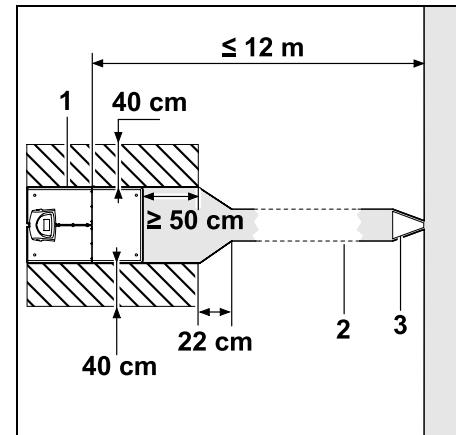
Niidupinnaväline dokkimisjaam



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse väljapoole niidupinda (A).

i Niidupinnaväline dokkimisjaama korral tuleb nihutatud kojusõitmiseks paigaldada juhtkaablid. (\Rightarrow 12.12)

Niidupinnaväline dokkimisjaama ruumivajadus

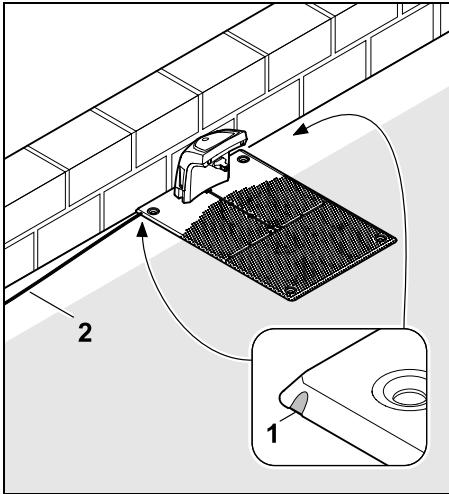


Selleks, et dokkimisjaama sisenemine ja sealt väljumine toimuks korrektelt, peab dokkimisjaam (1) olema paigaldatud läbikäiguga (2), nagu joonisel näidatud. Alad dokkimisjaama ümber ning väljaspool piiramistraati peavad olema tasased ja vabalt sõidetavad. Künkad ja süvendid tuleb körvaldada.

Läbikäik (2) paigaldatakse läbikäigušablooni (3) abil. (\Rightarrow 12.11)

Minimaalne kaugus alusplaadist läbikäigu alguseeni: $\geq 50 \text{ cm}$
Vaba pinna laius külgsuunas: 40 cm
Maksimaalne kaugus niidupinnast: $\leq 12 \text{ m}$

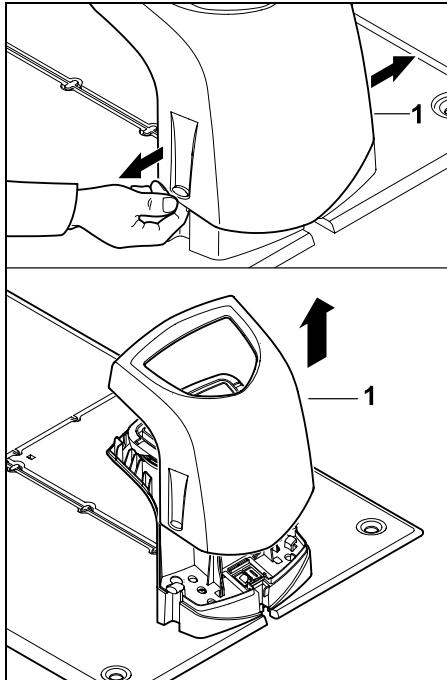
Dokkimisjaama paigaldamine seina äärde



Kui dokkimisjaam paigaldatakse seina äärde, tuleb alusplaadist kombitangidega kas vasakult või paremalt poolt detail (1) välja murda, et teha ruumi võrgukaablile (2).

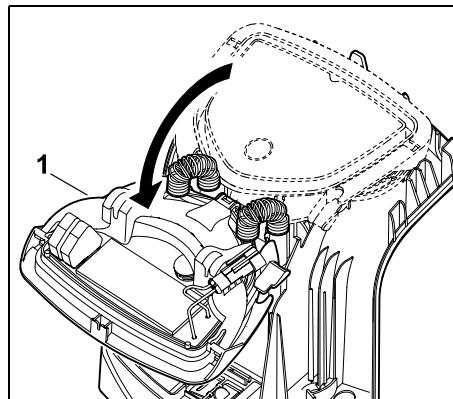
9.2 Dokkimisjaama ühendused

Katte eemaldamine

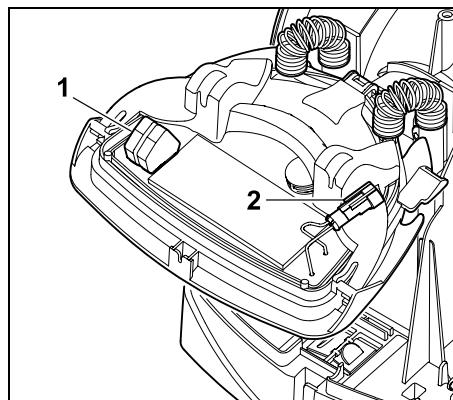


Tõmmake kate (1) kergelt vasakult ja paremalt poolt lahti ning eemaldaage suunaga ülespoole, nagu on joonisel näidatud.

Paneeli lahtipööramine

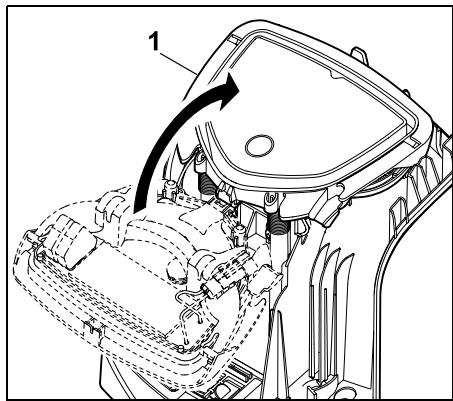


Pöörake paneel (1) suunaga ette lahti. Hoidke paneeli lahtises asendis, kuna muidu pööravad liigendvedrud selle automaatselt kinni.



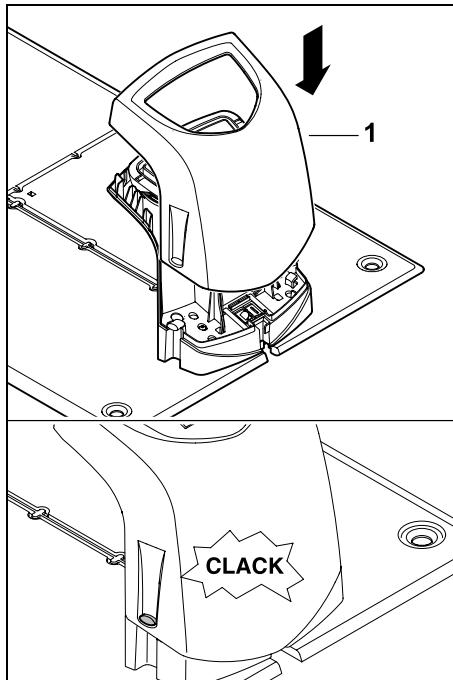
Piiramistraadiühendused (1) ja voolukaabel (2) on suletud paneeli korral ilmastikumõjude eest kaitstud.

Paneeli kinnipööramine



Pöörake paneel (1) suunaga taha kinni, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

Katte paigaldamine



Paigaldaage kate (1) dokkimisjaamale ja laske fikseeruda, ärge seejuures kaableid kinni kiiluge.

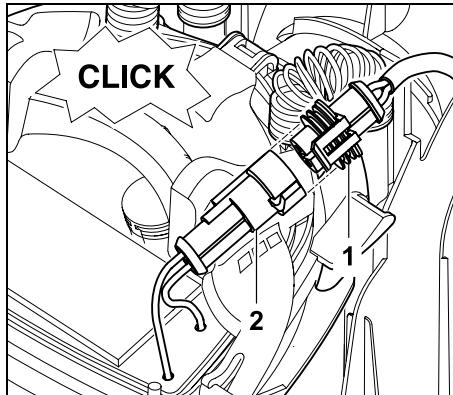
9.3 Võrgujuhtme ühendamine dokkimisjaamaga



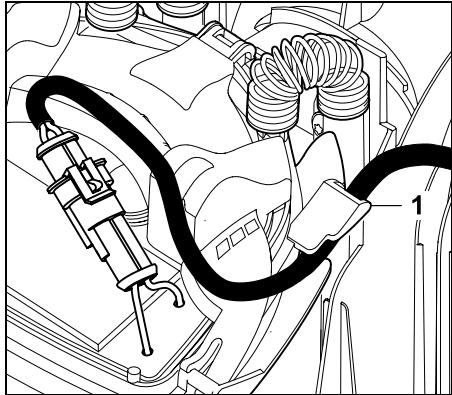
Märkus:

pistik ja ühenduspesa peavad olema puhtad.

- Eemaldaage dokkimisjaama kate ja pöörake paneel lahti. (⇒ 9.2)

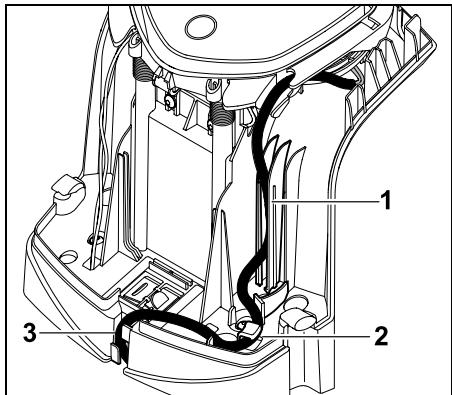


Ühendage toiteadapteri pistik (1) dokkimisjaama pistikuga (2).



Lükake voolukaabel läbi paneelil oleva kaablijuhiku (1).

- Pöörake paneel kinni. (⇒ 9.2)

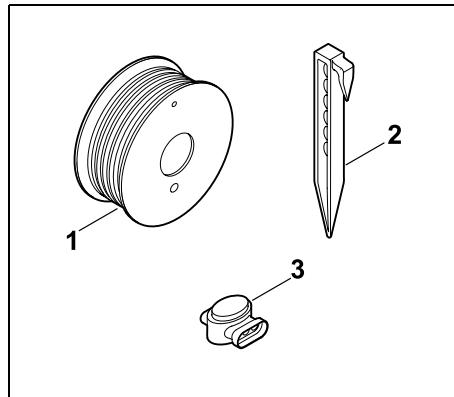


Lükake voolukaabel kaablijuhikusse (1) ning viige siis läbi tömbetökise (2) ja kaablikanali (3) võrguadapterini, nagu joonisel näidatud.

- Sulgege dokkimisjaama kate. (⇒ 9.2)

9.4 Paigaldustarvikud

Kui piiramistraati ei paigalda edasimüüja, siis on vaja täiendavaid, tarnekomplektis mitte sisalduvaid paigaldustarvikuid, et robotniiduki saaks kasutusele võtta. (⇒ 18.)



Paigalduskomplektid sisaldavad piiramistraadi rulli (1), kinnitusvaiu (2) ja traadi ühendusklemme (3). Paigalduskomplektis võib olla lisaoosi, mida paigaldamiseks ei ole vaja.

9.5 Niitmiskõrguse reguleerimine

i Esimestel nädalatel, kuni piiramistraat kasvab rohu sisse, seadke niitmiskõrgus vähemalt **4. astmele**, et mitte kahjustada piiramistraati ja tagada ohutu töö.

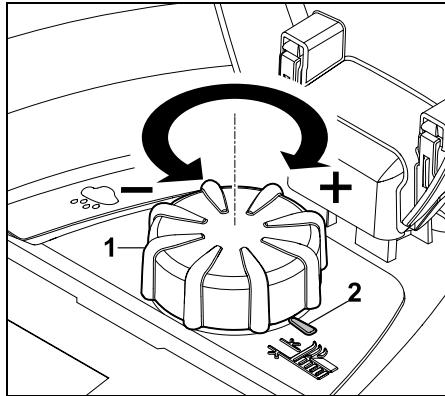
Astmed **S1**, **S2** ja **S3** on erikõrgused väga tasaste muruplatside jaoks (maapinna ebatasasused < +/-1 cm).

Vähim niitmiskõrgus: **aste S1** (20 mm).

Suurim niitmiskõrgus:

8. aste (60 mm).

– Avage klapp. (⇒ 15.2)



Keerake pöördnuppu (1). Märgistus (2) osutab valitud niitmiskõrgusele.



Pöördnupu saab regulaatori küljest üles lahti tömmata. Selline konstruktsioon täidab ohutuseesmärki (nii on tagatud, et seadet ei tõsteta ega kanta pöördhupust kinni hoides) ja kaitseb selle eest, et volitatama isikud muudavad niitmiskõrgust.

- Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine
- Installimise kontrollimine
- Robotniiduki programmeerimine
- Esmakordse installimise lõpetamine

Paigaldusabilise etapid tuleb täielikult läbi käia, alles seejärel on robotniiduk kasutusvalmis.



Paigaldusabilise saab pärast taastamist (tehase seadistuste taastamist) uuesti aktiveerida. (⇒ 11.16)

Ettevalmistus

- Niitke muru enne esmakordset installimist tavalise muruniidukiga (muru optimaalne kõrgus maksimaalselt 6 cm).
- Kõva ja kuiva pinna puhul nisutage niidupinda kergelt, et lihtsustada kinnitusvaiade maasse lõemist.
- **RMI 422 PC:**
Ettevõtte STIHL müügiesindaja peab robotniiduki aktiveerima ja siduma omaniku meiliaadressiga. (⇒ 10.)

9.6 Nõuanded esimeseks paigalduseks

Robotniiduki installimisel on abiks paigaldusabiline. Programm juhib teid läbi esmakordse installimisprotsessi.



- Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine
- Dokkimisjaama installimine
- Piiramistraadi paigaldamine
- Piiramistraadi ühendamine



Menüüde kasutamisel järgige peatükki „Kasutusnõuanded juhiseid”. (⇒ 11.1)

Rist-juhtrauaga tehakse valikuid, valitakse menüpunkte ja lülitusi.

Klahviga OK avatakse alammenuü ja kinnitatakse valikut.

Klahviga Tagasi väljutakse aktiivsest menüst ja liigutakse paigaldusabilises sammu võrra tagasi.

Kui esmakordsel installimisel tekib vigu või törkeid, ilmub ekraanile selle kohta teade. (⇒ 24.)



Seadistage rist-juhtrupuga tegelik kellaaj ja kinnitage klahviga OK.



9.8 Dokkimisjaama installimine

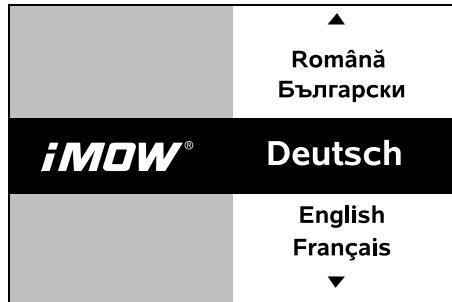


Järgige peatükki „Dokkimisjaama puudutavad juhised” (⇒ 9.1) ja paigaldusnäiteid (⇒ 27.) selles kasutusjuhendis.

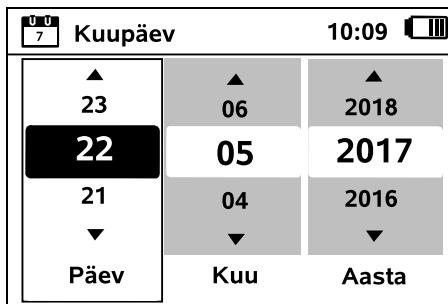


9.7 Keele, kuupäeva ja kellaaja seadistamine

- Ekraanil suvalise nupu vajutamine aktiveerib seadme ja sellega koos paigaldusabilise.

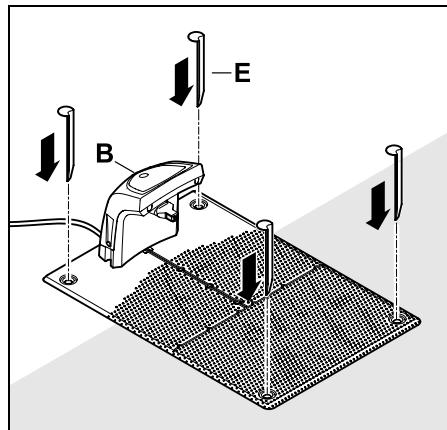


Valige ekraani soovitud keel ja kinnitage nupuga OK.



Seadistage rist-juhtrauaga tegelik kuupäev ja kinnitage nupuga OK.

- Ühendage voolukaabel dokkimisjaamaga. (⇒ 9.3)
- Dokkimisjaama paigaldamisel seis äärde paigutage voolukaabel alusplaadi alla. (⇒ 9.1)



Kinnitage dokkimisjaam (B) soovitud asukohas nelja vaiaga (E).

- Paigaldage võrguadapter väljapoole niidupinda (kaitstuna otsese päikesekiirguse, niiskuse ja märja eest) ning kui vaja, kinnitage seina külge.

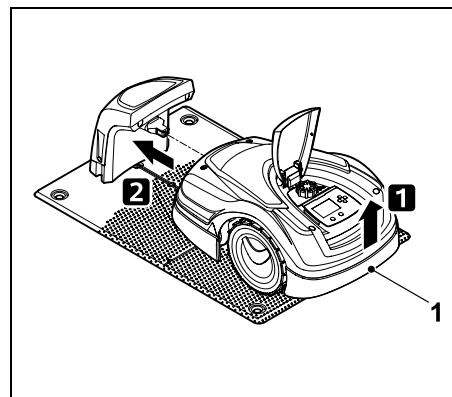
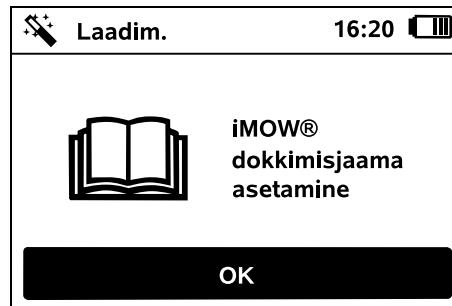
! Võrguadapteri nõuetekohane töötamine on tagatud ainult siis, kui keskkonnatemperatuur jäääb **0 °C** ja **40 °C** vahele.

- Kõik voolukaablid tuleb paigaldada väljapoole niidupinda, eriti väljapoole niitmistera tegevusulatust, ja maasse kinnitada või peita kaablikanalisse.
- Dokkimisjaama läheduses tuleb voolukaabel lahti rullida, et vältida traadi signaali törkeid.
- Ühendage võrgupistik.

i Dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, kuni piiramistraati ei ole ühendatud. (⇒ 13.1)

- Pärast tööde lõpetamist vajutage nuppu OK.

i **Välise dokkimisjaama korral**
Pärast esmasti installimist paigutage vähemalt üks käivituspunkt dokkimisjaama läbikäigust väljapoole. Määraake käivitussagedus nii, et 10 niitmisesest 0 (0/10) käivituksid dokkimisjaamast (käivituspunkt 0). (⇒ 11.14)



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

Seejärel vajutage ekraanil nuppu OK.

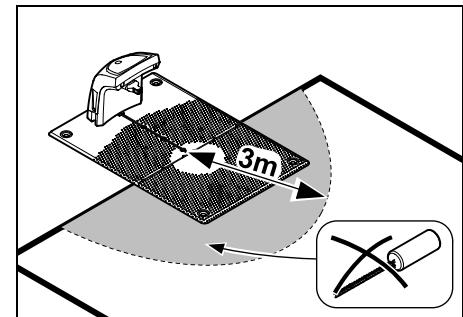
i Kui aku on tühjaks saanud, ilmub pärast dokkimist ekraani ülemisse parempoolsesse nurka aku sümboli asemel võrgupistiku sümbol ja aku laeb piiramistraadi paigaldamise ajal. (⇒ 15.7)

9.9 Piiramistraadi paigaldamine

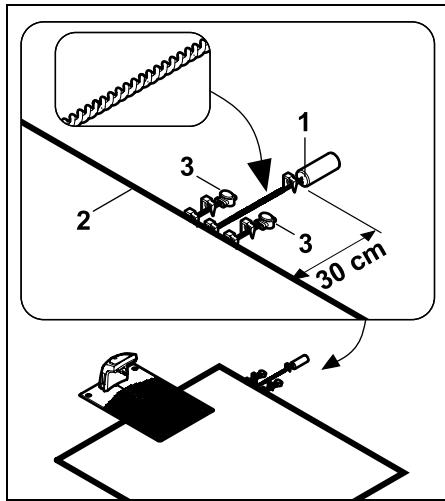
i Enne traadi paigaldamist lugege läbi kogu peatükk „Piiramistraat“ ja järgige seda. (⇒ 12.)

Eriti pidage silmas teavet, mis puudutab paigaldamise **plaanimist**, **traadi lubatud kaugusi**, **tökestatud alade**, **traadivarude**, **ühendusradade**, **lisapindade** ja **läbikäikude** arvestamist paigaldamise käigus.

Väiksemate niidupindade puhul, kui traat on lühem kui 80 m, tuleb koos piiramistraadiga paigaldada kaasapandud **AKM 100**. Liiga lühikese traadi puhul vilgub dokkimisjaamas SOS-märguanne ja traadi signaali ei väljastata.



Paigaldage AKM 100 dokkimisjaamast vähemalt 3 m kaugusele.



Kinnitage AKM 100 (1) kinnitusvaia abil 30 cm niidupinnast väljapoole. Keerutage traadiotsad kuni niidupinnani kokku ja kinnitage kinnitusvaia abil.

Löigake piiramistraat (2) läbi ja ühendage otsad traadi ühendusklemmide (3) abil AKM 100 piiramistraadi otstega (⇒ 12.16). Kinnitage ühendusdetailid vasakul ja paremal kinnitusvaiade abil, nagu joonisel näidatud.

i Kasutage ainult originaalkinnitusvaiu ja originaalpiiramistraati. Paigalduskomplektid vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval ettevõttele STIHL müügiesindustes. (⇒ 18.)

Joonistage traadi paigutus aiaplaanile. Kandke joonisele järgmised andmed.

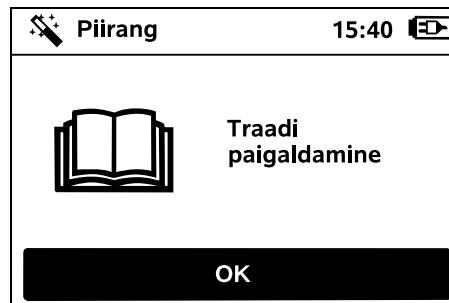
- **Niidupinna kontuur** koos oluliste takistuste, piiride ja tökestatud aladega, kus robotniiduk töötada ei tohi. (⇒ 27.)
- **Dokkimisjaama asukoht.** (⇒ 9.1)

– **Piiramistraadi asend.** Piiramistraat kasvab peagi maapinna sisse ega ole enam nähtaval. Olge eriti hoolikas takistusi ümbritseva traadi paigutuse ülestähendamisel.

– **Traadi ühendusklemmide asend.** Peagi pole kasutatud traadi ühendusklemme enam näha. Märkige nende asukoht üles, et neid saaks vajaduse korral välja vahetada. (⇒ 12.16)

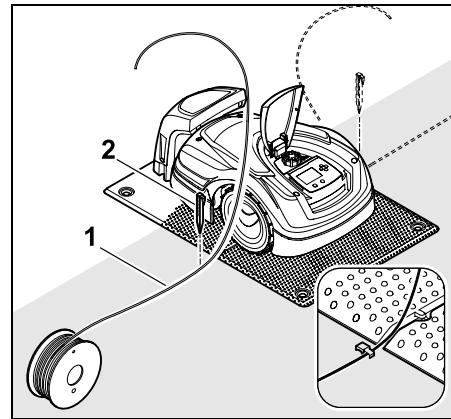
Piiramistraat tuleb paigaldada katkematu aasana ümber terve niidupinna. Maksimaalne pikkus: **500 m**

i Robotniiduk ei tohi üheski kohas olla piiramistraadist kaugemal kui 17 m, kuna muidu ei ole traadi signaal tuvastatav.

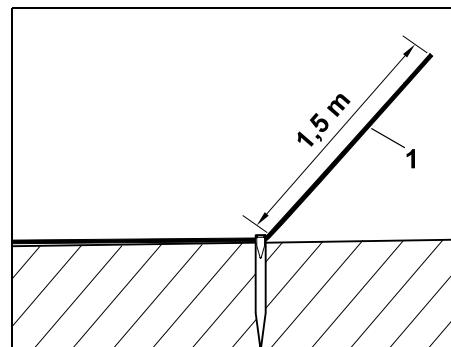


Paigaldage piiramistraat, alustades dokkimisjaamast. Paigaldus on **niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama ja niidupinnavälise dokkimisjaama** korral erinev.

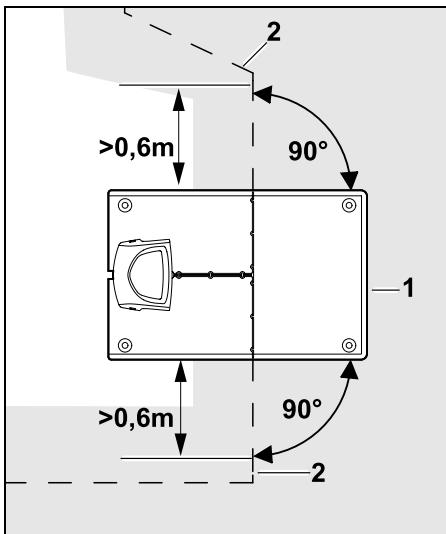
Algus niidupinnale paigaldatud dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadist **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval kinnitusvaiaga (2) maapinda.



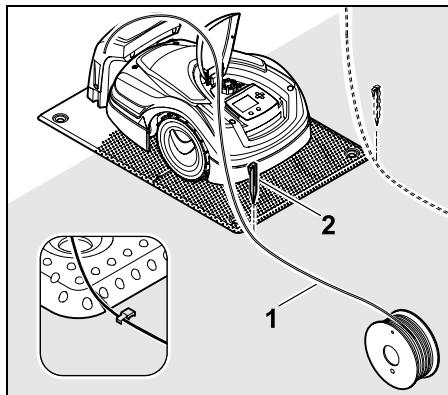
Jätke umbes **1,5 m** pikkune vaba traadiots (1).



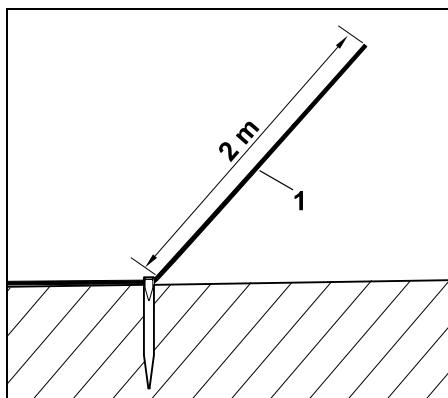
Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) **0,6 m** otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. Seejärel vedage piiramistraat mööda niidupinna äärt.

i Kui kasutate nihutatud kojusõitmist (koridori), paigaldage piiramistraat enne ja pärast dokkimisjaama vähemalt **1,5 m** jagu otse ja alusplaadi suhtes täisnurga all. (⇒ 11.13)

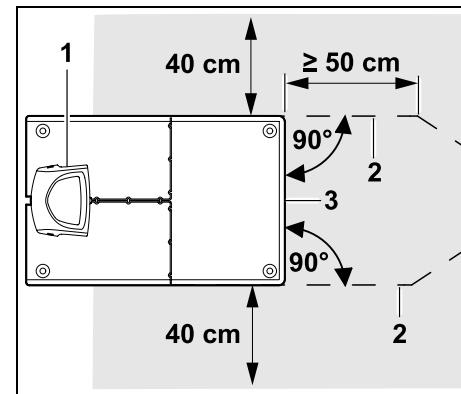
Algus niidupinnavälise dokkimisjaama korral



Kinnitage piiramistraat (1) alusplaadi taga **vasakul** või **paremal** pool otse traadi väljumiskoha kõrval maapinda kinnitusvaiiga (2).



Jätke umbes **2 m** pikkune vaba traadiots (1).

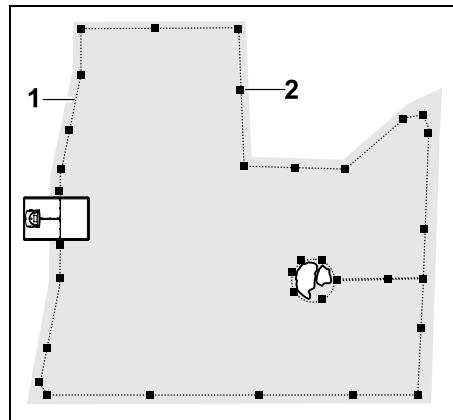


Enne ja pärast dokkimisjaama (1) paigaldage piiramistraat (2) 50 cm kaugusele alusplaadi suhtes täisnurga alla. Seejärel saab paigaldada läbikäigu (⇒ 12.11) või vedada piiramistraadi mööda niidupinna äärt.

Alusplaadi (3) mõlema külje pool peab olema vähemalt 40 cm laiune vabalt sõidetav pind.

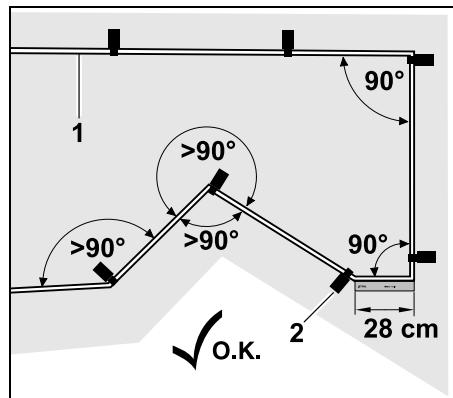
i Lisateavet niidupinnavälise dokkimisjaama paigaldamise kohta leiate peatükist „Paigaldusnäited”. (⇒ 27.)

Traadi paigaldamine niidupinnale



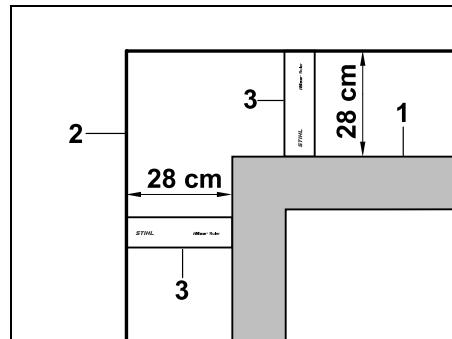
Paigaldage piiramistraat (1) ümber niidupinna ja võimalike takistuste (\Rightarrow 12.9) ning kinnitage kinnitusvaiadega (2) maasse. Kontrollige kaugusi vahendiga iMOW® Ruler. (\Rightarrow 12.5)

i Robotniiduk ei tohi üheski kohas olla piiramistraadist kaugemal kui 17 m, kuna muidu ei ole traadi signaal tuvastata.



Vältige teravnurkadea (alla 90°) paigaldamist. Teravate murunurkade korral kinnitage piiramistraat (1) kinnitusvaiadega (2) maasse, nagu joonisel näidatud. (\Rightarrow 12.6)

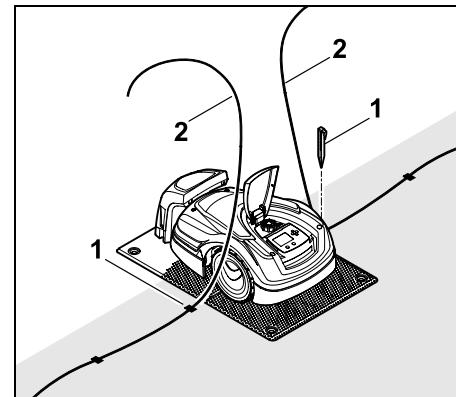
Pärast 90° nurka tuleb traat enne järgmise nurga paigaldamist vähemalt vahendi iMOW® Ruler pikkuselt otse vedada.



Ümber kõrgeate takistuste, nt müürinurkade või peenrakastide (1), paigaldamisel tuleb nurkades säilitada traadi lubatud kaugus, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat (2) vahendi iMOW® Ruler (3) abil, nagu joonisel näidatud.

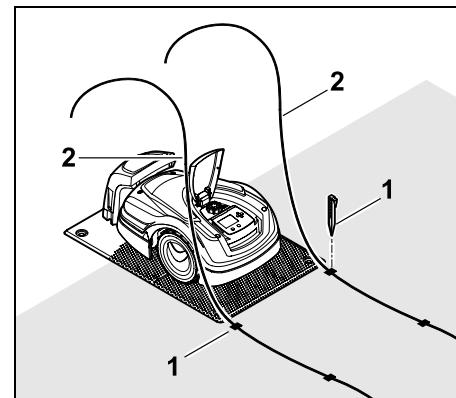
- Kui vaja, pikendage piiramistraati kaasasolevate traadi ühendusklemmidega. (\Rightarrow 12.16)
- Mitme kokkukuuluva niidupinna korral paigaldage lisapinnad (\Rightarrow 12.10) või ühendage niidupinnad läbikäikudega. (\Rightarrow 12.11)

Viimane kinnitusvai niidupinnal asuvale dokkimisjaama korral



Kinnitage viimane kinnitusvai (1) alusplaadist vasakul või paremal pool otse traadi väljumiskoha kõrvale. Lõigake piiramistraat (2) läbi, jättes u 1,5 m pikkuse vaba traadiotsa.

Viimane kinnitusvai niidupinnavälise dokkimisjaama korral

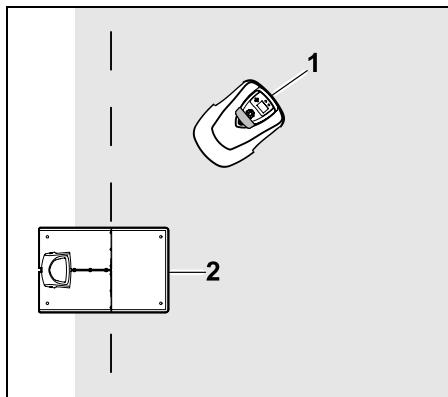


Kinnitage viimane kinnitusvai (1) alusplaadi taga vasakul või paremal pool otse traadi väljumiskoha kõrvale. Lõigake piiramistraat (2) läbi, jättes u 2 m pikkuse vaba traadiotsa.

Traadi paigaldamise lõpetamine

- Kontrollige piiramistraadi maapinna külge kinnitamist, etalonina piisab ühest kinnitusvaiast meetri kohta.
Piiramistraat peab alati asetsema muru peal. Lööge kinnitusvaiad üleni maasse.
- Pärast tööde lõpetamist vajutage nuppu OK.

! Kui aku on liiga tühi, et paigaldusabilise ülejäänud etappe sooritada, kuvatakse vastav teade. Sellisel juhul jätkे robotniiduk dokkimisjaama ja laadige akut edasi.
Nupuga OK paigaldusabilise järgmisesse etapi liikumine on alles siis võimalik, kui akupinge on piisav.



Asetage robotniiduk (1) dokkimisjaama (2) taha niidupinnale, nagu joonisel on näidatud, seejärel vajutage nuppu OK.

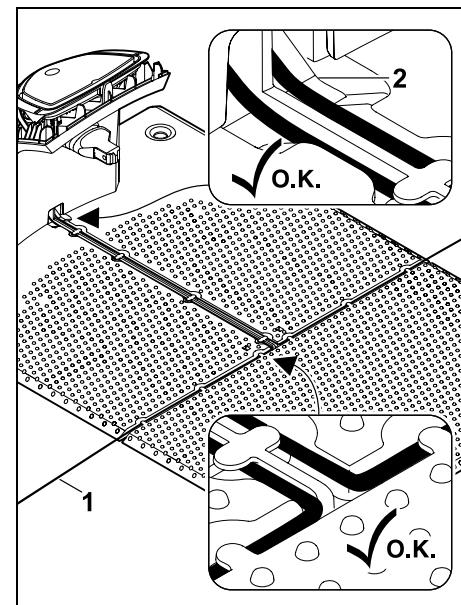
Eemaldage kate. (⇒ 9.2)

Vajutage nuppu OK.

OK



Piiramistraat niidupinnal asuva dokkimisjaama korral



Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

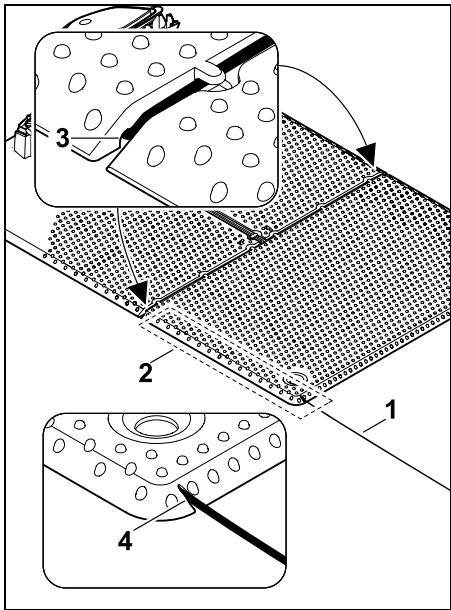
9.10 Piiramistraadi ühendamine



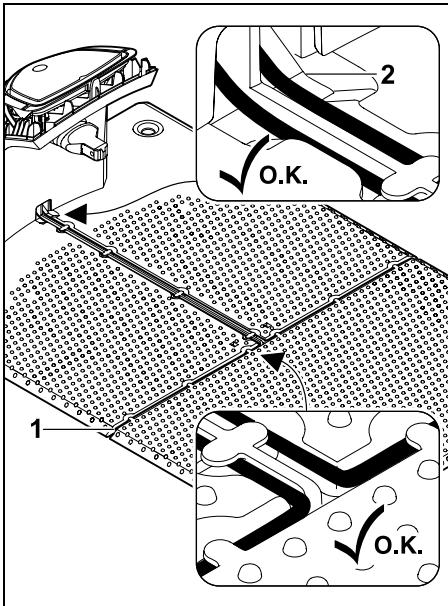
Eemaldage võrguadapteri pistik vooluvõrgust ja vajutage nuppu OK.



Piiramistraat niidupinnavälise dokkimisjaama korral



Paigutage piiramistraat (1) alas (2) alusplaadi alla. Selleks lükake traat traadi väljumiskohtadesse (3, 4), vajaduse korral lõdvendage vaiu.



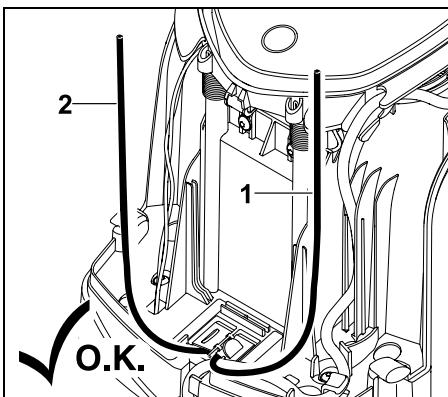
Vedage piiramistraat (1) alusplaadi kaablijuhikutesse ja läbi sokli (2).

Piiramistraadi ühendamine

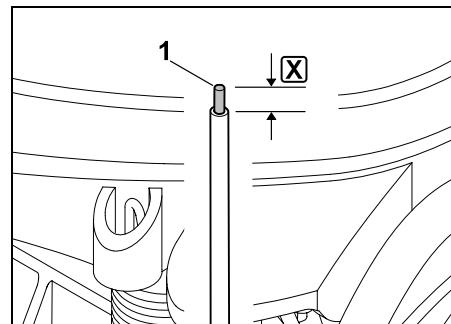


Märkus

Kontrollige, et kontaktid oleksid puhtad (ei oleks korrodeerunud, määrdunud vms).

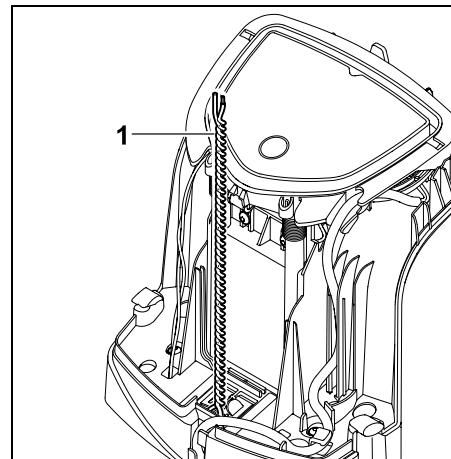


Lühendage vasakpoolne traadiots (1) ja parempoolne traadiots (2) ühepiikkuseks. Pikkus traadi väljumiskohast kuni traadiotsani: **40 cm**.



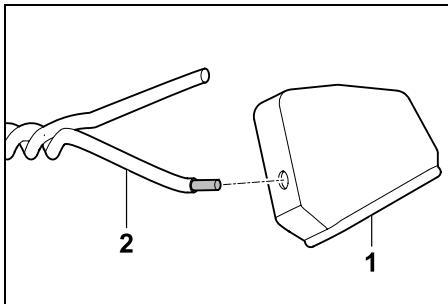
Eemaldaage vasakpoolselt traadiotsalt (1) sobiva tööriistaga pikkuselt **X** isoleerkihlt ja keerutage traadiots kokku.

X = 10-12 mm

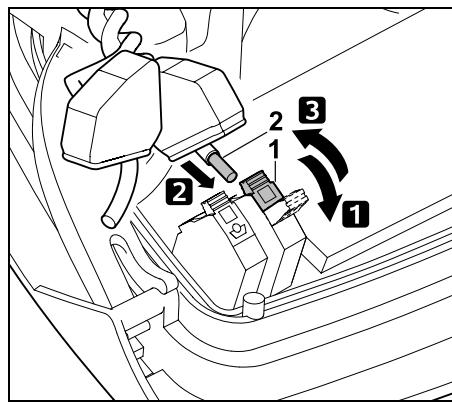
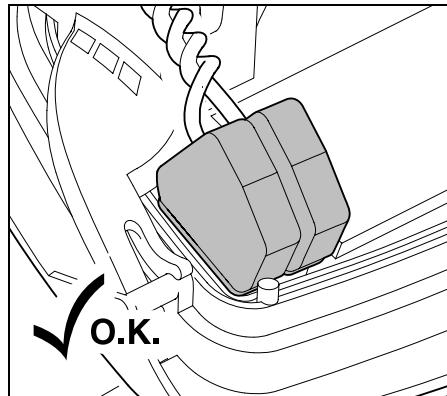
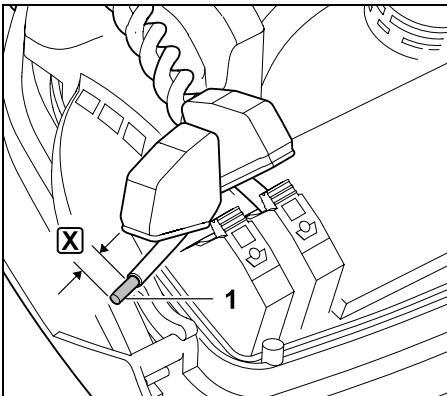


Keerutage vabad traadiotsad (1) omavahel kokku, nagu joonisel näidatud.

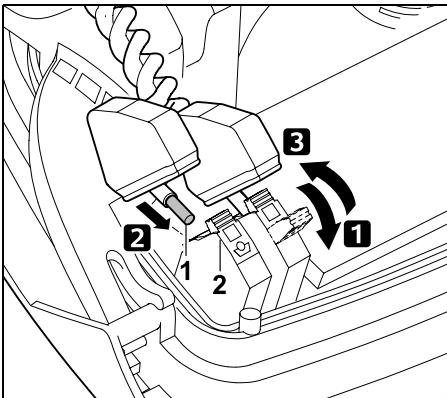
- Pöörake paneel lahti ja hoidke selles asendis. (⇒ 9.2)



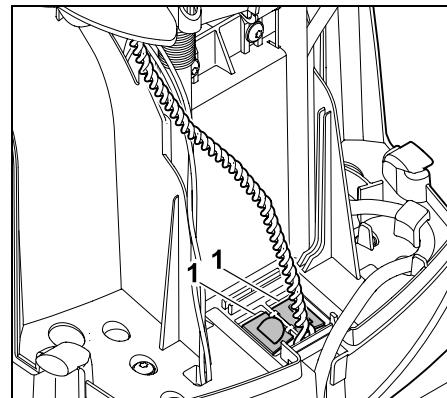
Pange iga traadiotsa (2) peale otsak (1).



1 Avage vasakpoolne kinnitushoob (1).
2 Sisestage isoleerkihita traadiots (2) kuni piirikuni klemmplokki.
3 Sulgege kinnitushoob (1).

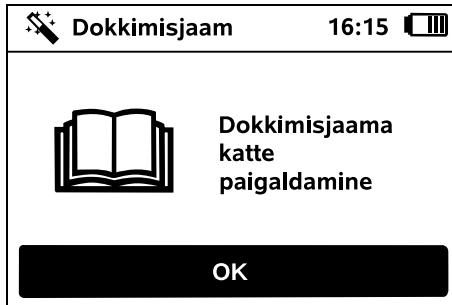


1 Avage parempoolne kinnitushoob (1).
2 Sisestage isoleerkihita traadiots (2) kuni piirikuni klemmplokki.
3 Sulgege kinnitushoob (1).



Sulgege kaablikanalili katted (1).

- Pärast tööde lõpetamist vajutage nuppu OK.



Paigaldage kate. (⇒ 9.2)

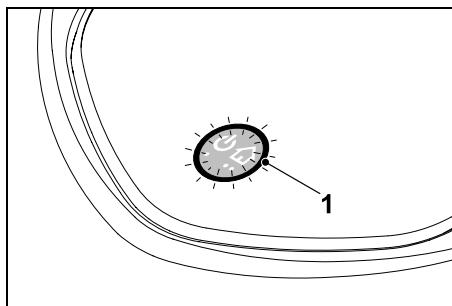
Vajutage nuppu OK.

OK



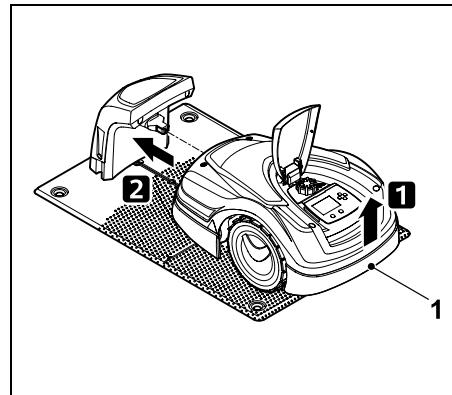
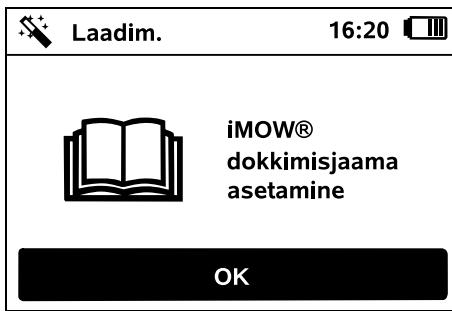
Torgake võrguadapteri pistik vooluvõrku ja vajutage nuppu OK.

OK



Kui piiramistraat on korrektelt paigaldatud ja dokkimisjaam vooluvõrguga ühendatud, pöörleb LED (1).

i Järgige teavet peatükis „Dokkimisjaama juhtelemendid”, eriti siis, kui LED ei pöle, nagu seal on kirjeldatud. (⇒ 9.2)



Töstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

Seejärel vajutage ekraanil nuppu OK.

OK

9.11 Robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamine

i Robotniiduki saab alles siis kasutusele võtta, kui see dokkimisjaama saadetud traadisignaali korrektelt vastu võtab. (⇒ 11.15)



Traadi signaali kontrollimine võib kesta mitu minutit. Kui vajutate punast nuppu STOP seadme peal, ühendamine katkeb ja avaneb paigaldusabilise eelmine samm.

Normaalne vastuvõtt



Traadi signaal OK
Ekraanil kuvatakse tekst „Traadi signaal OK”. Robotniiduk ja dokkimisjaam on nõuetekohaselt ühendatud.



Jätkake esmakordset installimist, vajutades klahvi OK.

OK

i RMI 422 PC:
pärast õnnestunud ühendamist aktiveerub energiarežiim „Standard”. (⇒ 11.9)

Häritud vastuvõtt

Robotniiduk ei võta traadi signaali vastu:
ekraanile kuvatakse tekst „Traadi signaali pole”.



Robotniiduk võtab vastu **traadi häritud signaali**:
ekraanile kuvatakse tekst „Traadi sign. kontrollimine”.



Robotniiduk võtab vastu **traadi vale polaarsusega signaali**:
ekraanile kuvatakse tekst „Ühendused vahetuses või iMOW® väljaspool”.



Võimalikud pöhjused

- Ajutine tõrge.
- Robotniiduk ei ole dokitud.
- Piiramistraat on ühendatud vale polaarsusega (küljed ära vahetatud).
- Dokkimisjaam on välja lülitatud või ei ole vooluvõrku ühendatud.
- Defekt sed pistikühendused.
- Piiramistraadi pikkus on alla miinimumi.
- Dokkimisjaama läheduses on kokkurullitud elektritoitekaabel.
- Piiramistraadi otsad on liiga pikad või üksteiseega piisavalt kokku keerutamata.
- Piiramistraadi katkemine.
- Võõrad signaalid, nt mobiiltelefoni või teise dokkimisjaama signaal.

- Dokkimisjaama all on maa-alune elektrikaabel, raudbetoon või segavad metallsemed.
- Piiramistraadi max pikkus on ületatud. (⇒ 12.1)

Abinõud

- Korake ühendamist ilma edasiste abinõudesta.
- Dokkige robotniiduk (⇒ 15.6)
- Ühendage piiramistraadi otsad õigesti (⇒ 9.10)
- Kontrollige dokkimisjaama elektritoiteühendust, rullige elektritoitekaabel dokkimisjaama läheduses lahti, ärge asetage seda kokkurullituna maha.
- Kontrollige traadiotste kinnitust klemmiplokis, lühendage liiga pikad traadiotsad või keerutage traadiotsad omavahel kokku (⇒ 9.10)
- Väiksemate niidupindade puhul, kui traat on lühem kui 80 m, tuleb koos piiramistraadiga paigaldada kaasapandud AKM 100. (⇒ 9.9)
- Kontrollige dokkimisjaama LED-näidikut. (⇒ 13.1)
- Parandage katkine traat.
- Lülitage mobiiltelefonid ja läheduses asuvad dokkimisjaamat välja.
- Muutke dokkimisjaama asukohta või kõrvaldage dokkimisjaama alt häirete allikad.
- Kasutage suurema ristlõikega piiramistraati (lisavarustus).

Pärast nimetatud abinõude rakendamist vajutage nuppu OK ja korake ühendamist.

i Kui traadi signaali ei võeta korrektsest vastu ja kirjeldatud meetodid ei too lahendust, võtke ühendust müügiesindusega.

9.12 Installimise kontrollimine

OK Piirang 16:23

Äärele sõitmne

Käivitus

Käivitage äärel sõitmne, vajutades nuppu OK – seejuures ei aktiveerita niitmistera.

i Pärast esimest installimist liigub robotniiduk töörežiimil mööda niidupinna äärt vaheldumisi mölemas suunas. Seepärast tuleks äärt mööda liikumist esimest korda installimisel ka mölemas suunas kontrollida.

Luugi sulgemine



Katkestamine

Sulgege robotniiduki klapp. (⇒ 15.2) Alles pärast klapi sulgemist käivitub robotniiduk iseseisvalt ja söidab mööda piiramistraadi äärt minema.

i RMI 422 PC:
äärel sõitmisega määratakse kindlaks robotniiduki **kodupiirkond**. (⇒ 14.5)

Kui robotniiduk ei saa enne äärel sõitmise käivitamist GPS-signaali, ilmub ekraanile tekst „GPSi ootamine“. Kui robotniiduk GPS-signaali ei saa, alustab ta sellegipoolest mõne minuti pärast äärel sõitmist. Hiljem viige GPS-kaitse rakendamiseks läbi funktsioon Ääre proovimine (⇒ 11.13), kuna vastasel juhul ei määrata kodupiirkonda.



Kui robotniiduk söidab mööda äärt, käige sel järel ja vaadake:

- kas see söidab mööda niidupinna äärt, nagu soovitud;
- kas vahemaa takistusteni ja niidupinna piirideeni klapivad;
- kas sisse- ja väljadokkimine töötab korralikult.

Ekraanil kuvatakse läbitud distants – meetrinäitu on vaja **käivituspunkt** seadistamiseks niidupinna äärest. (⇒ 11.14)

- Soovitud kohas vaadake näitu ja märkige see üles. Pärast esmakordset installimist seadke käivituspunkt käsitsi.

Äärele sõit katkestatakse automaatselt takistuste või liiga suure kallete otsa sõitmisel või käsitsi nupu STOP vajutamisel.

- Kui äärel sõitmise katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.
- Enne äärele sõitmise jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma kas piiramistraadi peal või seespool niidupinda esiosaga piiramistraadi suunas.

Jätkamine pärast katkestamist

Pärast katkestamist jätkake äärele sõitu, vajutades nuppu **OK**.

i STIHL ei soovita äärel sõitmist pooleli jäätta. Muidu ei pruugi te niidupinna ääres sõitmise või dokkimise võimalikke probleeme avastada.

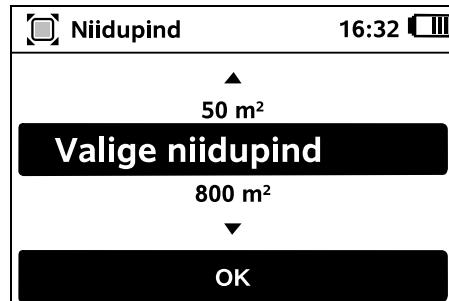
Äärel sõitmise võib vajaduse korral käivitada ka pärast esmakordset installimist. (⇒ 11.13)

Pärast niidupinnale äärt mööda ringi peale tegemist liigub robotniiduk dokkimisjaama. Seejärel kuvatakse päring, kas käivitada teine sõitmine vastassuunas.

Äärel sõitmise automaatne lõppemine

Pärast teist täisringi dokkimisjaama sõites või vastassuunas sõitmises loobumisel algab paigaldusassistendi järgmine samm.

9.13 Robotniiduki programmimine



Sisestage muruplatzi suurus ja kinnitage nupuga OK.

i Paigaldatud tõkestatud alasid ega lisapindu ei arvestata niidupinna suuruse hulka.



Arvutatakse uus niiduplaan. Toimingu saab katkestada seadme peal oleva punase klahviga STOP.

Niiduplaan

Päevade üksshaaval kinnitamine
või aktiivaegade muutmine

OK

Kinnitage nõuanne „Päevade
üksshaaval kinnitamine või
aktiivaegade muutmine” klahvi OK
vajutamisega.

Aktiivajad						
E	T	K	N	R	L	P
<input checked="" type="checkbox"/> 08:00 - 12:00						
<input checked="" type="checkbox"/> 13:00 - 17:00						

Kuvatakse esmaspäeva aktiivajad ja
menüüpunkt **Aktiivaegade
kinnitamine** on aktiveeritud.

OK

OK kinnitab kõik aktiivajad,
kuvatakse järgmine päev.

OK

Väikeseid niidupindade puhul ei
kasutata kõiki nädalapäevi
niitmiseks. Sel juhul ei kuvata ühtki
aktiivaega, menüüpunkt Kustuta
kõik aktiivajad on välja jäetud. Ilma
aktiivaegadeta päevad tuleb
samamoodi klahviga OK kinnitada.

Kuvatavad **aktiivajad** on
muudetavad. Selleks valige rist-
juhnupuga soovitud ajavälj ja
avage see klahviga OK. (⇒ 11.7)



Kui soovite lisada lisaaktiivaegu,
valige menüüpunkt **Uus aktiivaeg**
ja avage see klahviga OK.



Valikuaknas määrase uue aktivavauga algus
ja lõpp ning kinnitage klahviga OK.
Võimalik on valida kuni kolm aktiivaega
päevas.

Kui soovite kõik kuvatavad
aktiivajad kustutada, valige
menüüpunkt **Kustuta kõik
aktiivajad** ja kinnitage klahviga OK.



Aktiivajad						
E	T	K	N	R	L	P

Pärast pühapäevaste aktiivaegade
kinnitamist kuvatakse niiduplaan.

OK

Niiduplaan						
E	T	K	N	R	L	P
■	■	■	■	■	■	
■	■					
OK						Muutmine

Vajutades klahvi OK kinnitatakse
kuvatav niiduplaan ja ilmub
paigaldusabilise viimane etapp.

OK

Kui soovite muudatusi teha, valige üksus
Muutmine ja kohandage aktiivaegu
üksshaaval.

Aktiivajal peavad körvalised isikud
ohualalt eemale hoidma. Aktiivajad
tuleb vastavalt kohandada.

Arvestage lisaks nii robotniidukite
kasutamist puudutavate
kommunaaleeskirjadega kui ka
nõuannetega peatükis „Teie
turvalisuse huvides“ (⇒ 6.) ja kui
vaja, muutke aktiivaegu kohe või
pärast esmakordset installimist
menüs Niiduplaan. (⇒ 11.7)
Kindlasti peaksite vastutavast
ametist küsimata, millistel päeva- ja
ööaegadel on lubatud seadet
kasutada.

9.14 Esmakordse installimise lõpetamine

Eemalda niidupinnalt kõik
võörkehad (nt
mänguasjad, tööriistad).

iMOW® on käivitusvalmis

Soovitus:
töstke seadistustes
ohutusastet

OK

Löpetage esmakordne installimine,
vajutades nuppu OK.

OK

! Pärast esmakordset installimist on aktiveeritud ohutusaste Pole.

Soovitus:

seadke ohutusaste Madal, Keskmine või Kõrge. Nii on tagatud, et volitamata isikud ei muuda seadistusi ja robotniiduk ei saa võtta ühendust teiste dokkisjaamadega. (⇒ 11.15)

RMI 422 PC:

peale selle aktiveerige GPS-kaitse. (⇒ 5.9)

RMI 422 PC:

Lisarakenduse käivitamine

Nüüd saab iMOW® rakenduse käivitada

OK

Selleks et saaks kasutada kõiki robotniiduki funktsioone, installige **rakendus iMOW®** nutitelefoni või tahvelarvutisse, kus on olemas Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja, ning käivitage. (⇒ 10.)

Sulgege dialoogiaken nupuga OK.

9.15 Esimene niitmne pärast esmakordset installimist

Kui esmakordse installimise lõpetamine langeb aktiivajale, alustab robotniiduk kohe niidupinna töötlemist.



Kui esmakordse installimise lõpetamine langeb väljapoole aktiivaega, saab niitmise käivitada klahvile OK vajutamisega. Kui robotniiduk ei pea niitma, valige Ei.

OK

10. Rakendus iMOW®

Mudelit RMI 422 PC saab kasutada **rakendusega iMOW®**.

Rakendus on levinumate operatsioonisüsteemide jaoks saadaval vastavates rakenduste poodides.



Täpsemat teavet leiate kodulehelt web.imow.stihl.com/systems/.



Eeskirjad peatükis „Ohutusnöuded“ kehtivad eelkõige ka kõikidele **rakenduse iMOW®** kasutajatele. (⇒ 6.)

Aktiveerimine

Selleks et rakendus ja robotniiduk saaksid andmeid vahetada, peab müügiesindus seadme omaniku e-posti aadressiga aktiveerima. E-posti aadressile saadetakse aktiveerimise link.

Rakendus iMOW® tuleb installida nutitelefoni või tahvelarvutisse, millel on Interneti-ühendus ja GPS-vastuvõtja. E-kirja addessaat määratatakse rakenduse

administraatoriks ja põhikasutajaks, tal on täielik juurdepääs kõikidele funktsioonidele.



Hoidke e-posti aadressi ja parooli turvalises kohas, et **rakenduse iMOW®** saaks pärast nutitelefoni või tahvelarvuti vahetamist uuesti installida (nt mobiilsideseadme kaotamise korral).

Andmeside

Ostuhind sisaldab võimalust edastada robotniiduki andmeid Internetti (M2M-teenust).

Andmeid ei edastata pidevalt ja seega võib see mõne minuti aega võtta.

Kuna rakendus edastab andmed Internetti, võivad sellega kaasneda teie mobiilsideteenuse operaatori või Interneti-ühenduse pakkujaga kokkulepidut kulud, mille peate ise kandma.



Ilma mobiilsidetühenduse ja rakenduseta saab kasutada GPS-kaitset ilma e-posti- ja tekstsõnumiteavitusteta ning ilma rakenduse teavitusteta.

Rakenduse põhifunktsioonid

- Niiduplaani vaatamine ja muutmine.
- Niitmise käivitamine.
- Automaatika sisse- ja väljalülitamine.
- Robotniiduki saatmine dokkisjaama.
- Kuupäeva ja kellaaja muutmine.

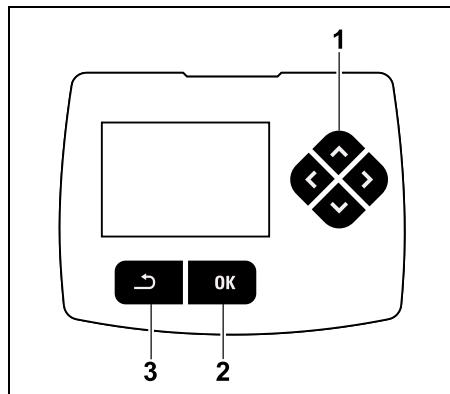


Niiduplaani muutmise, niitmise käivitamise, automaatika sisse- ja väljalülitamise, robotniiduki kojusaatmise ning kuupäeva ja kellaaja muutmisega võivad kaasneda tegevused, mida teised inimesed ei oska oodata. Teavitage seepärast asjassepuituvaid inimesi alati robotniiduki võimalikest tegevustest.

- Seadme teabe ja robotniiduki asukoha päring.

11. Menüü

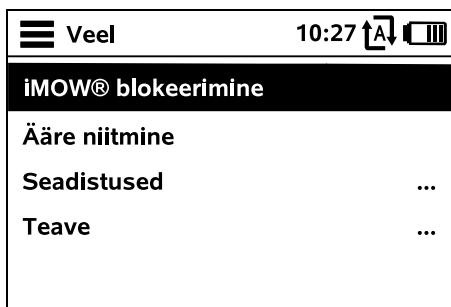
11.1 Kasutusjuhised



Neli suunaklahvi moodustavad ristjuhtraua (1). Selle ülesanne on menüüdes navigeerimine, nupuga OK (2) kinnitatakse seadistusi ja avatakse menüüsidi. Nupuga Tagasi (3) saate menüüdest väljuda.



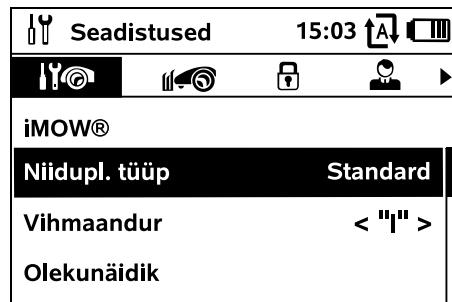
Peamenüü koosneb 4 alammenüüst, mis on esitatud lülitudestena. Valitud alammenüü kuvatakse mustana ja avatakse nupuga OK.



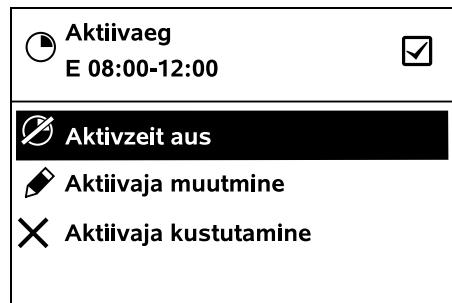
Menüü teine tase kuvatakse loendina. Alammenüüsidi saab valida, kui vajutada rist-juhtrauda alla või üles. Aktiivsed menüükirjad on musta taustaga.

Kerimisriba ekraani paremas ääres viatab sellele, et rist-juhtraua vajutamisel alla või üles saab kuvada veel kirjeid.

Alammenüüd avatakse, vajutades nuppu OK.

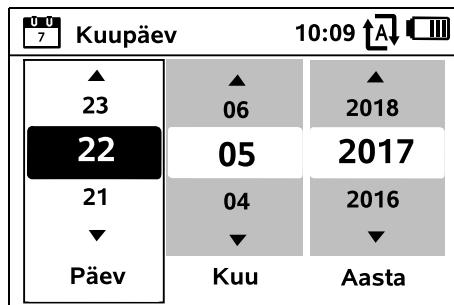


Alammenüüd Seadistused ja Teave kuvatakse vahekaartidena. Neid saab valida, vajutades rist-juhtraual vasakule või paremale, alammenüüsidi saab valida, vajutades rist-juhtraual alla või üles. Aktiivsed vahekaardid ja menüükirjad on mustad.



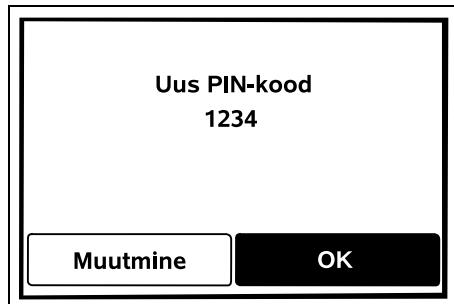
Alammenüüdes loetletakse valikud. Aktiivsed loendikirjad on musta taustaga. Nupu OK vajutamine avab valiku- või dialoogiakna.

Valikuaken



Seadeväärtusi saab muuta, vajutades ristjuhtraule. Tegelik väärus on must. Nupuga OK kinnitatakse kõik väärused.

Dialoogiaken

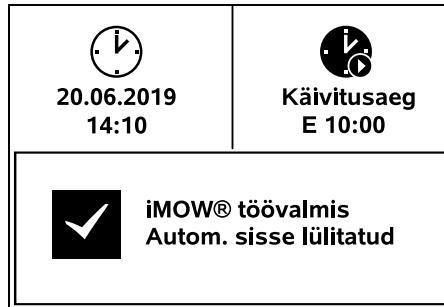


Kui on vaja muudatusi salvestada või teateid kinnitada, ilmub ekraanile dialoogiaken. Aktiivne lülitus on must.

Valikuvõimaluse korral saab iga lülituse aktiveerida, vajutades rist-juhtraul vasakule või paremale.

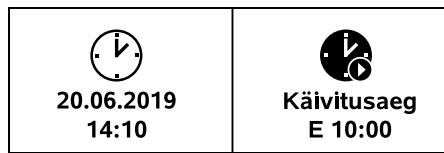
Nupuga OK kinnitatakse valik ja ilmub kõrgema taseme menüü.

11.2 Olekunäidik



Olekunäidik ilmub:

- kui robotniiduki ooterežiim lõpetatakse suvalise nupu vajutusega;
- kui peamenüüs vajutatakse nuppu Tagasi;
- töötamise ajal.



Näidiku ülemises osas on kaks konfigureeritavat välja, kus saab kuvada erinevat teavet robotniiduki või niitmiste kohta. (⇒ 11.10)

Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 422, RMI 422 P



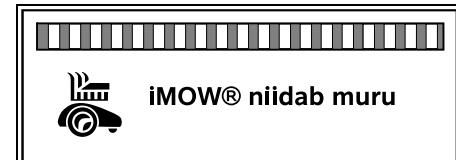
Näidiku alumises osas kuvatakse tekst „iMOW® töövalmis” koos näidatud sümboli ja automaatika olekuga. (⇒ 11.7)

Olekuteave mittetöötava niiduki korral – RMI 422 PC:

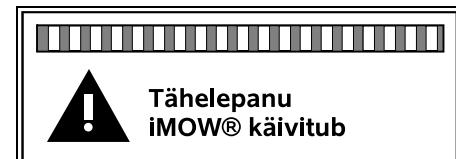


Näidiku alumises osas kuvatakse robotniiduki nimi (⇒ 10.) ja tekst „iMOW® töövalmis” koos näidatud sümboliga, automaatika olekuga (⇒ 11.7) ja teabega GPS-kaitse kohta (⇒ 5.9).

Olekuteave töötava niiduki korral – kõik mudelid



Niitmise ajal on ekraanil tekst „iMOW® niidab muru” ja vastav sümbol. Tekstiteave ja sümbol kohandatakse käimasoleva toiminguga.



Enne niitmist kuvatakse tekst „Tähelepanu – iMOW® käivitub” ja hoiatussümbol.

i Peale selle viitavad niitmismootori eesootavale käivitusele ekraani valgustuse vilkumine ja helisignaal. Niitmistera lülitatakse sisse alles paari sekundi pärast, kui robotniiduk on liikuma hakanud.

Aäre niitmine:

kui robotniiduk töötleb niidupinna äärt, kuvatakse tekst „Äärt niidetakse”.



Dokkimisjaama söitmine:

kui robotniiduk söidab tagasi dokkimisjaama, kuvatakse ekraanil vastav põhjus (nt „Aku on tühi”, „Niitmine lõpetatud”).



Aku laadimine:

aku laadimisel kuvatakse tekst „Akut laetakse”.



Käivituspunktidesse söitmine:

kui robotniiduk söidab niitmise alguses käivituspunkt, kuvatakse tekst „Söidetakse käivituspunkt”.



RMI 422 PC: soovitud tsooni söitmine:

kui robotniiduk söidab niitmise alguses soovitud tsooni, kuvatakse tekst „Söidetakse soovitud tsooni”.



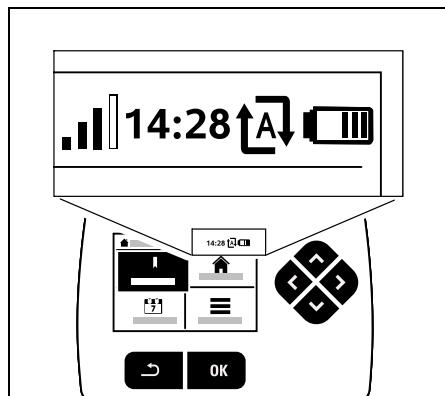
Teate kuvamine – köik mudelid



Vead, törked või soovitused kuvatakse koos hoitussümboli, kuupäeva, kellaaja ja teate koodiga. Kui korraga on aktiivsed mitu teadet, kuvatakse neid vaheldumisi. (⇒ 24.)

i Kui robotniiduk on töövalmis, kuvatakse teadet ja olekuteavet vaheldumisi.

11.3 Teabeala



Ekraani ülal paremas nurgas kuvatakse järgmine teave.

1. Aku laetus või laadimistoiming
2. Automaatika olek
3. Kellaeg
4. Mobiilside signaal (RMI 422 PC)

1. Laetus:
aku **sümbol** näitab aku laetust.

Tulbad puuduvad – aku on tühi
1–5 tulpa – aku on osaliselt tühi
6 tulpa – aku on täiesti täis

Laadimistoimingu ajal kuvatakse aju sümboli asemel **võrgupistikusümboli**.

2. Automaatika olek:
sisselföldatud automaatika korral kuvatakse **automaatika sümbol**.

3. Kellaeg:
tegelikku kellaega näidatakse 24 tunni vormingus.

4. Mobiilsidesignaal:
mobiilside **signaalitugevust** tähistatakse 4 tulbagaga. Mida rohkem tädetud tulpasid, seda parem on vastuvõtt.

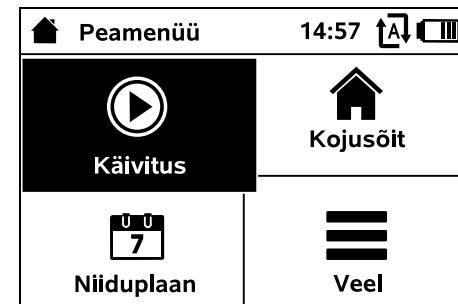


Vastuvõtusümbol väikese märgiga x tähistab puuduvat Interneti-ühendust.

Raadiosidemooduli lähtestamisel (riist- ja tarkvara kontrollimine – nt pärast robotniiduki sisselülitamist) kuvatakse küsimärk.



11.4 Peamenüü



Peamenüü kuvatakse:

- kui lahkute nupu OK vajutamisega olekunäidikust (⇒ 11.2);
- kui teise taseme menüs vajutatakse nuppu Tagasi.

1. Käivitus (⇒ 11.5)
Niitmisaeg
Käivituspunkt
Niitmine



2. Kojuõit (⇒ 11.6)

3. Niiduplaan (⇒ 11.7)

Automaatika
Niitmise kestus
Aktiivajad
Uus niiduplaan



4. Veel (⇒ 11.8)

iMOW® blokeerimine
Ääre niitmine
Seadistused
Teave



11.5 Käivitus

Niitmise kälvtamline	15:02	
Niitmisaeg	1.5 h	
Käivituspunkt	Käivituspunkt 1	
Niitmine	Põhiplind	

1. Niitmisaeg

Sin saab määrata niitmisaaja.

2. Käivituspunkt

Sin saab valida käivituspunkt, kus robotniiduk niitmist alustab. See valik on saadaval ainult siis, kui käivituspunktid on määratud ja kui robotniiduk asub dokkimisjaamas.

3. Niitmine

Sin saab valida niidetava pinna. See valik on saadaval ainult siis, kui mõni lisapind on paigaldatud.

11.6 Kojuõit

Robotniiduk sõidab tagasi dokkimisjaama ja laeb akut. Sisselülitatud automaatika korral niidab robotniiduk järgmisel aktiivajal uesti niidupinda.



RMI 422 PC:
robotniiduki saab ka rakendusega tagasi dokkimisjaama saata.
(⇒ 10.)

11.7 Niiduplaan

Niiduplaan	11:02	
Automaatika	Sees	
Niitmise kestus	18 h	
Aktiivajad	...	
Uus niiduplaan		

Automaatika

Sees - automaatika on sisse lülitatud. Robotniiduk niidab muru kuni järgmise aktiivajani.

Väljas - kõik aktiivajad on inaktiveeritud.

Täna pausile - robotniiduk ei sõida järgmiste päevani automaatselt. See valik on saadaval ainult siis, kui vastaval päeval on veel mõni aktiivaeg ootel.

Niitmise kestus

Iganädalast niitmise kestust saab seadistada. Seadistamine on võimalik ainult niiduplaani tüübti Dünaamiline korral. Eelseadistatud väärustus on sobitatud niidupinna

suurusega. (⇒ 14.4)

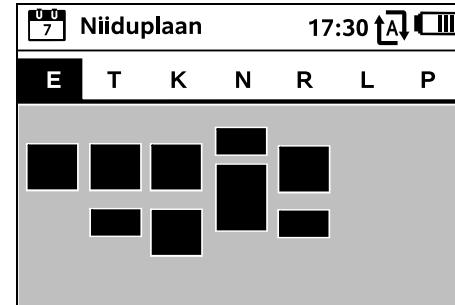
Järgige juhiseid peatükis „Programmi kohandamine”. (⇒ 15.3)



RMI 422 PC:

niitmise kestust saab seadistada ka rakendusega. (⇒ 10.)

Aktiivajad



Salvestatud niiduplaan avatakse menüü Aktiivajad menüüpunkt Niiduplaan kaudu. Nelinurksed pinnad vastava päeva all tähistavad salvestatud aktiivaegu. Musta värviga aktiivaegadel võib niita, hallid pinnad tähistavad ilma niitmisteta aktiivaegu, nt väljalülitatud aktiivaja korral.



Välja lülitatud automaatika korral on kogu niiduplaan inaktiivne, kõiki aktiivaegu näidatakse hallina.

Kui ühe ainsa päeva aktiivaegu muudetakse, siis peab selle päeva rist-juhtrauaga (vasakule või paremale vajutades) aktiveerima ja avama alammenüü **Aktiivajad**.

	Aktiivajad	15:32	
E	T	K	N
R	L	P	
<input checked="" type="checkbox"/>	08:00 - 12:00		
<input checked="" type="checkbox"/>	13:00 - 17:00		
	Uus aktiivaeg		
	Kustuta kõik aktiivajad		

Aktiivaegadel, **mis on märgistatud linnukesega**, on niitmine lubatud, need on niiduplaanis mustaga märgitud.



Aktiivaegadel, **mis ei ole linnukesega märgistatud**, ei ole niitmine lubatud, need on niiduplaanis halliga märgitud.



Järgige juhiseid peatükis „Niitmishulgised – aktiivajad“. (⇒ 14.3)

Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualalt eemale hoidma.

RMI 422 PC: aktiivaegu saab muuta ka rakendusega. (⇒ 10.)

Salvestatud aktiivaegu saab üksshaaval valida ja muuta.

Menüüpunkt **Uus aktiivaeg** saab valida seni, kui päevas on salvestatud vähem kui 3 aktiivaega. Lisaaktiivaeg ei tohi teiste aktiivaegadega kattuda.



Kui robotniiduk ei pea valitud päeval niitma, siis tuleb valida menüüpunkt **Kustuta kõik aktiivajad**.



Aktiivaegade muutmine

	Aktiivaeg	08:00-12:00	<input checked="" type="checkbox"/>
Aktiivaeg väljas			
	Aktiivaja muutmine		
	Aktiivaja kustutamine		

Valides üksuse **Aktiivaeg väljas** või **Aktiivaeg sees**, lukustatakse või avatakse valitud aktiivaeg automaatseks niitmiseks.



Valides üksuse **Aktiivaja muutmine**, saab ajavahemikku muuta.



Kui valitud aktiivaega enam vaja ei ole, siis tuleb valida menüüpunkt **Aktiivaja kustutamine**.



Kui ajavahemikest ei piisa vajalike niitmisi- ja laadimistoimingute jaoks, tuleb aktiivaegu pikendada või lisada või tuleb niitmise kestust vähendada. Eksanile ilmub vastav teade.

Uus niiduplaan

Käsklus **Uus niiduplaan** kustutab kõik salvestatud aktiivajad. Avaneb paigaldusabilise etapp Robotniiduki programmimine. (⇒ 9.13)



Kui ümberprogrammimise lõpetamine langeb aktiivajale, käivitab robotniiduk päras üksikute päevaplaanide kinnitamist automaatselt niitmise.

11.8 Veel

	Veel	10:27	
iMOW® blokeerimine			
Ääre niitmine			
Seadistused			
Teave			

1. iMOW® blokeerimine

Aktiveerige **seadmelukk**.

Blokeeringu vabastamiseks vajutage näidatud nupukombinatsiooni. (⇒ 5.2)

2. Ääre niitmine

Pärast aktiveerimist hakkab robotniiduk niitma niidupinna äärt. Pärast üht ringi sõidab niiduk tagasi dokkimisjaama ja laeb akut.

3. Seadistused (⇒ 11.9)

4. Teave (⇒ 11.17)

11.9 Seadistused

	Seadistused	15:03	
iMOW®			
Niidupl. tüüp		Standard	
Vihmaandur		< "I" >	
Olekunäidik			

1. iMOW®:

seadme seadistuste kohandamine (⇒ 11.10)



2. Paigaldus:

paigalduse kohandamine ja proovimine (⇒ 11.13)



3. Ohutus:

ohutusseadistuste muutmine (⇒ 11.15)



4. Teenindus:

hooldus ja teenindus (⇒ 11.16)



5. Edasimüüja ala:

menüü on kaitstud **edasimüüja koodiga**. Selle menüü kaudu teeb müügiesindus hooldus- ja teenindustöid.



11.10 iMOW® – seadme seadistused

1. Niiduplaani tüüp

Standard: robotniiduk niidab muru kogu aktiivaja jooksul. Niitmisi katkestab ainult laadimine. Niiduplaani tüüp Standard on eelseadistatud.

Dünaamiline: aktiivaegade piires kohandatakse niitmisi- ja laadimisaegade arvu ja kestust täisautomaatselt.



2. Vihmaandur:

vihmaandurit saab seadistada selliselt, et vihma korral niitmine katkeb või ei alga.

- Vihmaanduri seadistamine (⇒ 11.11)



3. Olekunäidik:

olekunäidikul kuvatava teabe valimine. (⇒ 11.2)

- Olekunäidiku seadistamine (⇒ 11.12)



4. Kellaag:

tegeliku kellaaja seadistamine. Seadistatud kellaag peab vastama tegelikule kellaajale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.



RMI 422 PC:
kellaaega saab seada ka rakendusega. (⇒ 10.)

5. Kuupäev:

tegeliku kuupäeva seadistamine. Seadistatud kuupäev peab vastama tegelikule kalendripäevale, et vältida robotniiduki tahtmatut aktiveerumist.



RMI 422 PC:
kuupäeva saab seada ka rakendusega. (⇒ 10.)

6. Kuupäevavorming:

soovitud kuupäevavormingu seadistamine.



7. Keel:

soovitud ekraanikeele seadistamine. Vaikimisi on seadistatud see keel, mis valiti esmakordsel installimisel.



8. Kontrast:

ekraanikontrasti saab vajaduse korral muuta.



9. Energiarežiim (RMI 422 PC):

režiimil **Standard** on robotniiduk alati Internetiga ühendatud ja rakendusega ligipääsetav. (⇒ 10.)

Režiimi **ECO** kasutamise korral lülitatakse energiakulu vähendamiseks puhkefaaside ajaks sideühendus välja, robotniidukile ei pääse sellisel juhul enam rakendusega ligi. Rakendus näitab viimati saadaolevaid andmeid.



11.11 Vihmaanduri seadistamine

5-astmelise andri seadistamiseks vajutage rist-juhtraul vasakule või paremale. Tegelik väärthus kuvatakse joondiagrammina menüüs Seadistused.

Regulaatori nihutamine mõjutab

- vihmaanduri tundlikkust;
- aega, kui kaua robotniiduk pärast vihma anduri pinna kuivamist ootab.

HI

LV



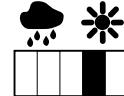
Keskmine tundlikkus korral on robotniiduk valmis kasutamiseks tavapärästes välisingimustes.

RU



Niitmiseks suurema niiskuse korral, lükake pulka **vasakule poolle** edasi. Pärts vasakul niidab robotniiduk ka märgades välisoludes ega katkesta niitmist, kui vihmaapiisad andurit puudutavad.

ET



Niitmiseks väiksema niiskuse korral, lükake pulka **paremale poolle** edasi. Pärts paremal niidab robotniiduk ainult siis, kui vihmaandur on täiesti kuiv.

11.12 Olekunäidiku seadistamine

Olekunäidiku konfigureerimiseks valige rist-juhtrauaga vasak või parem näidik ja kinnitage nupuga OK.



Laetus:

aku sümbol koos laadimisnäidikuga protsentides



Jääkaeg:

jooksva nädala allesjäänud niitmise kestus tundides ja minutites. See näit on saadaval ainult niiduplaani tüübi Dünaamiline korral.



Kellaag ja kuupäev:

tegelik kuupäev ja tegelik kellaag

Käivitussaeg:

järgmise plaanitud niitmise käivitus. Jooksval aktiivajal kuvatakse tekst „Aktiivne“.

Niitmised:

seniste niitmiste arv

Niitmistunnid:

kõikide seniste niitmiste kestus

Teekond:

kogu läbitud teekond

Võrk

(RMI 422 PC):

võrgutuvastusega
mobiilsideühenduse signaali
tugevus. Väike x või küsimärk
tähendavad, et robotniidukil puudub
Interneti-ühendus. (⇒ 11.3),
(⇒ 11.17)

GPS-signaali vastuvõtt

(RMI 422 PC):

robotniiduki GPS-koordinaadid.
(⇒ 11.17)



Välise dokkimisjaama ning läbikäikude ja kitsaste kohtade korral tuleb nihutatud kojusöitmiseks paigaldada **juhtkaablid**. (⇒ 12.12)

Nihutatud kojusöitmise ajal peab traadi miinimumkaugus olema 2 m.



2. Käivituspunktid:

robotniiduk alustab niitmisi dokkimisjaamast (standardseadistus) või käivituspunktist.



Käivituspunktid saab määräta:

- kui osaaladele tuleb konkreetsest sõita, kuna neid töödeldakse ebapiisavalt;
- kui aladele pääseb ainult läbikäigust. Sellistel osaaladel tuleb määräta vähemalt üks käivituspunkt.



RMI 422 PC:

käivituspunktidele saab määräta **raadiuse**. Kui niitmine algab vastavas käivituspunktis, niidab robotniiduk alati esmalt käivituspunktü ümber asuvat ringikujulist ala. Alles siis, kui see osaala on niidetud, jätkub ülejäänud niidupinna niitmine.

- Käivituspunktide seadmine (⇒ 11.14)

3. Lisapinnad:

lisapindade lubamine.



Inaktiivne – standardseadistus

Aktiivne – valige see seadistus, kui lisapindasid tuleb niita. Menüüs Käivitus tuleb valida niidupind (põhipind/lisapind). (⇒ 12.10)

4. Ääre niitmine:

ääre niitmise sageuse määramine.



Mitte kunagi – äärt ei niideta kunagi.

Üks kord – standardseadistus, äärt niidetakse üks kord nädalas.

11.13 Paigaldus

1. Koridor:

nihutatud kojusöitmise sisse- ja väljalülitamine.

Kui koridor on sisse lülitatud, sõidab robotniiduk piiramistraati mööda sisepoolse koju dokkimisjaama.

Valida saab **kolme variandi** vahel.

Väljas – standardseadistus.

Robotniiduk sõidab mööda piiramistraati.

Kitsas – 40 cm

robotniiduk sõidab vaheldumisi mööda piiramistraati või 40 cm nihkega.

Laius – 40 - 80 cm

Kaugus piiramistraadist valitakse igal kojusöidul selle koridori piires juhuslikult.

Kaks/kolm/neli/viis korda – äärt niidetakse kaks/kolm/neli/viis korda nädalas.

5. Ääre proovimine:

käivitage piiramistraadi korrektse paigalduse kontrollimiseks äärel sõitmine.

Vastaval seadmel käivitub paigaldusabilise etapp Paigalduse kontrollimine. (⇒ 9.)



i Selleks et kontrollida traadi korrektset paigaldust tõkestatud aladel, asetage robotniiduk niidupinnale (esiotsaga tõkestatud ala suunas) ja käivitage äärel sõitmine.

Äärel sõitmine ajal määräatakse robotniiduki kodupiirkond. Vajaduse korral laiendatakse juba salvestatud kodupiirkonda. (⇒ 14.5)



6. Uus installimine:

paigaldusabiline käivitatakse uuesti, olemasolev niiduplaan kustutatakse. (⇒ 9.)

11.14 Käivituspunktide seadistamine

Kas

- käivituspunktide progr.

või

- soovitud käivituspunktü valimine ja käitsi määramine.



Käivituspunktide progr.

Pärast klahvi OK vajutamist alustab robotniiduk programmeerimissõitu mööda piiramistraati. Kui seade ei ole dokitud, sõidab ta enne seda dokkimisjaama. Kõik kehtivad käivituspunktid kustutatakse.

**RMI 422 PC:**

programmimissöidu ajal määratkse robotniiduki kodupiirkond. Vajaduse korral laiendatakse juba salvestatud kodupiirkonda. (⇒ 14.5)

Söidu ajal saab klapi avamise ja seejärel nupu OK vajutamisega määrata kuni 4 käivituspunktti.



Ärge vajutage nuppu STOP enne klapi avamist, kuna see katkestab programmeerimissöidu. Katkestamine on üldiselt vajalik ainult traadi paigalduse muutmiseks või takistuste kõrvaldamiseks.

Sissetöötamistoimingu katkestamine

Kätsitsi – klahvi STOP vajutamisega. Automaatselt – takistuste töttu niidupinna ääres.

- Kui programmeerimissöit katkestati automaatselt, korrigeerige piiramistraadi asendit või eemaldage takistused.
- Enne programmeerimissöidu jätkamist kontrollige, kuidas robotniiduk asetseb. Seade peab seisma kas piiramistraadi peal või seespool niidupinda esiosaga piiramistraadi suunas.

Sissetöötamistoimingu lõpetamine

Kätsitsi – pärast katkestamist. Automaatselt – pärast dokkimist. Uued käivituspunktid salvestatakse pärast dokkimist või pärast katkestamist nupu OK vajutamisega (pärast klapi avamist).

Käivituse sagedus

Käivituse sagedusega määratkse, kui sageli niitmine ühest käivituspunktist peaks algama. Standardseadistus on 2–10 niitmist (2/10) iga käivituspunktikohta.

- Kui vaja, saab käivituse sagedust pärast sissetöötamist muuta.
- Juhul kui sissetöötamistoiming katkestati enne selle lõppu, saatke robotniiduk käsklusega dokkimisjaama. (⇒ 11.6)
- **RMI 422 PC:**
iga käivituspunktümberraabast määrata **raadiuse** alates 3 m kuni 30 m. Salvestatud käivituspunktidele pole tavaiselt raadiust määratud.

**Käivituspunktid raadiusega**

Kui niitmistoiming algab vastavas käivituspunktis, niidab robotniiduk alati esmalt osaala käivituspunktümberrabaval ringikujulisel alal. Alles seejärel töötleb see ülejäänud niidupinda.

Käivituspunktide 1 kuni 4 kätsitsi seadistamine

Määrate käivituspunktikaugus dokkimisjaamast ja käivitussagedus.

Kaugus vastab sõidurajale dokkimisjaamast meetrites (mõõdetuna kellaosuti liikumise suunas).

Käivitussagedus võib jäada vahemikku 0 niitmist 10-st (0/10) ja 10 niitmist 10-st (10/10).

RMI 422 PC:

käivituspunktümberraabast määrata **raadiuse** 3 m kuni 30 m.



Dokkimisjaam on määratud kui **käivituspunkt 0**, reeglina algavad niitmised seal.

Käivitussagedus vastab arvutatud jääkväärtusele 10 väljasõitu 10-st.

**11.15 Ohutus**

1. Seadmelukk
2. Aste
3. GPS-kaitse (RMI 422 PC)
4. PIN-koodi muutmine
5. Stardisignaal
6. Menüühelid
7. Klahvilukk
8. iMOW® ja doki ühendamine

**1. Seadmelukk:**

nupule OK vajutades aktiveerub seadmelukk, robotniidukit ei saa enam käivitada.

Robotniiduk tuleb enne köiki hooldus- ja puhastustöid, enne transpordi ning ülevaatust blokeerida. (⇒ 5.2)

- Seadmeluku avamiseks vajutage joonisel näidatud klahvikombinatsiooni.

**2. Aste:**

võimalik on valida 4 ohutusastme vahel, iga astme kohta kehtivad konkreetsed lukustamis- ja kaitseseadistused.

- **Puudub:** robotniiduk ei ole kaitstud.

– Madal:

PIN-i püring on aktiivne; nii robotniiduki ühendamiseks dokkimisjaamaga kui ka seadme tehaseseadete taastamiseks nõutakse PIN-koodi.

– Keskmine:

nagu aste Madal, peale selle on aktiivne ajablookeering.

– Kõrge:

PIN-kood tuleb sisestada iga kord.

i STIHL soovitab kasutada ohutusastet Madal, Keskmine või Kõrge.

- Valige soovitud aste välja, kinnitage nupuga OK, kui vaja, sisestage 4-kohaline PIN-kood.

PIN-i püring:

kui niiduk on olnud üle 10 sekundi kallutatud asendis, küsitakse PIN-koodi. Kui seejärel 1 minuti jooksul PIN-koodi ei sisestata, käivitub alarm ja automaatika lülitub välja.

Ühendustöke:

robotniiduki ja dokkimisjaama ühendamisel küsitakse PIN-koodi.

Lähtestustöke:

enne seadme tehaseseadistustele taastamist küsitakse PIN-koodi.

Ajablookeering:

seadistuse muutmisel küsitakse PIN-koodi, kui seda ei ole rohkem kui kuu aega küsitud.

Seadistuskaitse:

seadistuste muutmisel küsitakse PIN-koodi.

3. GPS-kaitse (RMI 422 PC):

asendiseire sisse- või väljalülitamine. (⇒ 5.9)

- Sisestage kõigepealt vana PIN-kood ja kinnitage nupuga OK.
- Seejärel sisestage uus 4-kohaline PIN-kood ja kinnitage nupuga OK.

i STIHL soovitab uue PIN-koodi üles märkida.

Kui PIN-kood on viis korda valesti sisestatud, läheb tarvis neljakohalist **põhi-PIN-koodi**, lisaks lülitatakse välja automaatika. Põhi-PIN-koodi genereerimiseks tuleb ettevõtte STIHL müügiesindusele teatada 9-kohaline seerianumber ja 4-kohaline kuupäev, mida näete valikuaknas.

5. Startsignaal:

enne niitmistera tööhakkamist kõlava akustilise signaali sisse- ja väljalülitamine.



6. Menüühelid:

menüü avamisel või nupuga OK valiku kinnitamisel kõlava akustilise klöps-signaali sisse- ja väljalülitamine.



7. Klahvilukk:

sisse lülitatud klahviluku korral saab ekraaninuppe ainult siis kasutada, kui esmalt vajutada nuppu **Tagasi** ja seda hoida ning seejärel vajutada rist-juhtrauda **ette**. Klahvilukk aktiveerub 2 minutit pärast viimast nupuvajutust.



8. iMOW® ja doki ühendamine

Robotniiduk töötab pärast esmakäivitust ainult koos paigaldatud dokkimisjaamaga. Pärast dokkimisjaama või robotniiduki elektrooniliste komponentide vahetust, samuti robotniiduki kävitamiseks uuell niidupinnal koos teise dokkimisjaamaga tuleb robotniiduk ja dokkimisjaam omavahel ühendada.



Soovitus:

Iülitage GPS-kaitse alati sisse. Enne sisselülitamist sisestage omaniku mobiiltelefoni number mobiilirakenduses (⇒ 10.) ja seadke robotniidukil ohutusaste Madal, Keskmine või Kõrge.



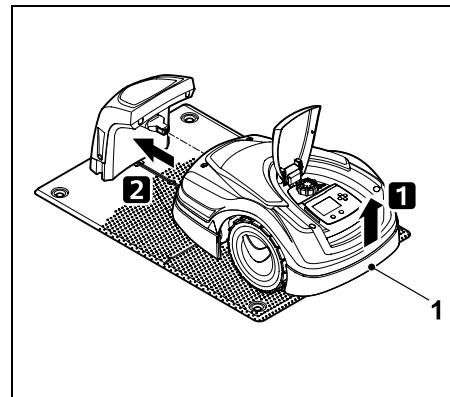
4. PIN-koodi muutmine:

kui vaja, saate 4-kohalist PIN-koodi muuta.



i Menüpunkti PIN-koodi muutmine kuvatakse ainult ohutusastmete Madal, Keskmine või Kõrge puhul.

- Installige dokkimisjaam ja ühendage piiramistraat. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Töstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et vedorattad vabastada. Lükake seade esiratastale toetades dokkimisjaama.

- Pärast nupu OK vajutamist sisestage PIN-kood, seejärel otsib robotniiduk traadi signaali ja salvestab selle automaatselt. Toiming kestab mitu minutit. (⇒ 9.11)



i PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusaste on Puudub.

11.16 Teenindus

1. Teravahetus:

uee niitmistera paigaldamine kinnitatakse nupuga OK. Loendur lähtestatakse.

2. Traadimurru otsing:

kui dokkimisjaamal vilgub kiiresti punane LED, on piiramistraat katkenud. (⇒ 13.1)

- Traadimurru otsing. (⇒ 16.7)

3. Talveuni:

robotniiduk seatakse talveunne nupuga OK; seadistused säilivad, kellaaeg ja kuupäev lähtestatakse.

- Laadige aku enne talveund täis.
- Uuesti kasutuselevõtmiseks äratage seade suvalisele nupule vajutades üles.

4. Seadistuste lähtestamine:

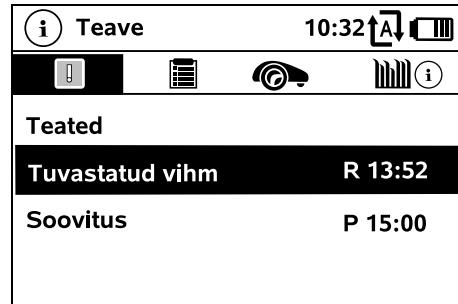
nupuga OK lähtestatakse robotniiduki tehase seadistused, paigaldusabiline käivitatakse uuesti. (⇒ 9.6)

- Pärast vajutamist nupule OK sisestage PIN-kood.



i PIN-kood ei ole nõutav, kui ohutusaste on „Puudub”.

11.17 Teave



1. Teated:

kõikide aktiivsete vigade, rikete ja soovituste loetelu; esitatakse koos kuvamise ajahetke andmetega.

Kui töös rikked ei esine, siis kuvatakse tekst „Teateid pole”.

Teave üksikasjad kuvatakse peale nupu OK vajutamist. (⇒ 24.)

2. Sündmused:

robotniiduki viimaste tegevuste loetelu.

Sündmuse üksikasjad (lisatekst, ajahetk ja kood) kuvatakse peale nupu OK vajutamist.



i Kui mõni tegevus esineb ebaoharilikult sageli, oskab müügiesindus täpsemat teavet anda. Tavalise kasutamise ajal tekkinud vead dokumenteeritakse teatedes.

3. iMOW® olek:

teave robotniiduki kohta



- Laetus:
aku laetus protsentides
- Jääkaeg:
jooksva nädala allesjääenud niitmise kestus tundides ja minutites.
- Kuupäev ja kellaaeg:
Käivitussaeg: järgmise plaanitud niitmise käivitus.
- Kõigi seni tehtud niitmiste arv
- Niitmistunnid:
kõigi seni tehtud niitmiste kestus tundides.
- Teekond:
kokku läbitud teekond meetrites.
- Seerian:
robotniiduki seerianumber, leitav ka tüübislildilt (vt seadme kirjeldust). (⇒ 3.1)
- Aku:
aku seerianumber
- Tarkvara:
seadme installitud tarkvara

4. Muru olek:

teave muruplatsti kohta



– Niidupind ruutmeetrites:

väärtus sisestatakse esmakordsel või uuel installimisel. (⇒ 9.6)

– Ringiaeg:

ümber niidupinna tehtava ringi kestus minutites ja sekundites

– Käivituspunktid 1–4:

vastava käivituspunktikaugus dokkimisjaamast meetrites, mõõdetuna päripäeva. (⇒ 11.14)

– Ulatus:

niidupinna ümbermõõt meetrites

– Ääre niitmine:

ääre niitmise sagedus nädalas (⇒ 11.13)

5. Raadiosidemooduli (RMI 4

22 PC) olek:

teave raadiosidemooduli kohta



- Satelliidid:
tegevusulatuses olevate satelliitide arv
- Asend:
robotniiduki praegune asend; saadaval piisava satelliitside olemasolu korral
- Signaali tugevus:
mobiilsideühenduse signaali tugevus; mida rohkem plussmärke (max „++++”) on näha, seda tugevam on ühendus.
- Võrk:
võrgutuvastus, koosneb riigikoodist (MCC) ja teenusepakkija koodist (MNC)
- Mobiilinumber:
omaniku mobiiltelefoninumber; sisestatakse rakendusse. (⇒ 10.)
- IMEI:
raadiosidemooduli riistvaranumber
- IMSI:
rahvusvaheline mobiilside osalejanumber

- SW:
raadiosidemooduli tarkvaraversioon
- Seerianr:
raadiosidemooduli seerianumber
- Modemi SN:
modemi seerianumber

12. Piiramistraat



Lugege enne
piiramistraadi paigaldamist, eriti aga
enne esmakordset
paigaldamist kogu peatükk läbi ja
planeerige traadi paigaldamist
vastavalt.



Kasutage esmakordsel
paigaldamisel paigaldusabilist.
(⇒ 9.)

Kui te vajate abi, aitab STIHL-i
müügiesindus meelsasti niidupinna
ettevalmistamisel ja piiramistraadi
paigaldamisel.

Kontrollige paigaldust enne piiramistraadi
lõplikku kinnitamist. (⇒ 9.) Traadi
paigaldust tuleb tavaliselt muuta
läbipääsude, kitsaskohtade või tökestatud
alade juures.

Hälbed on võimalikud,

- kui robotniiduki tehnilised võimalused pannakse maksimaalselt proovile, nt väga pikade läbipääsudega või paigaldades metallist esemete lähedusse või murupinna all asuva metalli (nt veetorud, elektrijuhtmed) kohale;
- kui niidupinna ülesehitust muudetakse spetsiaalselt robotniiduki kasutamiseks.



Kasutusjuhendis esitatud
traadivahemikud on ette nähtud
piiramistraadi paigaldamiseks
murupinnale.

Piiramistraadi tohib kuni 10 cm
sügavusele maasse kaevata
(nt paigaldusmasinaga).

Maasse kaevamine mõjutab
tavaliselt signaali vastuvõttu, eriti
kui piiramistraat paigaldatakse
plaatiid või sillutisekivide alla.
Robotniiduk söidab võibolla veelgi
enam mööda piiramistraati välja,
mis nõuab nii läbikäikudes,
kitsastes kohtades kui ka äärest
ülesöitmisel rohkem ruumi. Kui
vaja, kohandage traadi paigaldust.

12.1 Piiramistraadi paigaldamise kavandamine



Järgige **paigaldusnäiteid**
kasutusjuhendi lõpus. (⇒ 27.)
Arvestage piiramistraadi
paigaldamise käigus tökestatud
alade, läbikäikude, lisapindade,
juhtkaablite ja traadivaruga, et
vältida hilisemat korrigeerimist.

- Määrase **dokkimisjaama asukoht**
kindlaks (⇒ 9.1)
- Eemaldage niidupinnalt **takistused** või
looge tökestatud alad. (⇒ 12.9)

• Piiramistraat

Piiramistraat tuleb paigaldada
katkestusteta ümber kogu niidupinna.
Maksimaalne pikkus:

500 m



Väikeste niidupindade puhul, kui
traat on lühem kui 80 m, tuleb koos
piiramistraadiga paigaldada
kaasapandud **AKM 100**. (⇒ 9.9)

• Läbikäigud ja lisapinnad

Automaatseks niitmiseks tuleb kõik
niidupinna alad ühendada
läbikäikudega. (⇒ 12.11)
Kui selleks ei jätku ruumi, tuleb
lisapinnad sisse ehitada. (⇒ 12.10)

- Piiramistraadi paigaldamisel jälgige
lubatud **kaugusi** (⇒ 12.5):
piirnevate sõidetavate tsoonide korral
(kõrgusvahe väiksem kui +/-1 cm,
nt könniteed): **0 cm**
läbikäikude juures: **22 cm**
kõrgete takistuste juures (nt müürid,
puud): **28 cm**
minimaalne traadikaugus kitsastes
kohtades: **44 cm**
Veepindade ja potentsiaalset
kukkumise ohtu pöhjustavate kohtade
juures (ääred, astmed): **100 cm**.

• Nurgad

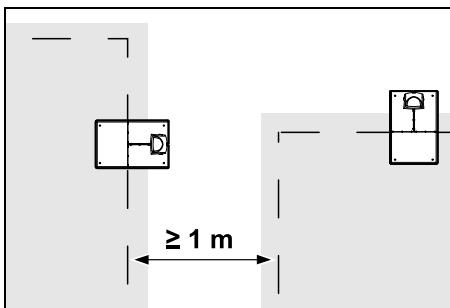
Vältige teravnurukadena (alla 90°)
paigaldamist.

• Juhtkaablid

Kui kasutatakse nihutatud kojusõitmist
(koridor), siis tuleb läbikäikude või
niidupinnavälise dokkimisjaama korral
paigaldada juhtkaablid. (⇒ 12.12)

• Traadivarud

Selleks et piiramistraadi paigaldust
saaks hiljem kerge vaevaga muuta,
tuleks paigaldada mitu
traadivaru. (⇒ 12.15)



Niidupinnad ei tohi kattuda. Kahe niidupinna piiramistraatiide vaheline kaugus peab olema **≥ 1 m**.

i Piiramistraadi kokkurullitud jäagid võivad põhjustada törkeid ja tuleb eemaldada.

12.2 Niidupinna joonise koostamine



Robotniiduki ja dokkimisjaama paigaldamisel tuleks niidupinnast koostada joonis. Selle kasutusjuhendi alguses on selleks jäetud vaba lehekülg. Uuendage seda joonist hilisemate muudatustega korral.

Joonise sisu

- **Niidupinna kontuur** koos oluliste takistustega, piiride ja võimalike tökestatud aladega, kus robotniiduk töötada ei tohi. (⇒ 27.)
- **Dokkimisjaama** (⇒ 9.8) asukoht.
- **Piiramistraadi** asukoht. Piiramistraat kasvab peagi maapinna sisse ja pole enam nähtaval. Olge eriti hoolikas takistusi ümbritseva traadi paigutuse ülestähendamisel. (⇒ 9.9)

- **Traadi ühendusklemmi** asukoht. Mõne aja pärast pole traadi ühendusklemmid enam nähtaval. Märkige nende asukoht, et neid saaks vajaduse korral välja vahetada. (⇒ 12.16)

12.3 Piiramistraadi paigaldamine



Kasutage ainult originaalkinnitusvaiu ja originaalpiiramistraati.

Paigalduskomplektid vajalike paigaldusmaterjalidega on tarvikutena saadaval ettevõtte STIHL müügiesindustes. (⇒ 18.)

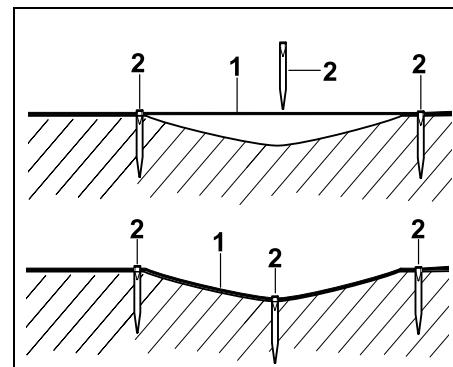
Paigaldamise suuna (päri- või vastupäeva) saab valida vajaduse järgi.

Ärge tömmake kinnitusvaiu mitte kunagi piiramistraadist hoides välja – kasutage alati sobivat tööriista (nt kombitange).

Visandage piiramistraadi asukoht joonisel. (⇒ 12.2)

- Paigaldage dokkimisjaam. (⇒ 9.8)
- Paigaldage piiramistraat dokkimisjaamast alates ümber niidupinna ja ettetulevate takistustega (⇒ 12.9) ning kinnitage kinnitusvaiadega maasse. Kontrollige kaugusi vahendiga iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)
Järgige nõuandeid peatükis Esmakordne paigaldamine. (⇒ 9.9)
- Ühendage piiramistraat. (⇒ 9.10)

Märkus
Vältige piiramistraadi liiga suurt pinget, et ennetada traadi katkemist. Eriti traadipaigaldusmasinat kasutades jälgige, et piiramistraat jookseks poolilt maha vabalt.



Piiramistraat (1) paigaldatakse maa peale ja fikseeritakse maapinna ebatasasuste juures täiendavate kinnitusvaiadega (2). See väldib traadi läbilöökamist niitmistera poolt.

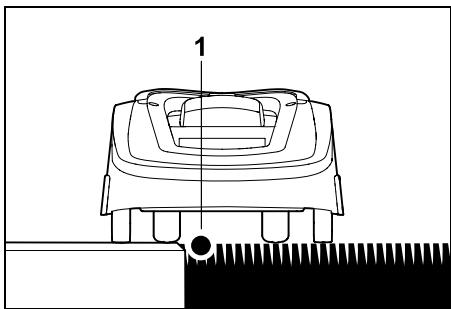
12.4 Piiramistraadi ühendamine

- Tömmake võrgupistik välja ja eemaldage dokkimisjaama kate.
- Paigaldage piiramistraat alusplaadi kaablijuhikutesse, viige läbi pesa, eemaldage traadiotstelt isoleerkihti ja ühendage dokkimisjaamaga. Järgige nõuandeid peatükis Esmakordne installimine. (⇒ 9.10)
- Paigaldage dokkimisjaama kate ja ühendage seejärel võrgupistik.
- Kontrollige traadi signaali. (⇒ 9.11)



- Kontrollige dokkimist. (⇒ 15.6)
Muutke vajaduse korral dokkimijsaama juures piiramistraadi asukohta.

12.5 Traadi kaugused – vahendi iMOW® Ruler kasutamine



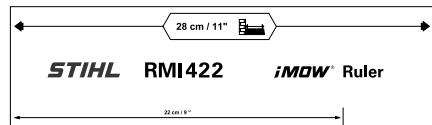
Piki sõidetavaid takistusi (nt terrassid, sõidetavad rajad) võib piiramistraadi (1) paigaldada **ilma vahemikuta**. Robotniiduk sõidab sel juhul ühe tagumise rattaga väljaspool niidupinda.

Maksimaalne kõrgusvahemik murukamaraga: $\pm 1\text{ cm}$

i Jälgige muruääre hooldamisel, et piiramistraat ei saaks kahjustada.
Kui vaja, siis paigaldage piiramistraat muruäärest veidi eemale (2-3 cm).

Traadi kauguste mõõtmine vahendiga iMOW® Ruler

Selleks et piiramistraat oleks murupinna äärest ja takistustest õigel kaugusel, tuleb vahekaugusi mõõta vahendiga iMOW® Ruler.

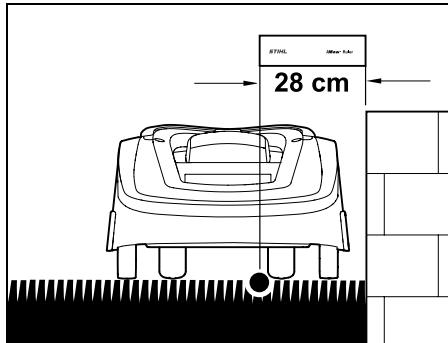


Kõrge takistus:
kaugus kõrge takistuse ja piiramistraadi vahel.



vahendi (2) iMOW® Ruler (3) abil, nagu on joonisel näidatud.

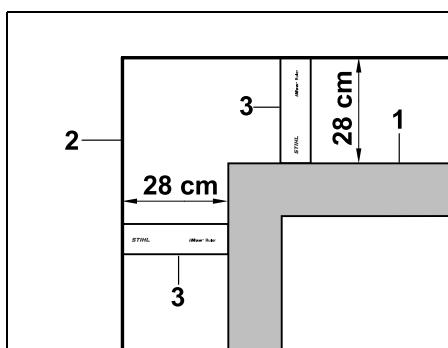
Traadi kaugus: 28 cm.



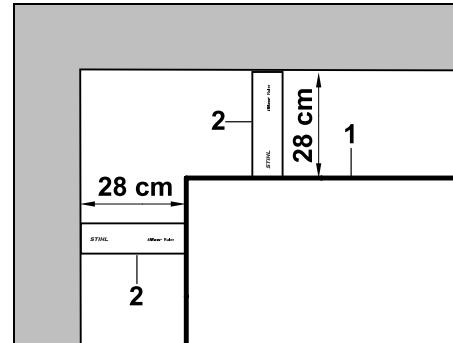
Robotniiduk peab sõitma täielikult niidupinna sees ega tohi takistust puudutada.

Suurema vahemiku abil (28 cm) sõidab robotniiduk ilma takistuse otsa põrkamata piki piiramistraati kõrge takistuse nurgast mööda.

Traadi paigaldamine kõrgete takistuste ümber



Paigaldades ümber kõrgete takistuste (1), nt müürinurkade või peenrakastide, tuleb nurkades traadi lubatud kaugusest täpselt kinni pidada, et robotniiduk ei riivaks takistust. Paigaldage piiramistraat

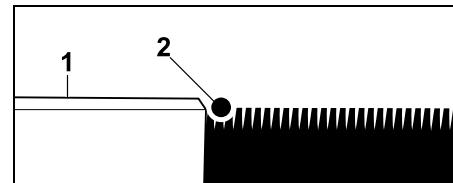


piiramistraati (1) kõrge takistuse sisenurka paigaldades mõõtke traadi kaugus vahendiga iMOW® Ruler (2).

Traadi kaugus: 28 cm.

Takistuste kõrguse mõõtmine

Robotniiduk suudab sõita piirnevatele aladel, nt teedel, kui nende kõrgusvahemik on väiksem kui $\pm 1\text{ cm}$.

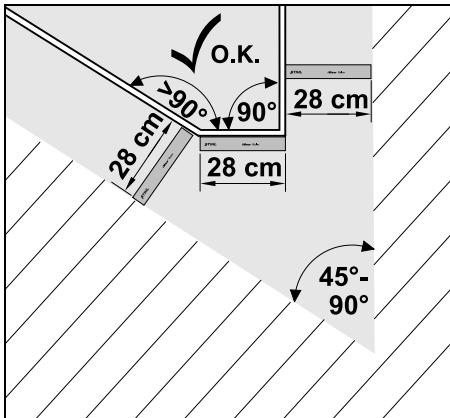


Kõrguserinevus sõidetava takistusega (1) on väiksem kui $\pm 1\text{ cm}$: paigaldage piiramistraat (2) takistuse suhtes ilma vahemikuta.

i Seadke vajaduse korral niitmiskõrgus selliseks, et robotniiduk niiduseade ei puudutaks takistusi.

Vähima niitmiskõrguse seadistamisel suudab robotniiduk seepärast ületada ainult määratust väiksemaid kõrgusvahesid.

12.6 Teravnurgad



Teravate murunurukade ($45^\circ - 90^\circ$) korral tuleb piiramistraat paigaldada, nagu joonisel näidatud. Mölema nurga vaheline kaugus peab olema vähemalt **28 cm**, et robotniiduk saaks ääre läbi sõita.

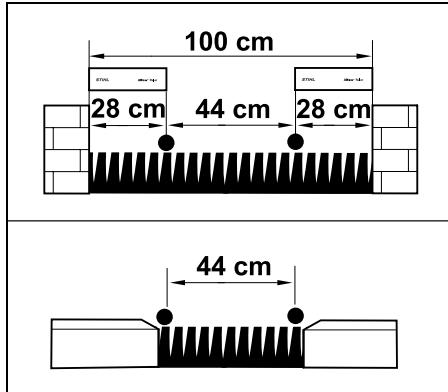
Nurkadesse, mis on väiksemad kui 45° , ei tohi traati paigaldada.

12.7 Kitsad kohad

i Kui paigaldate kitsaid kohti, lülitage nihutatud kojusöitmisse (koridor) välja (\Rightarrow 11.13) või paigaldaage juhtkaablid. (\Rightarrow 12.12)

Robotniiduk läbib köik kitsad kohad automaatselt, kui minimaalne traadivahemik on tagatud. Niidupinna veelgi kitsamad alad tuleb piiramistraadi vastavalt paigaldamisega välja jätkata.

Kui kaks niidupinda on läbitava kitsa alaga seotud, saab paigaldada läbikäigu. (\Rightarrow 12.11)



Traadi minimaalne kaugus on **44 cm**.

Seetõttu on **kitsaste kohtade jaoks** vaja ruumi järgmiselt:

- üle $+/-1$ cm kõrguste takistuste, nt müüride, vahel **100 cm**;
- piirnevate sõidetavate tsoonide vahel, kui kõrgusvahe on väiksem kui $+/-1$ cm (nt könniteed), **44 cm**.

12.8 Ühendusradade paigaldamine

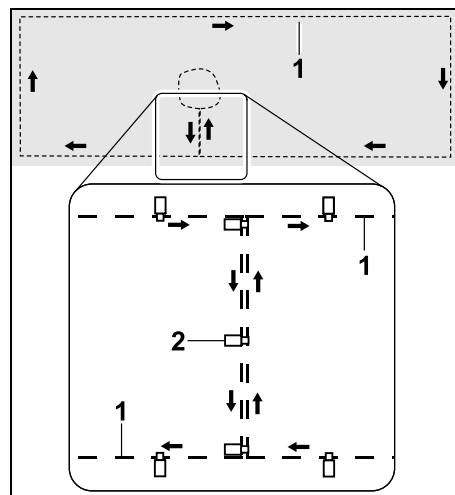
Robotniiduk eirab piiramistraadi signaali, kui traadid asetsevad lähestikku ja üksteise suhtes paralleelselt.

Ühendusradad tuleb paigaldada,

- lisapindade kasutamiseks, (\Rightarrow 12.10)
- kui tökestatud alad on nõutavad. (\Rightarrow 12.9)

i STIHL soovitab ühendusrada koos vastavate tökestatud alade või lisapindadega traadi paigaldamise käigus arvesse võtta.

Hilisemal paigaldamisel tuleb piiramistraat läbi lõigata ja kasutada ühendusradade ühendamiseks kaasasolevaid traadi ühendusklemme. (\Rightarrow 12.16)



Ühendusradade jaoks paigaldatakse piiramistraat (1) paralleelselt, traadid ei tohi omavahel ristuda, kuid peavad asetsema lähestikku. Kinnitage ühendusrada piisava arvu kinnitusvaiadega (2) maapinna külge.

12.9 Tökestatud alad

Tökestatud alad tuleb luua:

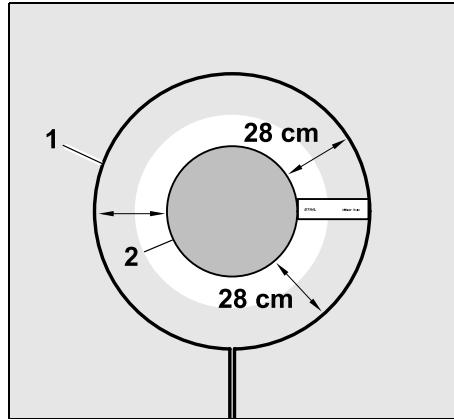
- takistuste ümber, mida robotniiduk ei tohi puutuda;
- takistuste ümber, mis ei ole piisavalt stabiilsed;

- takistuste ümber, mis on liiga madalad.
Mõinimumkõrgus: 8 cm.

STIHL soovitab:

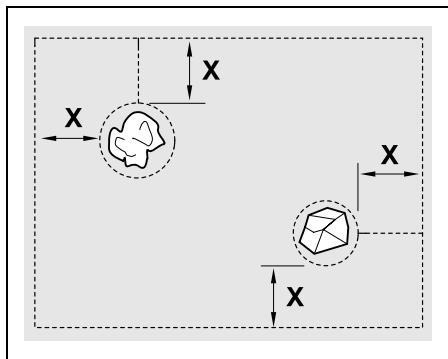
- takistused kas eemaldada või jäätta need tökestatud aladena välja;
- kontrollida tökestatud alasid pärast esmakordset paigaldamist või traadi paigalduse muutmist käsklusega „Ääre proovimine”. (⇒ 11.13)

Kaugus piiramistraadi paigaldamiseks ümber tökestatud ala: **28 cm**.



Robotniiduk sõidab ilma otsa põrkamata piki piiramistraati (1) ümber takistuse (2).

Veatu töö tagamiseks peaksid tökestatud alad olema ringikujulised, mitte ovaalsed, nurgelised ega lookleva servaga.



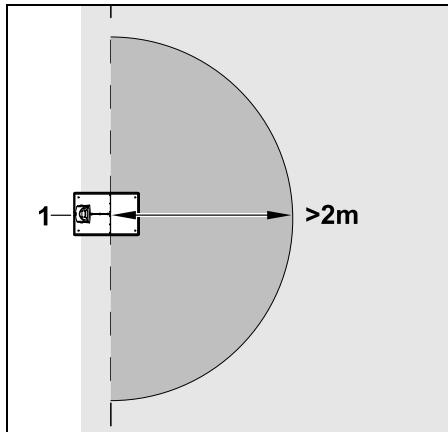
Tökestatud alade **minimaalne läbimõõt** peab olema 56 cm.

Kaugus ääre piiramistraadist (X) peab olema suurem kui 44 cm.

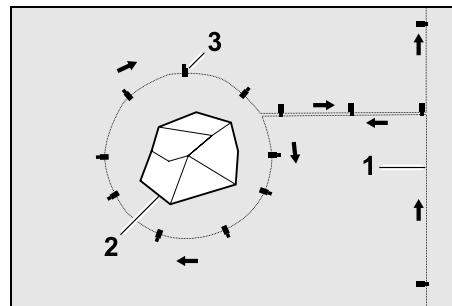


Sooitus.

Tökestatud alade läbimõõt ei tohiks ületada 2–3 m.



Selleks et dokkimine toimuks häireteta, ei tohi vähemalt **2 m** raadiuses dokkimisjaamast (1) tökestatud alasid olla.

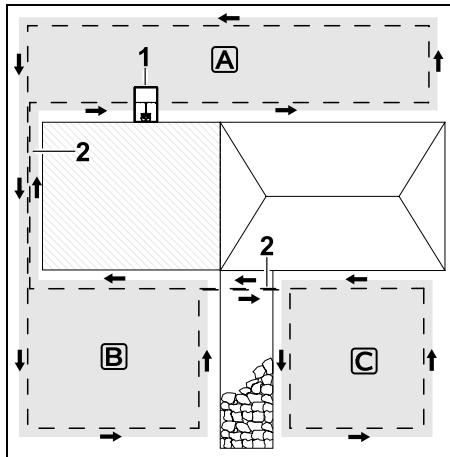


Juhige piiramistraat (1) äärest takistuseni, paigaldage õiges vahemikus ümber takistuse (2) ja kinnitage piisava arvu kinnitusvaiadega (3) maasse. Seejärel juhige piiramistraat tagasi ääreni.

Takistusest ääreni tuleb piiramistraat paigaldada **paralleelselt** ühendusrajana. Oluline on kinni pidada vedamissuunast tökestatud ala ümber (⇒ 12.8).

12.10 Lisapinnad

Lisapinnad on niidupinna alad, mida robotniiduk **ei saa täisautomaatselt** niita, kuna sinna ei ole võimalik sõita. Nii on võimalik kasutada üht piiramistraati mitme eraldatud niidupinna ümbriseks. Robotniiduk tuleb käsitsi ühelt niidupinnalt teisele viia. Niitmine käivitatakse menüüga Käivitus (⇒ 11.5).



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinda **A**, selle töötlemine toimub niiduplaani järgi täisautomaatselt. Lisapinnad **B** ja **C** on ühendatud ühendusradade (2) abil niidupinnaga **A**. Kõikide pindade puhul peab piiramistraat olema paigaldatud samas suunas, seejuures ei tohi ühendusradade piiramistraat ristuda.

- Aktiveerige lisapinnad menüüs Veel - Seadistused - Paigaldus. (⇒ 11.13)

12.11 Läbikäigud

Kui on tarvis niita mitut niidupinda (nt niidupinnad maja ees ja taga), saab nende ühendamiseks paigaldada läbikäigu. Nii saab kõik niidupinnad niita automaatselt.

i Läbikäikudes niidetakse muru ainult piiramistraadil sõites. Aktiveerige vajaduse korral ääre automaatne niitmisse või niitke läbikäigu ala regulaarselt käsitsi.
(⇒ 11.13), (⇒ 11.13)

Kui paigaldatud on läbikäike, lülitage nihutatud kojusöйтmine (koridor) välja (⇒ 11.13) või paigaldage juhtkaablid. (⇒ 12.12)

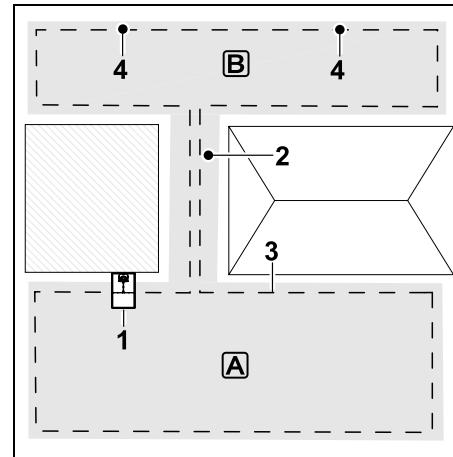
Antud traadikaugused ja läbikäigušabloon on kohandatud piiramistraadi paigutusega murupinnal. Kui piiramistraat on paigaldatud väga sügavale, nt kivisillutise alla, siis mõõdud erinevad. Kontrollige funktsioneerimist ja muutke vajaduse korral traadi paigutust.

Eeldused

- **Minimaalne laius** fikseeritud takistuste vahel läbikäigu piirkonnas: 88 cm; soidetavate radade vahel: 22 cm.

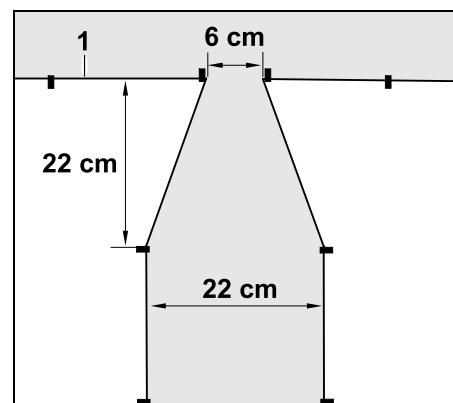
i Pikemates läbikäikudes on olenevalt maapinna omadustest vaja pisut rohkem ruumi. Pikemad läbikäigud takistuste vahel tuleks püüda alati võimalikult keskele sättida.

- Läbikäik on vabalt läbitav.
- Teisel niidupinnal määratakse vähemalt 1 **käivituspunkt**. (⇒ 11.14)



Dokkimisjaam (1) paigaldatakse niidupinnale **A**. Niidupind **B** on läbikäigu (2) kaudu ühendatud niidupinnaga **A**. Robotniiduk saab piiramistraadi (3) lõpuni läbi sõita. Niidupinna **B** töötlemiseks tuleb määrata käivituspunktid (4). (⇒ 11.14) Üksikud niitmised algavad siis olenevalt seadistusest (käivitussagedus) käivituspunktides.

Läbikäigu alguse ja lõpu paigaldamine



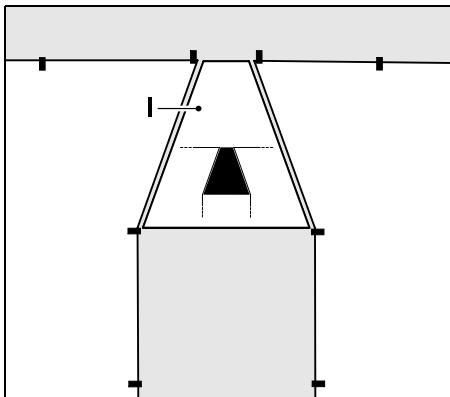
Läbikäigu alguses ja lõpus tuleb piiramistraat (1) paigaldada lehterjalt, nagu joonisel näidatud. Nii välditakse, et robotniiduk niitmise ajal tahtmatult läbikäiku sõidab.



Mõõtmed sõltuvad oluliselt keskkonnast ja maaistikust.

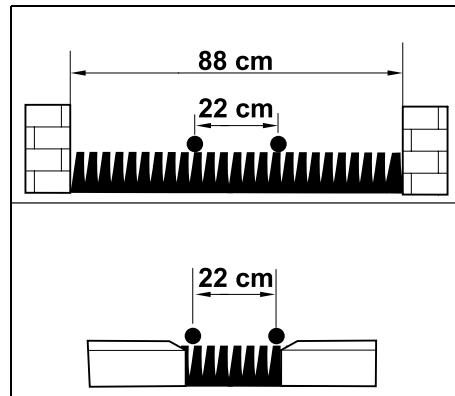
Lehtrikujulise alguse või lõpuga läbikäikude korral kontrollige alati, kas robotniiduk saab neid läbida.

Paigaldage piiramistraat läbikäigu sissepääsust vasakul ja paremal umbes ühe seadmepikkuse võrra otse.



Lehterjate sisse- ja väljasõitude paigaldamiseks saate kasutada ka tarnekomplektis sisalduvat läbikäigušablooni (I).

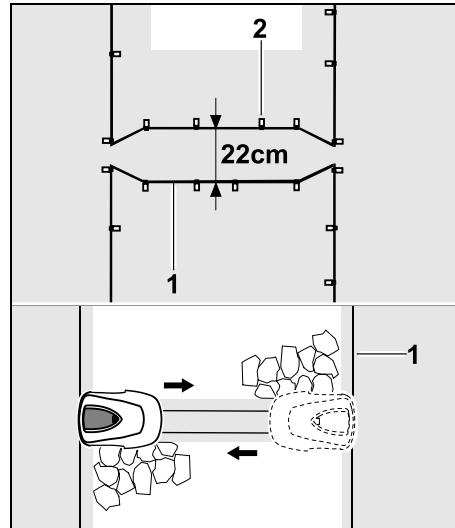
Läbikäigu paigaldamine



Traadi kaugus läbikäikudes: **22 cm**.

Sellest tulenevalt on ruumivajadus järgmine:

- kõrgeste takistuste vahel (kõrgus üle 1 cm, nt müürid):
88 cm,
- könniteede ja sõidetavate takistuste vahel (kõrgus alla 1 cm, nt teerajad):
22 cm.



Läbikäikudes paigaldatakse piiramistraat (1) paralleelselt ja piisava hulga kinnitusvaiadega (2) maasse. Läbikäigu algusse ja lõppu tuleks paigaldada lehterjas sisse- ja väljasööt.

12.12 Juhtkaablid nihutatud kojusöitmise jaoks

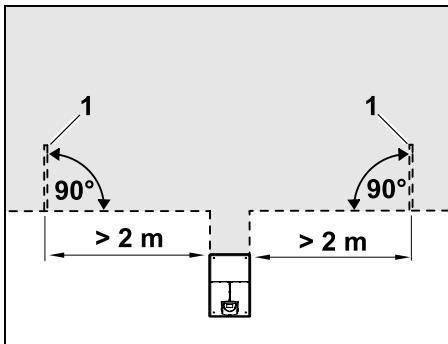
Kui aktiveeritakse nihutatud kojusöitminte, tuleb paigaldada juhtkaablid,

- kui paigaldatud on väline dokkimisjaam või
- kui niidupinnal on läbikäike või kitsaid kohti.

Tööviis:

kui robotniiduk sõidab piiramistraati järgides seespool, ületab ta selle kojusöödu ajal ühe juhtkaablitest. Seejärel sõidab niiduk piiramistraadini ja edasi dokkimisjaamani.

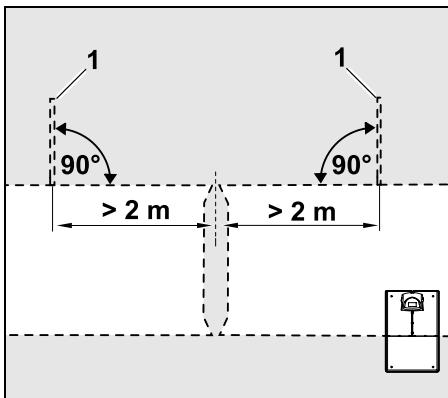
Juhkaablid välise dokkimisjaama juures



Välise dokkimisjaama juurdepääsuteest vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all.

Miinimumkaugus juurdepääsuteest: **2 m**

Juhkaablid läbikäikude juures



Läbipääsu sissepääsust vasakule ja paremale tuleb paigaldada kaks juhtkaablit (1) piiramistraadiga 90° nurga all. Need tuleb paigaldada alati niidupinna sellesse ossa, millele pääseb ligi ainult

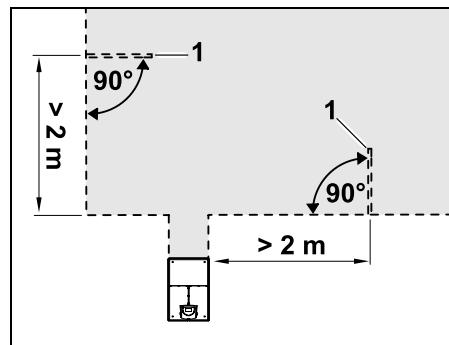
läbikäigu kaudu.

Miinimumkaugus läbipääsu sissekäigust: **2 m**



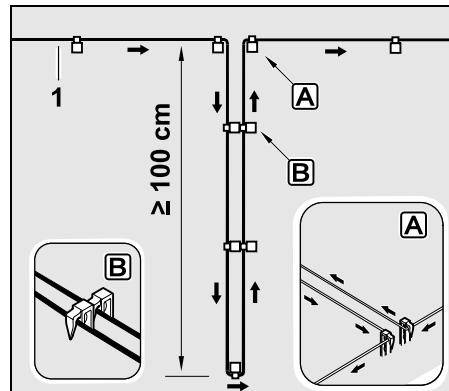
Kui üksteise järel on paigaldatud mitu läbikäiku, tuleb juhtkaablid paigaldada igale vastavale niidupinnale.

Juhkaabli paigaldamine



Juhkaableid ei tohi paigaldada nurkade lähedale.

Miinimumkaugus nurkadest: **2 m**



Paigaldage juhtkaabel murule nii, nagu joonisel näidatud. Piiramistraat (1) tuleb servas **A** kahe kinnitusvaiaga maapinda kinnitada; seda ei tohi üle piiramistraadi

risti tömmata.

Miinimumpikkus: **100 cm**

Traadi paigaldamine vai vastu vaia **B**

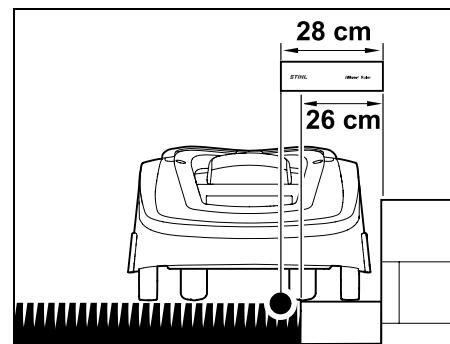
- Kinnitage juhtkaabel piisava arvu kinnitusvaiadega maapinda.

12.13 Äärte täpne niitmine



Kõrgeate takistuste juures jäab muru niitmata kuni 26 cm laiuselt. Kui vaja, võib kõrgeate takistuste ümber paigaldada äärekeivid.

Äärekeivide minimaalne laius:



Paigaldage piiramistraat 28 cm kaugusele takistusest. Selleks et muruääär täielikult niidetud saaks, peavad äärekeivid olema vähemalt 26 cm laised. Kui kasutate laiemaid äärekeivisi, niidetakse muruäärt veelgi täpsemalt.

12.14 Langev maastik piki piiramistraati

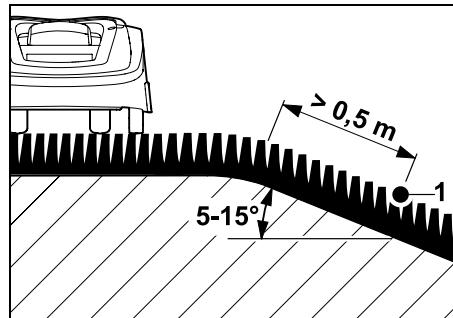
Märkus.

Töökindlaks paigalduseks ei ole soovitatav paigaldada piiramistraati kuni $+/-10^\circ$ (17%) kaldele. Traadi saab küll paigaldada kuni $+/-15^\circ$ (27%) kaldele, kuid see võib olla tunduvalt vaevanõudvam ja traadi paigaldust võib olla vaja rohkem kohandada. Kalded tuleb ka kindlasti aiaplaanile märkida.

Selleks et robotniiduk saaks niidupinnal langevat ala (kuni 15° kaldega) automaatselt ja ilma törgeteta niita, tuleb piiramistraat paigaldada kalde äärest minimaalsele kaugusele.

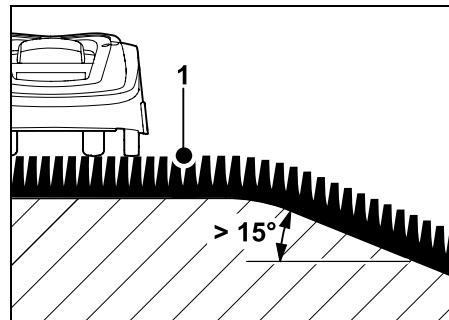
Veekogude ja kukkumiskohtade (nt servad, astmed) juures tuleb kinni pidada minimaalsest kaugusest **100 cm**.

Langev ala 5° - 15° kaldega



Kui niidupinnal on langus 5° - 15° kaldega, siis võib piiramistraadi paigaldada nõlvale kaldeäärest allapoole, nagu joonisel näidatud. Robotniiduki törgeteta tööks peab olema tagatud minimaalne vahemaa ($0,5\text{ m}$) kaldeäärest piiramistraadini.

Langev ala $> 15^\circ$ kaldega

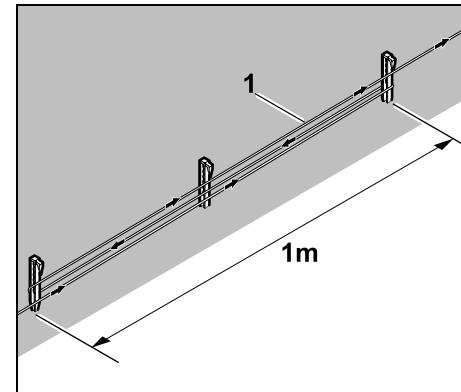


Kui niidupinnal, kuhu priiramistraati paigaldate, on langev ala $> 15^\circ$ kaldega, siis on soovitatav paigaldada piiramistraat (1) tasasele pinnale kaldeäärest ülespoole, nagu on joonisel näidatud. Kaldeäärt ega langevat ala ei niideta.

12.15 Traadivarude paigaldamine

Regulaarsete vahedega paigaldatud traadivarud muudavad korrektuuride tegemise kergemaks, nt dokkimisjaama asukoha või piiramistraadi paigutuse muutmise.

Traadivarud tuleks paigaldada eriti just raskemini läbitavate kohtade lähedusse.

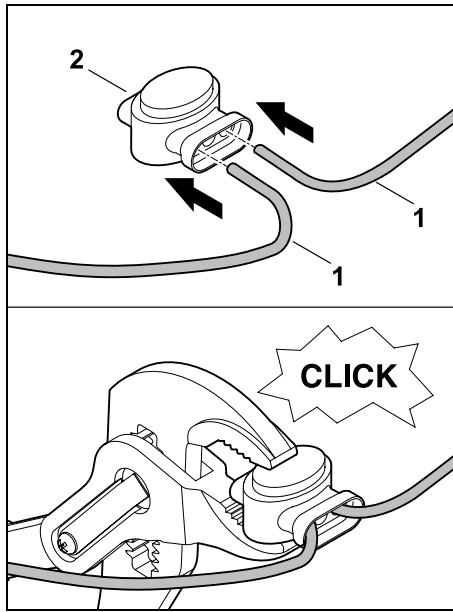


Paigalda piiramistraat (1) umbes 1 m ulatuses kahe kinnitusvaiavaahel. Kinnitage keskel olev traadivaru lisakinnitusvaiaga maapinna külge.

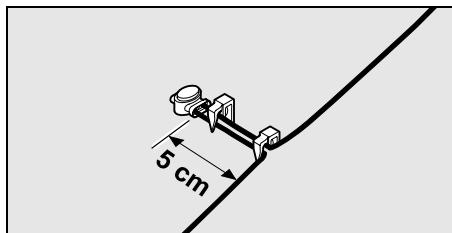
12.16 Traadi ühendusklemmi kasutamine

Piiramistraadi pikendamiseks või lahtiste traadiotste ühendamiseks tohib kasutada eranditult ainult tarvikutena saadaolevaid geeliga täidetud traadi ühendusklemme. Need takistavad enneaegset kuluminist (nt traadiotste korrosiooni korral) ja garanteerivad optimaalse ühenduse.

Märkige traadi ühendusklemmid asend niidupinna joonisel. (\Rightarrow 12.2)



Lükake lahtised, isoleerimata traadiotsad (1) traadi ühendusklemmi kuni lõpuni välja (2). Vajutage traadi ühendusklemm sobivate tangidega kokku, laske korralikult kinni klöpsatada.



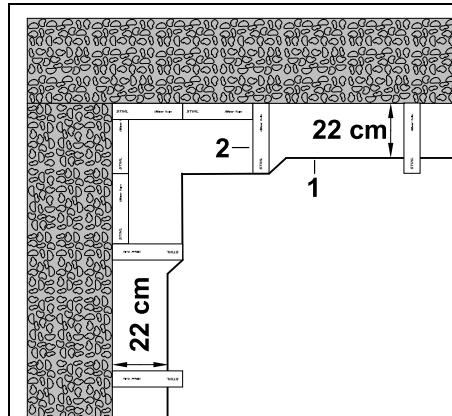
Kinnitage piiramistraat kuni tömbetökiseni kahe kinnitusvaiaga maasse, nagu joonisel näidatud on.

12.17 Väike kaugus servast

Otsemarsruudil, mitte nurkades, saab traadi kaugust kõrgest takistusest vähendada vääruseni **22 cm**. Tänu sellele on niidetud pind suurem. Tuleb jälgida, et ääre läbisöitmisel (\Rightarrow 9.12), (\Rightarrow 11.13) jäääks robotniiduki ja takistuste vahele piisavalt vaba ruumi (vähemalt 5 cm). Vajaduse korral suurendage traadi kaugust takistustest.

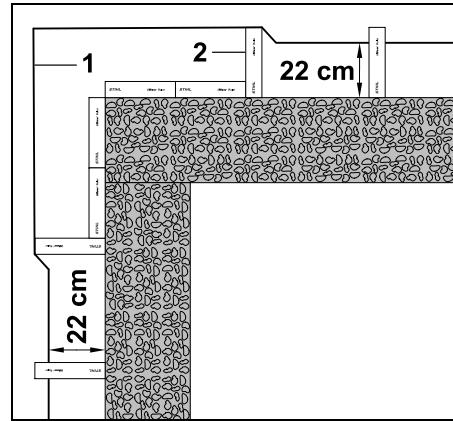
i Väikesed kaugused servast tuleb kindlasti aiaplaanile märkida. (\Rightarrow 12.2)

Väike kaugus servast sisenurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) sisenurka, nagu joonisel näidatud. Kasutage vahendit iMOW® Ruler (2).

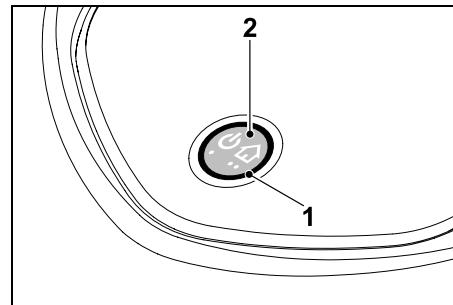
Väike kaugus servast välisnurga juures



Paigaldage piiramistraat (1) välisnurga juurde, nagu joonisel näidatud. Kasutage vahendit iMOW® Ruler (2).

13. Dokkimisjaam

13.1 Dokkimisjaama juhtelemendid



Punane röngakujuline LED (1) teavitab dokkimisjaama ja traadi signaali olekust.

Nupu (2) funktsioonid:

- dokkimisjaama sisse- ja väljalülitamine;

- kojukutsumise aktiveerimine;
- traadimurru otsingu aktiveerimine.

LED ei põle:

- dokkmissjaam ja traadi signaal on välja lülitatud.

LED põleb pidevalt:

- dokkmissjaam ja traadi signaal on sisse lülitatud.
- Robotniiduk ei ole dokitud.

LED vilgub aeglaselt (põleb 2 sekundit – ei põle veidi aega):

- robotniiduk on dokitud, akut laetakse vajaduse korral.
- Dokkmissjaam ja traadi signaal on sisse lülitatud.

LED vilgub kiiresti:

- piiramistraat on katkenud – traadimurd või traat ei ole dokkmissjaamaga korrektelt ühendatud.(⇒ 16.6)

LED põleb 3 sekundit, seejärel 1-sekundiline paus:

- kojukutsumine on aktiveeritud.

LED vilgub 3 korda lühidalt, 3 korda pikalt, 3 korda lühidalt, seejärel u 5-sekundiline paus (SOS-signaal):

- dokkmissjaama viga.

Dokkmissjaama sisse- ja väljalülitamine:

automaatrežiimil lülitub dokkmissjaam sisse ja välja automaatselt.

Kui robotniiduk ei ole dokitud, aktiveerib **lühike nupuvajutus** dokkmissjaama. Traadi signaal on aktiivne 48 tundi, kui robotniiduk enne ei doki.

Nuppu **2 sekundit** vajutades lülitub dokkmissjaam välja.



Kojukutsumise aktiveerimine:
vajutage niitmise ajal 2 sekundi jooksul 2 korda lühidalt nuppu. Robotniiduk lõpetab aktiivse niitmise, otsib piiramistraadi üles ja naaseb aku laadimiseks dokkmissjaama. Selle aktiivaja jooksul enam niitmist ei toimu.

i Kojukutsumine jäääb aktiivseks, kuni robotniiduk on dokitud. Ka kaks korda uuesti dokkmissjaama nupu vajutamine lõpetab kojukutsumise.

14. Niitmisiuhised

14.1 Üldine teave

Robotniiduk on mõeldud murupindade automaatseks niitmiseks. Muru on seejuures pideva niitmise töttu madal. Tulemuseks on ilus ja tihe muru.

Murupindadel, mida pole enne tavilise muruniidukiga niidetud, saavutatakse korralik tulemus alles pärast mitut niitmist. Eriti just pisut kõrgema muru korral tekib korralik lõiketulemus alles pärast paari niitmiskorda.

Kuuma ja kuiva kliima korral ei tohiks muru olla liiga madal, kuna vastasel korral kõrvetab päike muru ära ja see muutub inetuks.

Terava teraga on lõiketulemus ilusam kui nüri teraga, seetõttu tuleks seda regulaarselt vahetada.



Multšimisel jätkub pärast rohukörte lõikamist nende peenestamine niiduseadme korpuses. Löpuks langevad need murukamarale, jäavad sinna ja kädunevad.

Peenestatud lõikejäätmed annavad murule tagasi orgaanilised toitained ja toimivad seega loodusliku väetisenä. Vajadus lisaväetise järelle väheneb oluliselt.

14.3 Aktiivajad

Niiduplaani tüübi Standard puhul niidab robotniiduk kogu aktiivaja välitel, seda katkestavad ainult laadimised.

Niiduplaani tüübi Dünaamiline korral võib robotniiduk aktiivaegade välitel igal ajal dokkmissjaamast lahkuda ja muru niita. Nendel aegadel toimuvad seega **niitmised, laadimised ja puhkepausid**. Robotniiduk jaotab vajalikud niitmis- ja laadimistoimingud automaatselt saadaoleva aja peale ära.

Paigaldamisel jaotatakse aktiivajad automaatselt kogu nädala peale. Seejuures arvestatakse varuajaga – nii on tagatud optimaalne muruhooldus ka siis, kui mõni niitmine jäääb vahel (nt vihma töttu).

14.2 Multšimine

Robotniiduk on multšniiduk.



Aktiivajal peavad kõrvalised isikud ohualalt eemale hoidma.

Aktiivaegasid tuleb vastavalt kohandada.

Arvestage lisaks robotniidukite kasutamist puudutavate kommunaleeskirjadega ja juhistega peatükis „Ohutusnõuded“ (⇒ 6.1) ning muutke aktiivaegu menüüs Niiduplaan. (⇒ 11.7)

Kindlasti peaksite vastutavast ametist küsimä, millistel päeva- ja ööaegadel on lubatud seadet kasutada.

14.4 Niitmise kestus

Niitmise kestus näitab, kui mitu tundi nädalas peab muru niitma. Seda saab pikendada või lühendada. (⇒ 11.7)

Niitmise kestus vastab ajale, mille jooksul robotniiduk niidab muru. Ajad, mil laetakse akut, ei kuulu niitmise kestuse hulka.

Esmakordsel installimisel arvutab robotniiduk niitmise kestuse automaatselt olenevalt antud niidupinna suurusest. See väärustus on möeldud tavapärase muru niitmiseks kuivades oludes.

Pinnajõudlus

100 m² jaoks kulub robotniidukil aega keskmiselt järgmiselt.

RMI 422: 120 minutit

RMI 422 P, RMI 422 PC: 100 minutit

14.5 Kodupiirkond (RMI 422 PC)

Robotniiduk tuvastab oma asukoha integreeritud GPS-vastuvõtja abil. Iga äärel sõitmise ajal traadi korrektse paigalduse kontrollimiseks (⇒ 9.12) ja käivituspunktide programmeerimisel (⇒ 11.14) salvestab robotniiduk kõige lääne-, ida-, lõuna- ja põhjapoolsema punkti koordinaadid.

See pind on defineeritud kodupiirkonnana, siin tohib robotniidukit kasutada. Iga äärel sõitmise kordamise ajal uuendatakse koordinaate.

Aktiivse **GPS-kaitse** korral teavitatakse seadme omanikku, kui seade pannakse tööl väljaspool kodupiirkonda. Peale selle küsitakse robotniiduki ekraanil PIN-koodi.

15. Seadme käivitamine

15.1 Ettevalmistamine

Esmakordsel paigaldamisel saab kasutada paigaldusabilist. (⇒ 9.)

i Robotniidukit tohib laadida ja kasutada ümbruse temperatuuril +5 °C kuni +40 °C.

- Paigaldage dokkimisjaam. (⇒ 9.8)
- Paigaldage piiramistraat (⇒ 9.9) ja ühendage. (⇒ 9.10)
- Eemaldage niidupinnalt vőrkkehad (nt mänguasjad, tööriistad).
- Laadige akut. (⇒ 15.7)
- Seadke kellaaeg ja kuupäev. (⇒ 11.10)

- Kontrollige niiduplaani ja muutke seda vajaduse korral. Jälgige eriti hoolikalt, et kõrvalised isikud ei satuks aktiivaegadel ohualasse. (⇒ 11.7)

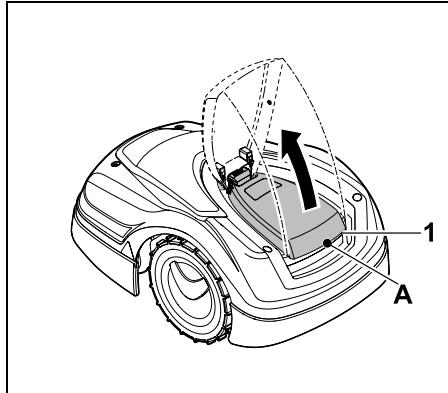
i Niitke väga kõrge muru enne robotniiduki kasutamist tavalise muruniidukiga madalaks (nt pärast pikemat pausi).

15.2 Klapp

Robotniiduk on varustatud klapiga, mis kaitseb ekraani ilmastikumõjude ja tahtmatu kasutuse eest. Kui klapp avatakse robotniiduki kasutamise ajal, jäetakse toiming pooleli ning niitmistera ja robotniiduk seiskuvad.

Klapi avamine

i Turvalisuskaalutlustel peab enne klapi avamist robotniiduki kasutamise ajal vajutama klahvi STOP.



Võtke klapi (1) hoidmisäärest (A) kinni ja tömmake see kergelt ülespoole lahti. Avage klapp lõpuni.

i Avatud klapi saab seadme küljest ära tõmmata. See täidab ohutuseesmärki: nii on tagatud, et seadet ei tösteta ega kanta klapist.

Klapi sulgemine

Laske klapil ettevaatlikult alla langeda ja kinni klöpsatada.

i Robotniidukit saab kasutada ainult täielikult kinni klöpsatanud klapiga.

15.3 Programmimise kohandamine

Kehtivat programmi saate vaadata **niiduplaanist** või mudeli RMI 422 PC puhul **rakendusest iMOW®**. (⇒ 11.7) Niiduplaan arvutatakse installimisel või uue niiduplaani koostamisel niidupinna suuruse järgi.

Aktiivaegasid ja niitmise kestust saab eraldi muuta. Niiduplaani tüübi **Standard** korral niidab ja laeb robotniiduk täpselt aktiivaegade piires, niiduplaani tüübi **Dünaamiline** korral jaotatakse vajalikud niitmised automaatselt võimalike aktiivaegade peale. Kui vaja, siis leibab ühe aktiivaja jooksul aset mitu niitmisi- ja laadimistoimingut. Soovi korral niidetakse niidupinna äärt automaatselt regulaarsete vahemike järel. (⇒ 11.13)

Võimalik on valida kuni kolm aktiivaega päevas. (⇒ 11.7)

Kui robotniiduk peab sõitma niidupinna konkreetsetele aladele, siis tuleb määratada eraldi käituspunkt. (⇒ 11.14)

i Kui valitud on niiduplaani tüüp **Dünaamiline**, on olenevalt tingimustest (nt ilus ilm või suur ajaaken) võimalik, et optimaalse muruhoolduse jaoks ei kasutata kõiki aktiivaegu.

Aktiivaegade muutmine (⇒ 11.7)

- Lisaniitmiste jaoks lisatavad aktiivajad.
- Kohandage ajaakent, et nt hommikul või öösel niitmist vältida.
- Üksikute aktiivaegade vahelejätmine, kuna niidupinda kasutatakse nt peo tarbeks.

Niitmise kestuse pikendamine (⇒ 11.7)

- Leidub alasid, kus ei niideta piisavalt, nt kuna niidupind on äärmiselt nurgeline.
- Rohu intensiivne kasv kasvuperioodil.
- Eriti tihe muru.

Niitmise kestuse lühendamine (⇒ 11.7)

- Vähenenud rohu kasv kuumuse, külma või kuivuse töttu.

Uue niiduplaani koostamine (⇒ 11.7)

- Niidupinna suurust muudeti.

Uus installimine (⇒ 9.6)

- Dokkimisjaama uus asukoht.
- Esmakordne kasutuselevõtt uuel niidupinnal.

15.4 Automaatikaga niitmine

- Automaatika sisselülitamine Sisselülitatud automaatika korral on ekraanil akusümboli kõrval automaatikasümbol. (⇒ 11.7)
- Niitmiste **kävitamine** Niiduplaani tüübi **Standard** korral hakkab robotniiduk iga aktiivaja alguses liikuma ja muru niitma. Niiduplaani tüübi **Dünaamiline** korral jaotatakse niitmised automaatselt saadaolevate aktiivaegade peale ära. (⇒ 11.7)

Niitmiste **lõpetamine**

Kui aku on tühi, sõidab robotniiduk automaatselt dokkimisjaama. (⇒ 15.6)

Nupuga STOP või menüüga **Kojusõit** saab aktiivse niitmise alati käsitsi lõpetada. (⇒ 5.1)

Ka **kojukutsumise** aktiveerimine dokkimisjaamal lõpetab niitmise kohe. (⇒ 13.1)

RMI 422 PC:

peale selle saab niitmise lõpetada ka rakendusega – saatke robotniiduk dokkimisjaama. (⇒ 10.)

i Niidupindasid, kuhu robotniiduk pääseb **läbikäigu** kaudu, niidetakse ainult siis, kui sellise pinna jaoks on määratud käituspunktid.

15.5 Aktiivaegadest sõltumatu niitmine

- Aktiveerige dokitud robotniiduk, vajutades suvalist nuppu. Siis lülitub sisse ka dokkimisjaam.

Dokkimisjaamaga niidupinnad

- Kohe niitmine: aktiveerige käsklus **Niitmise kävitamine** (⇒ 11.5). Niitmine algab kohe ja kestab kuni määratud kellaajani. Kui käituspunktid on olemas, võite valida mõne neist.
- **RMI 422 PC:** käivitage niitmine rakendusega. (⇒ 10.) Niitmine algab määratud käitusajjal ja kestab kuni määratud lõpuajani. Kui käituspunktid on olemas, võite valida mõne neist.

- Niitmise käsitsi lõpetamine
Nupuga STOP või menüüga Kojusööt (⇒ 11.6) saate aktiivse niitmise alati lõpetada. (⇒ 5.1)
- Ka **kojukutsumise** aktiveerimine dokkimisjaamal lõpetab niitmise kohe. (⇒ 13.1)
- RMI 422 PC:**
peale selle saab niitmise lõpetada ka rakendusega – saatke robotniiduk dokkimisjaama. (⇒ 10.)

i Vajaduse korral käib robotniiduk vahepeal akut laadimas ja jätkab seejärel niitmist kuni valitud lõpuajani.

Lisapinnad

- Aktiveerige robotniiduk, kui see seisab dokkimisjaamas. Siis aktiveeritakse ka dokkimisjaam.
- Viige robotniiduk lisapinnale.
- Aktiveerige lisapind. (⇒ 11.13)
- Kohe niitmine:
aktiveerige käsklus **Niitmise Kälivitamine** (⇒ 11.5).
Niitmine algab kohe ja kestab kuni määratud kellaajani.
- Niitmise lõpetamine:
kui valitud lõpuaeag on käes, sõidab robotniiduk piiramistraadi jurde ja jäab seisma. Viige seade akut laadimiseks dokkimisjaama ja kinnitage kuvatav teade. (⇒ 24.)
Nupuga STOP saate aktiivse niitmise alati käsitsi lõpetada. (⇒ 5.1)

i Kui aku saab enne määratud lõpuaeaga tühjaks, lühendatakse niitmist vastavalt.

15.6 Robotniiduki dokkimine

Automaatika kasutuse ajal dokkimine

Kui aktiivaeg on lõppenud või aku on tühi, sõidab robotniiduk automaatselt dokkimisjaama.

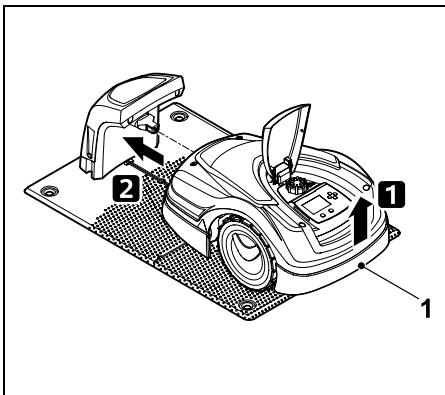
Sunnviisiiline dokkimine

- Lülitage vajaduse korral dokkimisjaam sisse. (⇒ 13.1)
- Aktiveerige kojusööt. (⇒ 11.6)
Niitmise ajal saab dokkimisjaamal aktiveerida ka **kojukutsumise**.
- RMI 422 PC:**
saatke robotniiduk dokkimisjaama rakenduse abil. (⇒ 10.)

i Jooksval aktivajal ei järgne dokkimisele ühtegi niitmist.

Käsiteli dokkimine

- Lükake robotniiduk käsitsi dokkimisjaama.



Tõstke robotniiduk kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake seade esiratastele toetades dokkimisjaama.

15.7 Aku laadimine

! Laadige akut eranditult dokkimisjaamas.

Ärge võtke akut kunagi lahti ega laadige seda mõne välise laadimisseadmega.

Automaatne laadimine

Niitmisele järgneb automaatselt laadimine, kui robotniiduk sõidab dokkimisjaama.

Laadimistoimingu alustamine käsitsi

- Pärast **lisapindadel** kasutamist tooge robotniiduk niidupinnale tagasi ja dokkige. (⇒ 15.6)
- Pärast **niitmise katkestamist** dokkige robotniiduk. (⇒ 15.6)
- Kui vaja, lõpetage robotniiduki ooterežiim suvalise klahvivajutusega.
Laadimine käivitub automaatselt.

Laadimine

Laadimise ajal kuvatakse **olekunäidikul** tekst Akut laetakse.



Kõigis ülejäänud menüüdes ilmub ekraani teabealale aku sümboli asemel võrgupistikku sümbol.



Laadimine on erineva kestusega ja sobitatakse automaatselt järgmise kasutusega.

i Laadimisprobleemide korral kuvatakse ekraanil vastav teade. (⇒ 24.)

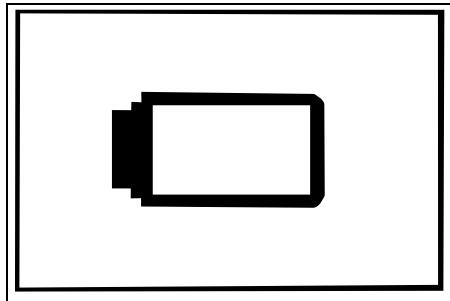
Aku laadimine järgneb alles pärast allapoole teatud pingetaset langemist.

Laetus

Olekunäidikul näete kehtivat laetust, kui vastav näit on valitud. (⇒ 11.12)



Kõigis ülejäävud menüüdes näitab **aku sümbol** ekraani teabealas laetust. (⇒ 11.3)



Kui aku ei ole piisavalt laetud, kuvatakse vastav aku sümbool.

Sellisel juhul seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama.

16. Hooldus



Vigastusoht!

Enne kõiki seadmega seotud hooldus- või puhistustöid lugege läbi peatükk „Ohutusnöuded“ (⇒ 6.), eriti aga alapeatükk „Hooldus ja remont“ (⇒ 6.9), ning järgige täpselt kõiki nendes peatükkides toodud ohutusjuhiseid.

Aktiveerige seadmelukk enne kõiki hooldus- ja puhistustöid. (⇒ 5.2)



Tõmmake enne hooldustöid dokkimisjaama võrgupistik välja.



Kandke kõikide hooldustööde tegemise ajal kindaid, eriti niitmisteraga töötades.



16.1 Hooldusplaan

Hooldusvälbad söltuvad muuhulgas töötundidest. Vastava loenduri Niitmistunnid saate avada menüüst Veel - Teave. (⇒ 11.17)

Pidage näidatud hooldusvälpadeest täpselt kinni.

Hooldustööd aktiivaegadega päevadel

- Kontrollige seadme ja dokkimisjaama üldseisundit visuaalselt.
- Kontrollige ekraaninäitu ning õiget kellaega ja järgmiste niitmise algusaega.
- Kontrollige niidupinda ja eemaldage vajaduse korral vöörkehad jms.

- Kontrollige, kasaku laadimine toimib. (⇒ 15.7)

Iganädalased hooldustööd

- Puhastage seadet. (⇒ 16.2)
- Kontrollige visuaalselt niitmistera, tera kinnitust ja niiduseadet kahjustuste (täkked, mõrad, murtud kohad jne) ja kulunud kohtade suhtes. (⇒ 16.3)

Iga 200 tunni järel

- Vahetage niitmistera välja. (⇒ 16.3)

Iga-aastased hooldustööd

- STIHL soovitab lasta seadet kontrollida ettevõtte STIHL müügiesinduses kord aastas talvel.
Seejuures hooldatakse eriti just akut, elektroonikat ja tarkvara.



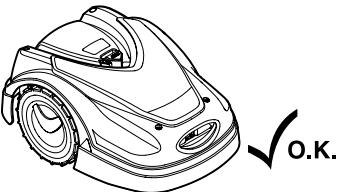
Selleks, et müügiesindus saaks teha hooldustöid nõuetekohaselt, seadke seade ohutusastmele „Pole“ või andke müügiesindusele PIN-kood.

16.2 Seadme puhastamine

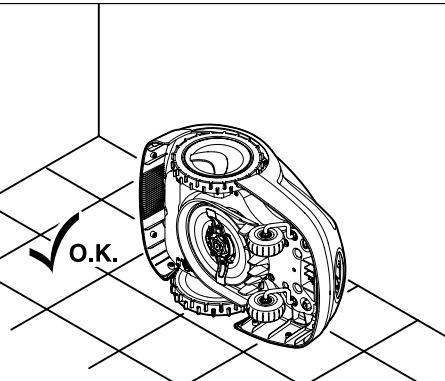
Hoolikas käsitsimine kaitseb seadet kahjustuste eest ja pikendab selle kasutusiga.

Puhastus- ja hooldusasend

- Kontrollige enne puhastamist, kas pöördnupp on korralikult paigaldatud, kuna vastasel korral võib vesi seadmesse sattuda.



✓ O.K.



Seadme pealmise korpuse (põhikatte, klapi) puhastamiseks asetage seade tasasele kindlale ja horisontaalsele pinnale. **Seadme alumise osa** (niitmistera, niiduseadme) puhastamiseks asetage robotniiduk vasakule või paremale küljele, nagu joonisel näidatud on, ja toetage vastu seina.

- Eemaldage mustus harja või lapiga. Puhastage eriti niitmistera ja dokkimisjaam.
- Korpusesse ja niiduseadmesse kinni jäänud rohi lükake enne puupulgaga lahti.
- Kui vaja, kasutage spetsiaalset puhastusvahendit (nt ettevõtte STIHL oma).
- Võtke liugplaat regulaarsete ajavahemike tagant välja ja eemaldage rohujäägid. (⇒ 16.6)

i Märja ilmaga tuleb liugplati sagedamini puhastada. Liugpladi ja niiduseadme korpuse vahelle kinni jäänud mustus tekitab hõõrdumist ja põhjustab sellega suuremat energiakulu.

16.3 Niitmistera kulumispiiride kontrollimine

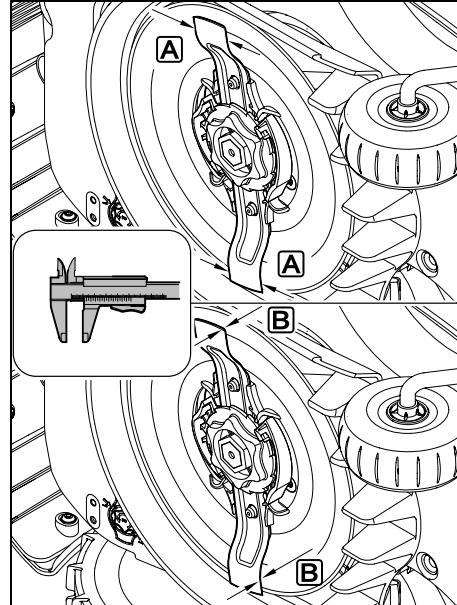


Vigastusoh!

Kulunud niitmistera võib murduda ja raskeid vigastusi tekitada. Seetõttu tuleb tera holdusuhtnööriderest kinni pidada. Niitmisterade kulumine oleneb kasutuskohast ja kasutuskestusest. Kui kasutate seadet liivasel pinnal või sageli kuivades tingimustes, koormatakse niitmistera tugevamini ja see kulub keskmisest kiiremini läbi.

Vahetage niitmistera hiljemalt iga 200 töötunni tagant – ärge teritage niitmistera. (⇒ 16.5)

- Aktiveerige seadmelukk. (⇒ 5.2)
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇒ 16.2)



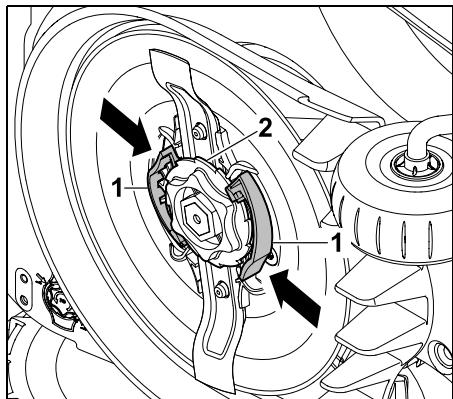
Kontrollige tera laiust **A** ja tera **paksust** **B** nihkmõõdikuga. Kui niitmistera on mõnes kohas kitsam kui **25 mm** või õhem kui **1,3 mm**, tuleb see välja vahetada.

16.4 Niitmistera eemaldamine ja paigaldamine

- Aktiveerige seadmelukk (⇒ 5.2) ja pange kindad käte.
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlalt vastu stabilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisterasid hoolikalt. (⇒ 16.2)



Niitmistera eemaldamine



Vajutage mõlemad lapatsid (1) liugplaadil ühe käega alla ja hoidke. Keerake kinnitusmutter (2) teise käega välja. Eemaldaage niitmistera koos kinnitusmutriga.



Niitmistera paigaldamine

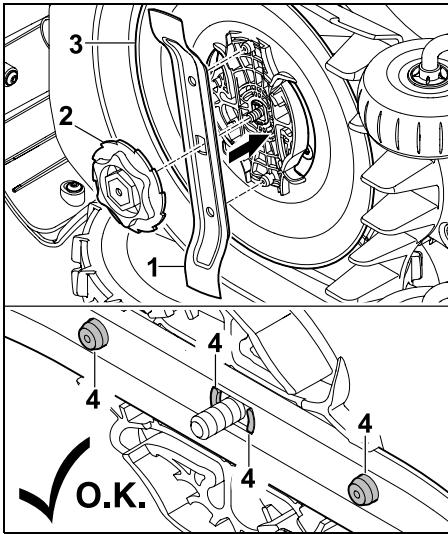


Vigastusoht!

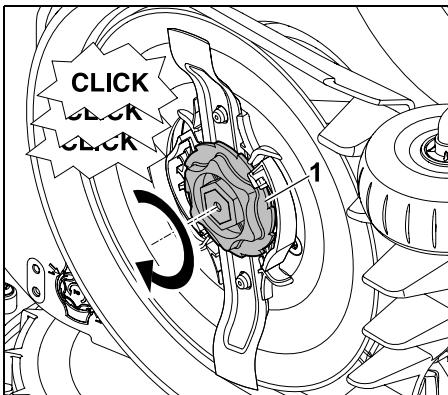
Kontrollige enne paigaldamist, et teradel poleks kahjustusi. Kui teral on täkked või praod või kui see on ühest kohast kitsam kui 25 mm või jämedam kui 1,3 mm, tuleb tera välja vahetada. (⇒ 16.3)

Liugplaat ja kinnitusmutter tuleb samuti välja vahetada, kui need on kahjustada saanud (nt murdunud, kulunud). Eriti just kinnitusmutter peab korralikult liugplaadi külge kinni klöpsatama.

- Puhastage tera, liugplaat ja kinnitusmutter enne monteerimist.



Asetage niitmistera (1) ja kinnitusmutter (2) liugplaadile (3) tagasi, nagu joonisel näidatud on. Jälgige, et niitmistera kinnituskonksud (4) oleksid kohakuti.



Kruvige kinnitusmutter (1) lõpuni kinni. Kinnitamise ajal on kuulda mitut klöpsatust. Kontrollige niitmistera kindlat asetust ettevaatliku raputamisega.

- Pärast niitmistera paigaldamist kinnitage teravahetus menüs Teenindus. (⇒ 11.16)

16.5 Niitmistera teritamine

Ärge **kunagi** teritage terasid.

STIHL soovitab **alati** vahetada nüri niitmistera uue vastu.



Vaid uus niitmistera on nõutava täpsusega tasakaalustatud ning garanteerib masina nõuetele vastava töötamise ja madala mürataseme.

16.6 Liugplaadi eemaldamine ja paigaldamine



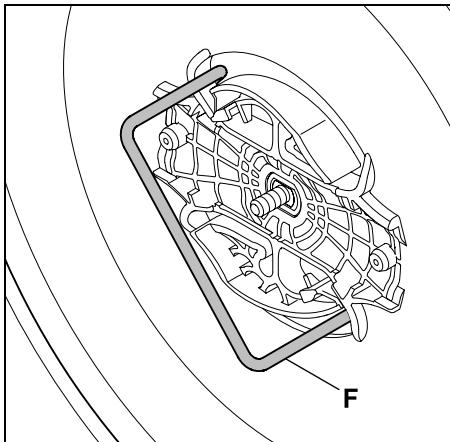
Niiduseadme puhastamiseks võib liugplaadi demonteerida.

- Aktiveerige seadmelukk (⇒ 5.2) ja pange kindad käte.
- Asetage robotniiduk küljele ja toetage see kindlasti vastu stabilset seina. Puhastage niiduseadet ja niitmisteraid hoolikalt. (⇒ 16.2)

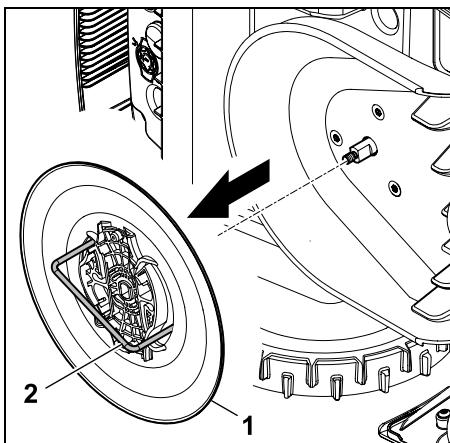


Liugplaadi eemaldamine

- Demonteerige niitmistera. (⇒ 16.4)

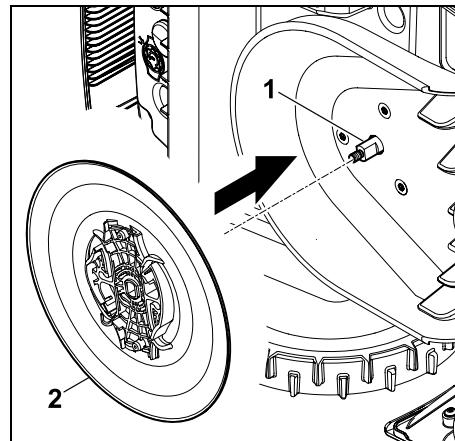


Lükake tõmmits (F) sisse ja keerake vastupäeva lõpuni.



Tõmmake seade ühe käega välja. Võtke liugplaat (1) tõmmitsast (2) tõmmates küljest lahti.

Liugplaadi paigaldamine



Puhastage teravöll (1) ja liugplaadi (2) hoidik hoolikalt. Lükake liugplaat kuni lõpuni teravölliile.

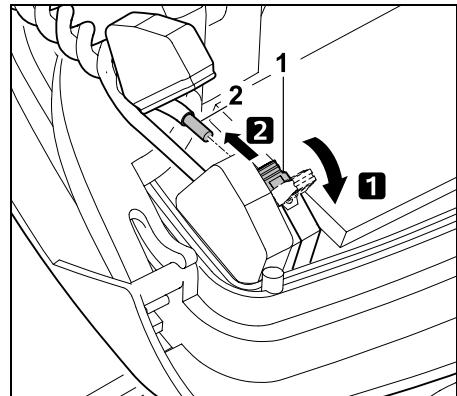
- Monteerige niitmistera. (⇒ 16.4)

16.7 Traadimurru otsing

i Pärast traadi katkemist vilgub dokkimisjaamal kiiresti punane LED. (⇒ 13.1) Robotniiduki ekraanil kuvatakse vastav teade.

Kui te traadi katkemise kohta kirjelduse järgi ei leia, pöörduge müügiesinduse poole.

- Enne traadi katkemiskoha otsingut tuleb vajutada dokkimisjaama nuppu **1 kord** (LED vilgub ikka kiiresti).
- Eemaldage dokkimisjaama kate ja pöörake paneel lahti. (⇒ 9.2)

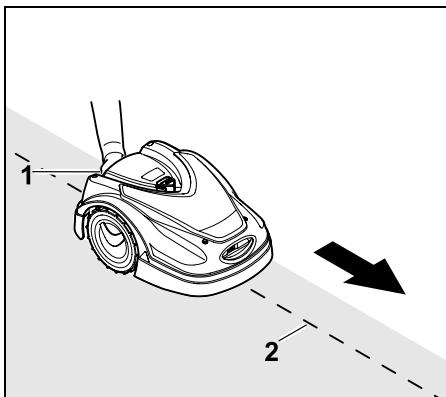


- Avage vasak kinnitushoob (1).
- Eemaldage traadiots (2) klemmplokist ja sulgege kinnitushoob uesti.

- Pöörake paneel kinni ja paigaldage dokkimisjaamale kate. (⇒ 9.2)

Alljärgnevalt kirjeldatakse traadimurru otsingut päripäeva, s.t dokkimisjaamast alates söidetakse mööda piiramistraati päripäeva. Vajaduse korral võite otsida ka vastupäeva, sel juhul tuleb aga klemmplokist välja tõmmata parempoolne traadiots.

- Valige menüüs Veel - Teenindus kirje Traadimurru otsimine ja kinnitage nupuga OK. (⇒ 11.16)



Alustage dokkimisjaamast ja liikuge robotniidukiga mööda niidupinna äärt **päripäeva**. Tõstke seade sealjuures tagumisest kandesangast (1) veidi ülespoole, et veorattad vabastada. Lükake robotniidukit esiratastele toetades mööda piiramistraati (2). Jälgige, et piiramistraat (2) jookseks traadiandurite all. Traadiandurid on paigaldatud kaitstult robotniiduki esiosasse vasakul ja paremal. Ekraan kuvab traadimurru otsimisel **signaali tugevust**, traadiandurid asetsevad optimaalselt piiramistraadi kohal, kui väärthus on kõige kõrgem.

Kui traadi andurid võtavad traadi signaali korrektelt vastu, ilmub ekraanile sümbol **Traadi signaal OK**.



Traadi katkestuse kohas langeb signaali tugevus ja ekraanile ilmub sümbol **Traadi sign. kontrollimine**.



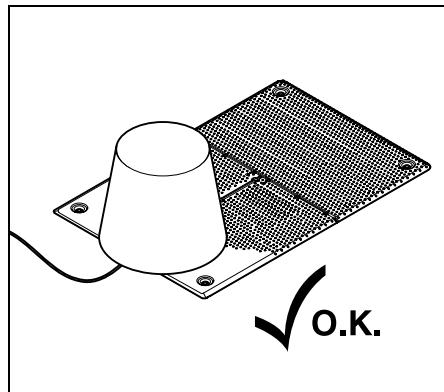
- Parandage katkestuse koht traadi ühendusklemmiga (⇒ 12.16), vajaduse korral paigaldage katkestuse kohta uus piiramistraat.
- Ühendage vasakpoolne traadiots uuesti. (⇒ 9.10)

- Kui traadimurd on nõuetekohaselt parandatud, põleb punane LED. (⇒ 13.1)

16.8 Hoiulepanek ja talvepaus

Robotniiduki **seismapanemisel** (nt talvepaus, vahepealne hoiustamine) toimige järgmiste punktide kohaselt.

- Laadige akut. (⇒ 15.7)
- Lülitage automaatika välja (⇒ 11.7)
- Aktiveerige kõrgeim ohutusaste (⇒ 11.15)
- RMI 422 PC:** aktiveerige energiarežiim ECO (⇒ 11.10)
- Seadke robotniiduk talveunne (⇒ 11.16)
- Lahutage võrguadapteri pistik vooluvõrgust
- Puhastage hoolikalt kõik robotniiduki ja dokkimisjaama välised osad



Katke dokkimisjaam sobiva kaanega, fikseerige kaas.

- Hoidke robotniidukit ratastel seisvana kuivas, suletud ja tolmuvabas ruumis. Veenduge, et seadet hoitakse lastele kättesaamatus kohas.
- Hoiulepanav robotniiduk peab olema töökorras.
- Kõik kruvid peavad olema tugevalt kinni keeratud, vahetage seadmel loetamatud ohu- ja hoiatussildid välja, kontrollige kogu masinat, et ei esineks kulumisi või kahjustusi. Vahetage kulunud või kahjustatud osad välja.
- Kõrvaldage seadmel esineda võivad tõrked enne hoiulepanekut.

i Robotniidukile ei tohi mingil juhul esemeid asetada.

Temperatuur hoiukohas ei tohi langeda alla 5 °C.

Robotniiduki **uuesti kasutuselevõtmine** pärast pikaajalist hoiustamist

i Pärast pikaajalist hoiustamist tuleb vajaduse korral korrigeerida kuupäeva ja kellaaega. Vastavad valikuaknad kuvatakse kasutuselevõtlul. Kui valikuaknaid automaatselt ei kuvata, kontrollige kuupäeva ja kellaaega menüüs Seadistused ning korrigeerige neid vajaduse korral. (⇒ 11.10)

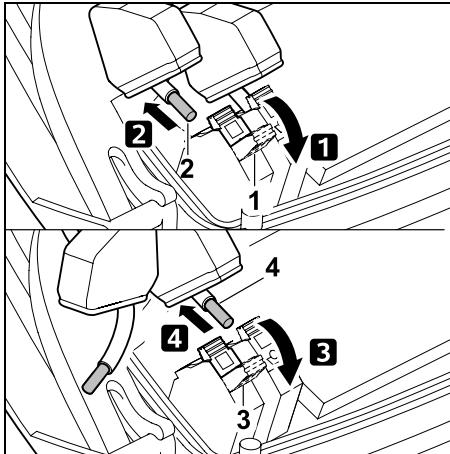
- Niidupinna ettevalmistamine: eemaldage rõörkehad ja niitke väga kõrge muru tavalise muruniidukiga madalamaks.
- Võtke dokkimisjaamalt kate ja ühendage võrguadapter vooluvõrguga.
- Laadige akut. (⇒ 15.7)
- Kontrollige niiduplaani ja kui vaja, muutke. (⇒ 11.7)

- Sõitke äärele ja kontrollige, kas läbikägid ja kitsad kohad on läbitavad. Eemaldage äärelt takistused ja vörkehad.
- Lülitage automaatika sisse. (⇒ 11.7)
- RMI 422 PC:** aktiveerige vajaduse korral energiarežiim Standard (⇒ 11.10) ja lülitage GPS-kaitse sisse. (⇒ 5.9)

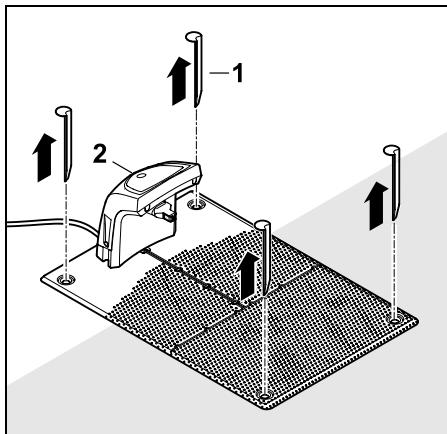
16.9 Dokkimisjaama demonteerimine

Robotniiduki pikemaks ajaks seismapanemisel (nt talvepausil) saab ka dokkimisjaama demonteerida.

- Robotniiduki ettevalmistamine pikemaageks seismapanekuks (⇒ 16.8)
- Lahutage võrguadapteri pistik vooluvõrgust.
- Eemaldage dokkimisjaamalt kate ja pöörake paneel lahti. (⇒ 9.2)



- Avage parempoolne kinnitushoob (1).
- Võtke parempoolne traadiots (2) klemmiplokist välja.
Sulgege kinnitushoob (1) uuesti.
- Avage vasakpoolne kinnitushoob (3).
- Võtke vasakpoolne traadiots (4) klemmiplokist välja.
Sulgege kinnitushoob (3) uuesti.
- Pöörake paneel kinni. (⇒ 9.2)
- Võtke parem- ja vasakpoolne traadiots eraldi dokkimisjaamast välja.
- Paigaldage dokkimisjaama kate. (⇒ 9.2)



Tõmmake vaiad (1) välja, võtke dokkimisjaam (2) koos ühendatud võrguadapteriga murult, puhastage põhjalikult (niiske lapiga) ja pange hoiule.

- Hoidke robotniidukit koos dokkimisjaama ja võrguadapteriga kuivas suletud ja tolmuvabas ruumis normaalses asendis. Dokkige robotniiduk dokkimisjaama. Veenduge, et seadet hoitakse lastele kättesaamatus kohas.

- Kaitske piiramistraadi vabu otsi ilmastikumõjude eest, nt kleepige need sobiva isoleerteibiga kinni.
- Dokkimisjaama uuesti paigaldamisel toimige nagu esmakordsel paigaldamisel. Pöörake erilist tähelepanu sellele, et ühendate piiramistraadi parem- ja vasakpoolse otsa õige küljega. (⇒ 9.8)

17. Tavalised varuosad

Niitmistera
6301 702 0101

18. Tarvikud

- Firma STIHL komplekt S pindadele kuni 500 m^2
- Firma STIHL komplekt L pindadele $2000\text{ m}^2 - 4000\text{ m}^2$
- Kinnitusvaiad STIHL AFN 075
- Piiramistraat STIHL ARB 501: pikkus: 500 m läbimõõt: $3,4\text{ mm}$
- Traadi ühendusklemm STIHL ADV 010

Masina jaoks on saadaval järgmised tarvikuid.

Lisateavet saate ettevõtte STIHL müügiesindusest, Internetist (www.stihl.com) või ettevõtte STIHL kataloogist.



Turvalisuse tagamiseks tohib masinaga kasutada ainult ettevõtte STIHL lubatud tarvikuid.

19. Kulumise minimeerimine ja kahjude välimine

Olulised juhised tootegrupi tehniliseks korras hoiumise ja hoolduseks

Robotniiduk, akutoitega (STIHL RMI)

Ettevõte STIHL välistab igasuguse vastutuse materiaalse kahjude ja inimeste vigastuste eest, mis on tekkinud selles kasutusjuhendis toodud juhiste eiramise töttu, eriti neid, mis puudutavad ohutust, kasutamist ja hooldust, või mis on tekkinud mittelubatud detailide või varuosade kasutamise töttu.

Palun järgige kindlasti järgmisi olulisi juhiseid, et vältida STIHLi seadme kahjustusi ja liigset kulumist:

1. Kuluosad

Mõni STIHLi seadme osa kulub ka sihipärasel kasutamisel ning need tuleb kasutamise viisi ja kestuse järgi õigel ajal välja vahetada.

Nende hulka kuuluvad muuhulgas:

- niitmistera,
- aku,
- rehvid.

2. Selle kasutusjuhendi nõuete järgmine

STIHLi seadet tuleb kasutada, hooldada ja hoiustada hoolikalt, nagu on kirjeldatud selles kasutusjuhendis. Kõigi kahjude eest, mis tulenevad ohutus-, käsitsemis- ja hooldusjuhiste eiramisest, vastutab kasutaja ise.

See kehtib eriti:

- aku vale käitlemise (laadimine, hoiustamine) korral;

- vale elektriühenduse (pinge) kohta;
- ettevõtte STIHL poolt mittelubatud muudatuste tegemisel tootele;
- instrumentide või tarvikute kasutamise kohta, mis ei ole seadme jaoks lubatud või sellele sobivad või on kehva kvaliteediga;
- toote mittesihipärase kasutamise korral;
- toote kasutamisel spordiüritustel või võistlustel;
- defektsete komponentidega toote edasikasutamisel tekkinud kahjude korral.

3. Hooldustööd

Kõiki peatükis „Hooldus” nimetatud töid tuleb teha regulaarselt.

Kui kasutaja ise ei saa neid hooldustöid teha, tuleb lasta need müügiesinduses teha.

STIHL soovitab lasta hooldustöid ja remonti teha ainult STIHLi müügiesinduses.

STIHLi müügiesinduste töötajaid koolitatakse regulaarselt ja nende käsutuses on tehniline teave.

Kui need tööd tegemata jäetakse, võivad tekkida kahjud, mille eest vastutab kasutaja.

Nende hulka kuuluvad muuhulgas:

- ebapiisavast või valest puastamisest tulenevad seadmekahjustused;
- korrosooni töttu ja muud valest hoidmisest tekkinud kahjustused;
- seadmekahjustused madala kvaliteediga varuosade kasutamise töttu;

- kahjustused hilinenud või ebapiisava hoolduse või hooldus- või remonditööde töttu, mida ei tehtud müügiesinduse töökodades.

20. Keskkonnakaitse

Pakendid, seade ja tarvikud on valmistatud taaskasutatavatest materjalidest ning tuleb vastavalt jäätmekätlusse suunata.

Materjalijääkide keskkonnateadlik käitlemine soodustab ressursside taaskasutamist. Sellepärast tuleb seade pärast tavapärase kasutusaja lõppu viia korduvkasutusega materjalide kogumiskoha. Järgige jäätmekätlusse suunamisel peatükis „Jäätmekätlus“ toodud andmeid. (⇒ 6.11)



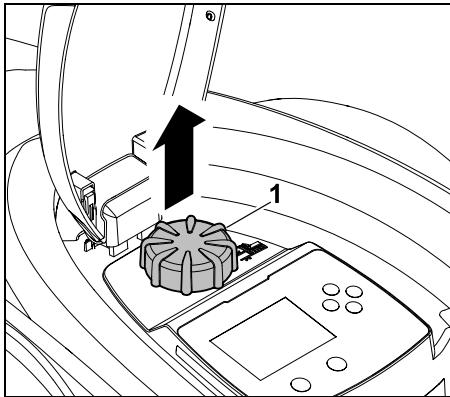
Jäätmeh, nt akud, tuleb alati nõuetekohaselt jäätmekätlusse anda. Järgige kohalikke eeskirju.



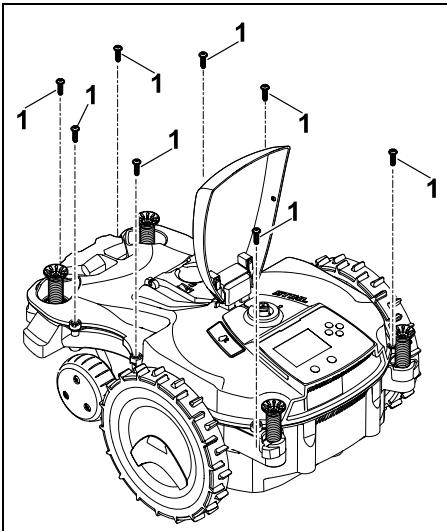
Liitiumioonakusid ei tohi visata olmejäätmete hulka, vaid tuleb viia müügiesindusse või ohtlike jäätmete kogumispunkti.

20.1 Aku eemaldamine

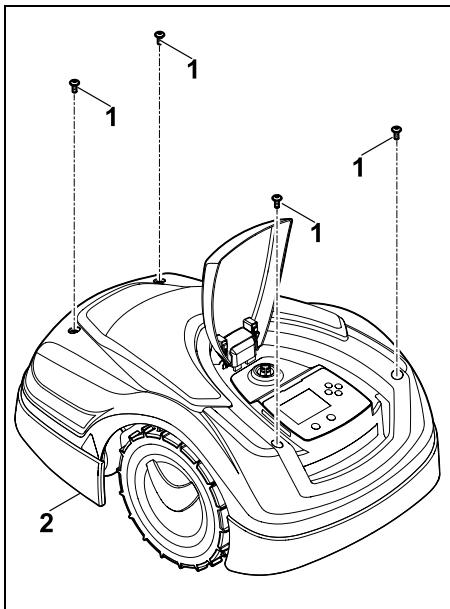
- Aktiveerige seadmelukk. (⇒ 5.2)
- Avage klapp. (⇒ 15.2)



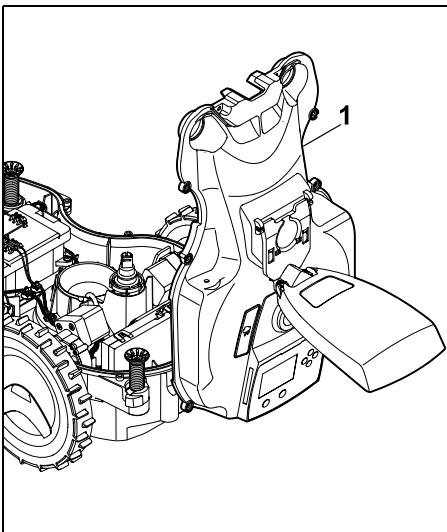
Tõmmake pöördnuppu (1) ülespoole.



Keerake kruvid (1) välja ja eemalda.

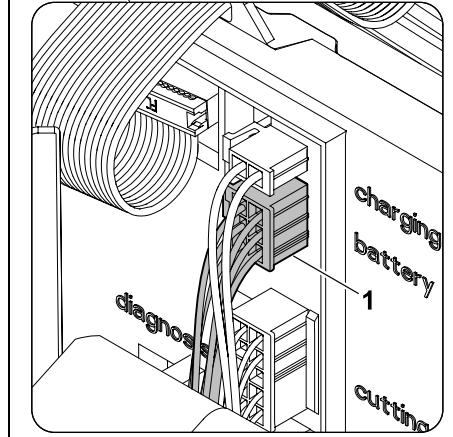
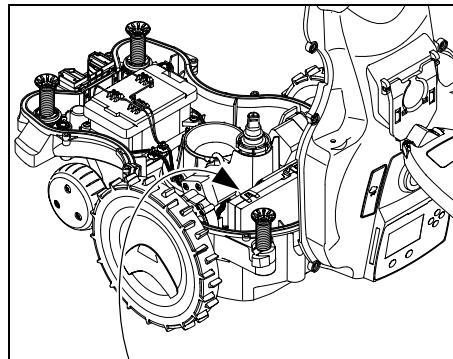


Keerake kruvid (1) katest (2) välja ja eemalda. Tõmmake katet (2) ülespoole.

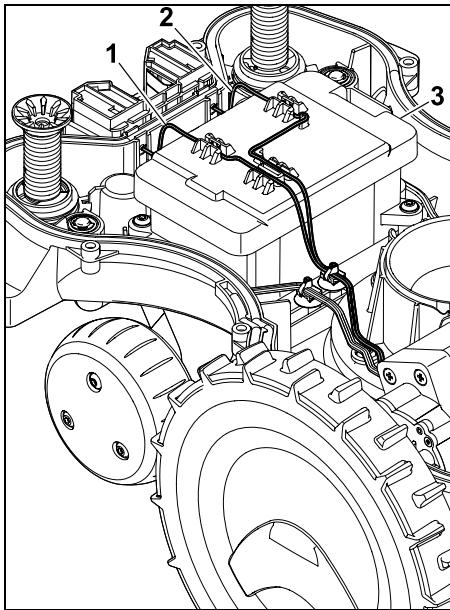


Avage seadme peamine korpus (1), tõmmates tahapoole.

Vigastusoht!
Ütegi akude kaablit ei tohi läbistada. Lühise oht!
Võtke kaabel alati pistikust lahti ja eemalda koos akuga.



Tõmmake kaablipistik (1) (battery) välja.



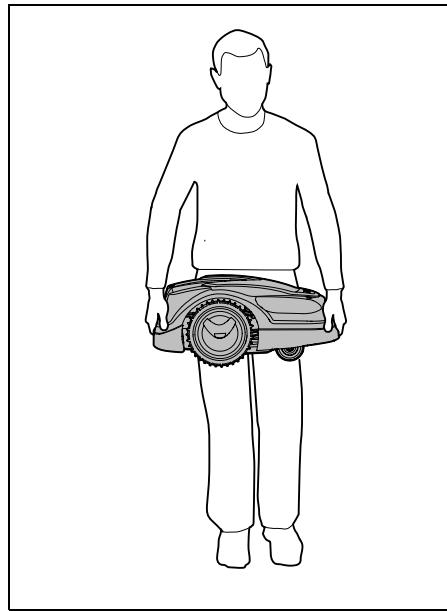
Eemaldage kaabel (1) ja kaabel (2) kaablijuhikutest ning eemaldage aku (3).

Vigastusoht!
Vältige aku kahjustamist.

21. Transport

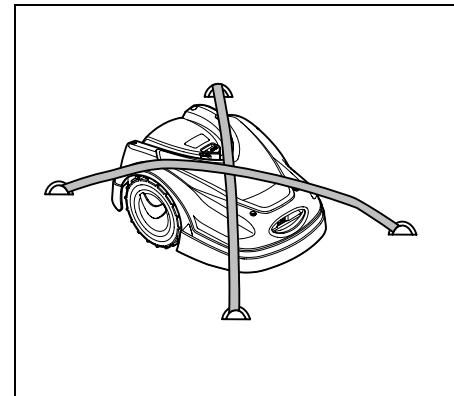
Vigastusoht!
Lugege enne transportimist läbi peatükk „Ohutusnõuded“ (\Rightarrow 6.), eriti aga alapeatükk „Seadme transport“ (\Rightarrow 6.5), ja järgige hoolikalt kõiki ohutusnõudeid. Aktiveerige alati seadmelukk! (\Rightarrow 5.2)

21.1 Seadme töstmine või kandmine



Töstke robotniiduk eesmisest kandesangast (1) ja tagumisest kandesangast (2) üles ja kandke. Jälgige sealjuures, et niitmistera oleks alati kehast eemale suunatud ja sellest piisavas kauguses, eriti jalgadest ja säärtest.

21.2 Seadme köitega kinnitamine



Kindlustage muruniiduk laadimispinnal. Selleks kinnitage seade sobivate kinnitusvahenditega (rihmad, köied), nagu on joonisel näidatud.

Kindlustage transporditavad seadme osad (nt dokkimisjaam, väikedetailid) samuti libisemise vastu.

22. EL-i vastavusdeklaratsioon

22.1 Akutoitel elektriline robotniiduk (RMI) koos dokkimisjaamaga (ADO)

Tootja:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Austria

ANDREAS STIHL AG & Co. KG kinnitab ainuvastutajana, et

liik:	muruniiduk, automaatne ja akutoitega	Tehniliste dokumentide säilitamine: Andreas STIHL AG & Co. KG Tooteluba	RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC: Direktiivi 2006/42/EC ja standardi EN 50636-2-107 kohaselt mõõdetud väärused:	HU
kaubamärk:	STIHL	Valmistusaasta ja masinanumbri (seerianumbri) leiate seadmelt.	Mõõdetud müratase	LV
tüüp:	RMI 422.1	Waiblingen, 02.01.2020	L_{WA}	LT
	RMI 422.1 P	ANDREAS STIHL AG & Co. KG	Mõõtemääramatus	RU
	RMI 422.1 PC	Volitatud isik	K_{WA}	ET
seerianumber:	6301		$L_{WA} + K_{WA}$	
liik:	dokkimisjaam	dr Jürgen Hoffmann, juhataja tooteandmete, -nõuete ja kasutuslubade alal	Mürarõhutase L_{pA}	
kaubamärk:	STIHL		Mõõtemääramatus	
tüüp:	ADO 401.1		K_{pA}	
	püsivara		Pikkus	
	V 1.02 – 1.07		Laius	
seerianumber:	6301		Kõrgus	
vastab direktiivide 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU asjakohastele sätetele ning on välja töötatud ja toodetud kooskõlas järgmiste standardite tootmiskuupäeval kehtivate versioonidega: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3		RMI 422.1:		
ETSI EN 301 489-1 V 2.2.0 (2017-03)		Võimsus	60 W	
ETSI EN 301 489-3 V 2.2.1 (2017-03)		Aku nimetus	AAI 50	
ETSI EN 303 447 V 1.1.1 (2017-09)		Aku energia	42 Wh	
mudeli RMI 422.1 PC korral ka:		Aku mahtuvus	1,9 Ah	
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)		Mass	9 kg	
ETSI EN 301 511 V 12.5.1 (2018-02)				
ETSI EN 303 413 V 1.1.1 (2017-12)				
Teavitatud asutus, TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, on vastavust direktiivi 2014/53/EU III lisa mooduli B järgi kontrollinud ja väljastanud järgmise EL-i tüübisetifikaadi: RT 60146397 0001.		23. Tehnilised andmed		
		RMI 422.1, RMI 422.1 P, RMI 422.1 PC:		
		Seerianumber	6301	
		Lõikesüsteem	Multšiv niiduseade	
		Lõikeseadis	Lattvikat	RMI 422.1 PC:
		Niitmislaius	20 cm	Võimsus
		Lõikeseadise pöörlemissagedus	4450 p/min	Aku nimetus
		Aku tüüp	Liitium-foonaku	Aku energia
		Aku pingi U_{DC}	18,5 V	Aku mahtuvus
		Niitmiskõrgus	20 - 60 mm	Mass
		Kaitseklass	III	
		Kaitseaste	IPX4	Mobiilside:

Toetavad E-GSM-900 ja
sagedusribad: DCS-1800

Maksimaalne emiteeritav saatevõimsus:

E-GSM-900: 880–915 MHz:
33,0 dBm
DCS-1800: 1710–
1785 MHz:
30,0 dBm

Dokkimisjaam ADO 401.1:

Pinge U_{DC} 27 V
Kaitseklass III
Kaitseaste IPX4
Mass 3 kg

Piiramistraat ja juhtkaabel:

Sagedusvahemik 1,0 kHz – 90 kHz
Maksimaalne väljatugevus < 72 μ A/m

Võrgutoiteplokk:

OWA-60E-27
2,23 A
Võrgupinge U_{AC} 100-240 V
Sagedus 50/60 Hz
Alalispinge U_{DC} 27 V
Kaitseklass II
Kaitseaste IP67

STIHL-i akude transport:

STIHL-i akud vastavad ÜRO käsiraamatu ST/SG/AC.10/11/Rev.5 osa III alalõigus 38.3 nimetatud eeldustele.

Kasutaja võib STIHL-i akusid seadme kasutuskohta transportida avalikel teedel, ilma et oleks tarvis täita lisanõudeid.

Õhu- või meretranspordil tuleb järgida vastava riigi eeskirju.

Lisateavet transpordijuhistele kohta vaadake siit <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH

REACH tähistab EÜ korraldust kemikaalide registreerimiseks, hindamiseks ja tooteloa saamiseks. Teavet REACHi korralduse (EÜ) nr 1907/2006 täitmiseks vt www.stihl.com/reach

24. Teated

Teated annavad teavet aktiivsete vigade, rikete ja soovituste kohta. Neid kuvatakse dialoogiaknas ja neid saab pärast nupu OK vajutamist avada menüü Veel - Teave - Teated kaudu. (⇒ 11.17)

Soovitused ja aktiivsed teated ilmuvad ka olekunäidikule. (⇒ 11.2)

Teate üksikasjade all näete teatekoodi, esinemise aega, prioriteetsust ja esinemissagedust.

– **Soovituste** prioriteetsus on „Madal” või „Teave”, need vahetuvad olekunäidul tekstiga „iMOW® töövalmis”. Robotniidukit saab jätkuvalt kasutada, automaatne töö ei katke.

– **Rikete** prioriteetsus on „Keskmine” ja nõuavad kasutaja sekkumist. Robotniidukit saab kasutada alles siis, kui rike on körvaldatud.

– Koos **vigadega**, mille prioriteetsus on „Kõrge”, ilmub ekraanile tekst „Müügiesindusega kontakteerumine”. Robotniiduki kasutamine saab jätkuda alles siis, kui ettevõtte STIHL müügiesindus on vea körvaldanud.



Kui teade jääb aktiivseks hoolimata soovitatud abinõust, kontakteeruge ettevõtte STIHL müügiesindusega.

Vigu, mida saab körvaldada ainult ettevõtte STIHL müügiesindus, pole alljärgnevalt loetletud. Edastage sellise vea esinemisel müügiesindusele neljakohaline veakood ja veatekst.



RMI 422 PC:
tavatööd mõjutavad teated teatatakse ka rakendusele. (⇒ 10.)

Robotniiduk lülitub pärast teate saatmist ooterežiimi ja lülitab mobiilside välja, et säasta akut.

Teade

0001 – andmed on uuendatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Uuendati seadme tarkvara.
- Pingekadu.
- Tark- või riistvara viga.

Abinõud

- Pärast nupu OK vajutamist töötab robotniiduk eelseadistatud seadistustega. Kontrollige seadistusi (kuupäev, kellaajad, niiduplaan) ja muutke.

Teade

0100 – Aku on tühi
Aku laadimine

Võimalik põhjus

- Aku pinge on liiga madal.

Abinõu

- Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (⇒ 15.7).

Teade

0180 – Temperatuur madal
Peamine trükkplaat

Võimalikud põhjused

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga madal.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda.

Teade

0181 – Temperatuur kõrge
Peamine trükkplaat

Võimalikud põhjused

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0183 – Temperatuur kõrge
Laadimise juhtimise trükkplaat

Võimalikud põhjused

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0185 – Temperatuur kõrge
Liikumise juhtimise trükkplaat

Võimalikud põhjused

- Temperatuur on robotniiduki sisemuses liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0186 – Temperatuur madal
Aku

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur on liiga madal.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda.

Teade

0187 – Temperatuur kõrge
Aku

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur on liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0302 – Ajamimootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Vasaku ajamimootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0305 – Ajamimootori viga
Vasak ratsas kinni

Võimalik põhjus

- Vasaku veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (\Rightarrow 16.2).
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

0402 – Ajamimootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Parema ajamimootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade:

0405 – Ajamimootori viga
Parem ratsas kinni

Võimalik põhjus

- Parema veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (\Rightarrow 16.2).
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

0502 – Niitmismootori viga
Temperatuurivahemik ületatud

Võimalik põhjus

- Niitmismootori temperatuur on liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil jahtuda.

Teade

0505 – Niitmismootori viga
Niitmismootori ülekoormus

Võimalikud põhjused

- Mustus liugplaadi ja niiduseadme korpuse vahel.
- Niitmismootorit ei saa sisse lülitada.

- Niitmismootori ülekoormus.

Abinõud

- Puhastage niitmistera ja niiduseade (\Rightarrow 16.2)
- Puhastage liugplaat (\Rightarrow 16.6)
- Suurendage niitmiskõrgust (\Rightarrow 9.5)
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

0701 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (\Rightarrow 6.4)

Teade

0703 – Aku on tühi
Akupinge on liiga madal

Võimalikud põhjused

- Aku pinge on liiga madal.

Abinõud

- Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (\Rightarrow 15.7).

Teade

0704 – Aku on tühi
Akupinge on liiga madal

Võimalikud põhjused

- Aku pinge on liiga madal.

Abinõud

- Seadke robotniiduk aku laadimiseks dokkimisjaama (\Rightarrow 15.7).

Teade

1000 – Ümberkukumine
Lubatud kalle ületatud

Võimalikud põhjused

- Kaldenurga andur tuvastas ümberkukumise

Abinõu

- Seadke robotniiduk ratastele, kontrollige kahjustusi ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1010 – iMOW® töstetud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Robotniiduk tösteti põhikattest hoides üles.

Abinõud

- Kontrollige põhikatte liikuvust ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1030 – Põhikatte viga
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalikud põhjus

- Põhikatet ei tuvastatud.

Abinõu

- Kontrollige põhikatet (liikuvus, kinnitus) ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1105 – Klapp on avatud
Toiming on katkestatud

Võimalikud põhjused

- Klapp avati automaatse töötamise ajal

- Klapp avati automaatse ääres sõidu ajal

Abinõu

- Sulgege klapp (\Rightarrow 15.2)

Teade

1120 – Põhikate blokeeritud
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalikud põhjus

- Tuvastati püsiv kokkupõrge.

Abinõu

- Vabastage robotniiduk, kõrvaldage vajaduse korral takistus või muutke piiramistraadi paigutust, seejärel kinnitage teade nupuga OK.
- Kontrollige põhikatte liikuvust ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

1125 – Kõrvaldage takistus
Kontrollige traadi paigaldust

Võimalikud põhjused

- Piiramistraat on ebatäpselt paigaldatud.

Abinõud

- Kontrollige piiramistraadi paigutust, kontrollige vahekauguseid vahendiga iMOW® Ruler (\Rightarrow 12.5).

Teade

1130 – Kinni.
Vabastage iMOW®.
Seejärel vajutage OK.

Võimalikud põhjused

- Robotniiduk on kinni.

- Veorattad keerlevad tühjalt.

Abinõud

- Vabastage robotniiduk, kõrvaldage niidupinna ebatasasused või muutke piiramistraadi paigutust, seejärel kinnitage teade nupuga OK.
- Puhastage veorattad, vajaduse korral piirake vihmaga töötamist, seejärel kinnitage teade nupuga OK (⇒ 11.10).

Teade

1135 – Väljaspool

Asetage iMOW® niidupinnale

Võimalikud põhjused

- Robotniiduk on väljaspool niidupinda.

Abinõud

- Viige robotniiduk niidupinnale.

Teade

1140 – Liiga järsk

Kontrollige traadi ühendusklemmi

Võimalikud põhjused

- RMI 422:
Kaldeandur tuvastas enam kui 35% kaldega nõlva
- RMI 422 P:
Kaldeandur tuvastas enam kui 40% kaldega nõlva

Abinõud

- RMI 422:
Muutke piiramistraadi asetust, jätkke enam kui 35% nõlvakalletega muruplatssid välja
- RMI 422 P:
Muutke piiramistraadi asetust, jätkke enam kui 40% nõlvakalletega muruplatssid välja

Teade

1170 – Signaali pole.
Lülitage dokkimisjaam sisse.

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaam on välja lülitatud.
- Töö ajal katkeb traadi signaali vastuvõtmine.
- Robotniiduk on väljaspool niidupinda.
- Dokkimisjaam või elektronilised komponendid on välja vahetatud.

Abinõud

- Lülitage dokkimisjaam sisse ja andke niitmiskäsk.
- Kontrollige dokkimisjaama toidet.
- Kontrollige dokkimisjaama LEDi – punane LED peab töö ajal pidevalt põlema. (⇒ 13.1)
- Viige robotniiduk niidupinnale.
- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam. (⇒ 9.11)

Teade

1180 – iMOW® dokkimine
Automaatne dokkimine ei ole võimalik

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaama ei leitud.
- Mõne läbikäigu algus või lõpp paigaldati valesti.

Abinõud

- Kontrollige dokkimisjaama LEDi, lülitage dokkimisjaam vajaduse korral sisse (⇒ 13.1).
- Kontrollige dokkimist (⇒ 15.6).
- Kontrollige läbikäigu lehtrikujulist sisse- ja väljasõitu (⇒ 12.11).

Teade

1190 – Dokkimisviga
Dokkimisjaam hõivatud

Võimalik põhjus

- Mõni teine robotniiduk hõivas dokkimisjaama.

Abinõu

- Dokkige robotniiduk, kui dokkimisjaam on vabanenud.

Teade

1200 – Niitmismootori viga
Niitmismootori käivitamine nurjus 5x

Võimalikud põhjused

- Mustus liugplaadi ja niiduseadme korpuse vahel.
- Niitmismootorit ei saa sisse lülitada.
- Niitmismootori ülekoormus.

Abinõud

- Puhastage niitmistera ja niiduseade (⇒ 16.2)
Puhastage liugplaat (⇒ 16.6)
- Suurendage niitmiskõrgust (⇒ 9.5)
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

1210 – Ajamimootori viga
Ratas kinni

Võimalik põhjus

- Ühe veoratta ülekoormus.

Abinõu

- Puhastage robotniidukit (⇒ 16.2).
- Kõrvaldage niidupinna ebatasasused (augud, süvendid).

Teade

1220 – Tuvastatud vihm
Niitmine katkes

Võimalik põhjus

- Niitmine katkestati vihma pärast või niitmisega ei alustatud.

Abinõud

- Sekkumine pole vajalik, seadistage soovi korral vihmaandurit (\Rightarrow 11.11).
-

Teade

1230 – Dokkimisviga
Dokkige iMOW®

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaama ei leitud, automaatne laadimisjaama sisenemine ei olnud võimalik.

Abinõud

- Kontrollige dokkimisjaama sisenemist, vajaduse korral viige robotniiduk dokkimisjaama käsitsi (\Rightarrow 15.6)
 - Kontrollige piiramistraati – pöörake tähelepanu korrektsele paigutusele dokkimisjaama juures (\Rightarrow 9.9)
-

Teade

2000 – Signaaliprobleem
Dokkige iMOW®

Võimalikud põhjused

- Traadi signaal on vigane, tuleb täpsemalt seadistada.

Abinõud

- Seadke robotniiduk dokkimisjaama ja vajutage seejärel nuppu OK.

Teade

2020 – Soovitus
Iga-aastane hooldus müügiesinduses

Võimalikud põhjused

- Seadet soovitatatakse hooldada.

Abinõud

- Laske STIHL-i müügiesinduses teha iga-aastane hooldus.
-

Teade

2030 – Aku
Lubatud tööiga saavutatud

Võimalikud põhjused

- Aku tuleb välja vahetada.

Abinõud

- Laske STIHL-i müügiesindajal aku välja vahetada.
-

Teade

2031 – Laadimisviga
Kontrollige laadimiskontakte.

Võimalikud põhjused

- Laadimistoimingut ei saa käivitada.

Abinõud

- Kontrollige dokkimisjaama ja robotniiduki laadimiskontakte ning vajaduse korral puhastage, seejärel kinnitage teade vajutades OK.

Teade

2032 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalik põhjus

- Aku temperatuur laadimisel on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõu

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku.
-

Teade

2040 – Aku temperatuur
Temperatuurivahemikust väljas

Võimalikud põhjused

- Aku temperatuur niitmise käivitamisel on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (\Rightarrow 6.4)
-

Teade

2050 – Niiduplaani kohand.
Aktiivaegade pikendam.

Võimalik põhjus

- Aktiivaegasid lühendati/kustutati või niitmise kestust pikendati – salvestatud aktiivaegadest ei piisa vajalike niitmiste jaoks.

Abinõu

- Pikendage aktiivaegasid (\Rightarrow 11.7) või lühendage niitmise kestust (\Rightarrow 11.7).

Teade

2060 – Niitmine lõpetatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Niitmine kõrvalalal lõpetati edukalt.

Abinõu

- Viige robotniiduk niidupinnale ja dokkige aku laadimiseks. (⇒ 15.6)

Teade

2070 – GPS-signaal
Äärel puudub vastuvõtt

Võimalikud põhjused

- Kogu niidupinna äär asub väljaspool leviulatust.

Abinõud

- Korrake äärele sõitmist. (⇒ 11.13)
- Võtke põhjalikuks diagnostikaks ühendust STIHL-i müügiesindusega.

Teade

2071 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 1

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 1 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkt 1 asukohta.
(⇒ 11.14)

Teade

2072 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 2

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 2 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkt 2 asukohta.
(⇒ 11.14)

Teade

2073 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 3

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 3 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkt 3 asukohta.
(⇒ 11.14)

Teade

2074 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt käivituspunktis 4

Võimalik põhjus

- Käivituspunkt 4 asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muutke käivituspunkt 4 asukohta.
(⇒ 11.14)

Teade

2075 – GPS-signaal
Puudub vastuvõtt soovitud tsoonis

Võimalik põhjus

- Soovitud tsoon asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Määrase soovitud tsoon uesti. (⇒ 10.)

Teade

2076 – GPS-signaal
Soovitud tsoon ei leitud

Võimalik põhjus

- Äärele sõitmisel ei leitud soovitud tsooni.

Abinõu

- Määrase soovitud tsoon uesti. Jälgige seejuures, et soovitud tsoon ja piiramistraat kattuksid. (⇒ 10.)

Teade

2077 – Soovitud tsoon
Soovit. tsoon väljasp. Kodupiirkonda

Võimalik põhjus

- Soovitud tsoon asub väljaspool salvestatud kodupiirkonda.

Abinõu

- Määrase soovitud tsoon uesti. (⇒ 10.)

Teade

2090 – Raadiosidemoodul
Pöörduge müügiesinduse poole

Võimalikud põhjused

- Side raadiosidemooduliga on häiritud

Abinõud

- Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasisest tarkvara uuendataksel vajaduse korral automaatselt
- Kui probleem püsib, siis pöörduge STIHL-i müügiesinduse poole

Teade

2100 – GPS-kaitse
Kodupiirkonnast väljas
Seade blokeeritud

Võimalik põhjus

- Robotniiduk eemaldati kodupiirkonnast.

Abinõud

- Viige robotniiduk tagasi kodupiirkonda ja sisestage PIN-kood. (⇒ 5.9)

Teade

2110 – GPS-kaitse
Uus asukoht
Vajalik uus installim.

Võimalik põhjus

- Robotniiduk käivitati mõnel muul niidupinnal. Teise dokkimisjaama traadi signaal on juba salvestatud.

Abinõud

- Installige uuesti. (⇒ 11.13)

Teade

2400 – iMOW® on tehaseseadistustele lähtestatud

Võimalikud põhjused

- Robotniiduk lähtestati tehaseseadistustele.

Abinõud

- Kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4000 – Pingeviga
Aku üle- või alapinge

Võimalikud põhjused

- Akus on üle- või alapinge.

Abinõud

- Teil ei ole tarvis midagi teha, firmasisest tarkvara uuendataks vajaduse korral automaatselt.
- Kui probleem püsib, siis pöörduge ettevõtte STIHL müügiesinduse poole.

Teade

4001 – Temperatuuriviga
Temperatuurivahemikust lahkumine

Võimalikud põhjused

- Temperatuur akus või seadme sisemuses on liiga madal või liiga kõrge.

Abinõud

- Laske robotniidukil soojeneda või jahtuda – jälgige aku lubatud temperatuurivahemikku (⇒ 6.4).

Teade

4002 – Ümberkukkumine
vt teadet 1000

Teade

4003 – Põhikate töstetud
Põhikatte kontrollimine
Seejärel vajutage OK

Võimalik põhjus

- Põhikate tösteti üles.

Abinõu

- Kontrollige põhikatet ja kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4004 – Ajami pidurdusaeg ületatud.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Viga programmi töötlemisel.
- Traadi paigaldamine vale
- Piiramistraadi juures on takistusi

Abinõud

- Kinnitage teade nupuga OK.
- Kontrollige traadi paigutust eriti just nurkade juures vahendiga iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Eemaldage takistused

Teade

4005 – Tera pidurdusaeg ületatud.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Viga programmi töötlemisel.
- Signaali katkemine (nt voolukatkestuse tõttu) automaatse niitmise ajal

Abinõud

- Kinnitage teade nupuga OK.
- Kontrollige dokkimisjaama toidet – punane LED peab töö ajal pidevalt polema, seejärel vajutage nuppu OK (⇒ 13.1).

Teade

4006 – Laadimine katkestati.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Viga programmi töötlemisel.
- Voolukatkestus laadimise ajal.
- Robotniiduk on dokkimisjaamast välja veerenud.

Abinõud

- Kinnitage teade nupuga OK.

- Kontrollige dokkimisjaama elektritoidet
 - punane LED vilgub aeglaselt, kui robotniiduk on dokitud (\Rightarrow 13.1)
- Kontrollige dokkimisjaama õiget asendit (\Rightarrow 9.1)

Teade

4008 – Juhtseadme kontakti tõrge
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Juhtkonsol ei asetse õigesti.

Abinõud

- Asetage juhtkonsool sisse
- Kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4009 – Katteanduri tõrge.
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Põhikate on nihutatud.

Abinõud

- Kontrollige põhikatte asendit.
- Kontrollige põhikatte liikuvust, vajaduse korral puhastage katte laagreid.
- Kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4016 – Anduri kõrvalekalde nupp STOP
Lubamiseks vajutage OK

Võimalikud põhjused

- Viga programmi töötlemisel.

Abinõud

- Kinnitage teade nupuga OK.

Teade

4027 – Nupp STOP vajutatud
Lubamiseks vajutage OK

Võimalik põhjus

- Vajutati nuppu STOP.

Abinõu

- Kinnitage teade nupuga OK.

25. Törkeotsing**Tugi ja kasutusabi**

Tuge ja kasutusabi saate ettevõtte STIHL müügiesindusest.

Kontaktandmed ja täiendava teabe leiate veebilehelt <https://support.stihl.com/> või <https://www.stihl.com/>.

-  Vajaduse korral pöörduge müügiesindusse, STIHL soovitab STIHLi müügiesindust.

Rike

Robotniiduk töötab valel ajal.

Võimalik põhjus

- Kellaeg ja kuupäev on valesti seadistatud.
- Aktiivavad on valesti seadistatud.
- Volitatama isik käivitas seadme.

Abinõu

- Seadistage kellaega ja kuupäeva (\Rightarrow 11.10).
- Seadistage aktiivaegu (\Rightarrow 11.7).
- Valige ohutusaste „Keskmine” või „Kõrge” (\Rightarrow 11.15).

Tõrge

Robotniiduk ei tööta aktiivajal.

Võimalikud põhjused

- Akut laetakse.
- Automaatika on välja lülitatud.
- Aktiivaeg on välja lülitatud.
- Tuvastatud vihm.
- Kui niiduplaani tüüp Dünaamiline on aktiveeritud: iganädalane niitmise kestus on saavutatud, sel nädalal pole enam tarvis niita.
- Aktiivne teade.
- Klapp on avatud või puudub.
- Dokkimisjaam pole vooluvõrku ühendatud.
- Lubatud temperatuurivahemikust väljas.
- Voolukatkestus.

Abinõud

- Laske aku täis laadida. (\Rightarrow 15.7)
- Lülitage automaatika sisse. (\Rightarrow 11.7)
- Aktiveerige aktiivaeg. (\Rightarrow 11.7)
- Seadistage vihmaandurit. (\Rightarrow 11.11)
- Sekkumine pole vajalik, niitmised jaotatakse niiduplaani tüübi Dünaamiline puhul automaatselt nädala peale. Vajaduse korral võite niitmise käivitada käsklusega Käivitus. (\Rightarrow 11.5)
- Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK (\Rightarrow 24.).
- Sulgege klapp. (\Rightarrow 15.2)
- Kontrollige dokkimisjaama toidet (\Rightarrow 9.3).
- Laske robotniidukil soojeneda või maha jahtuda – robotniiduki käitamise normaalne temperatuurivahemik on: +5 °C kuni +40 °C. Täpsemat teavet saate müügiesindusest. 

- Kontrollige elektritoidet. Kui robotniiduk tuvastab pärast regulaarset kontrollimist traadi signaali, jätkab ta katkestatud niitmist. Seetõttu võib kuluda mitu minutit, enne kui niitmine pärast voolukatkestust automaatselt jätkub. Mida kauem voolukatkestus kestab, seda pikemaks muutuvad vahejad regulaarsete kontrollimiste vahel.

Tõrge

Robotniiduk ei niida pärast menüü Käivitus avamist.

Võimalikud põhjused

- Aku pole piisavalt laetud.
- Tuvastatud vihm.
- Klapp ei ole suletud või see puudub.
- Aktiivne teade.
- Kojukutsumine dokkimisjaamal on aktiveeritud.

Abinöud

- Laadige akut. (⇒ 15.7)
- Seadistage vihmaandurit. (⇒ 11.11)
- Sulgege klapp. (⇒ 15.2)
- Kõrvaldage näidatud tõrge ja kinnitage teade nupuga OK (⇒ 24.).
- Lõpetage kojukutsumine või korra keäsklust pärast dokkimist uuesti.

Rike

Robotniiduk ei tööta ja ekraan ei kuva midagi.

Võimalik põhjus

- Seade on ooterežiimil.
- Aku on defektne.

Abinöu

- Vajutage suvalist nuppu robotniiduki äratamiseks – aktiveerub olekunäidik (⇒ 11.2).
- Vahetage aku välja (☒).

Rike

Robotniiduk tekitab müra ja vibreerib.

Võimalik põhjus

- Niitmistera on kulunud.
- Niiduseade on väga määrdunud.

Abinöu

- Vahetage niitmistera välja, eemaldage takistused murupinnalt (⇒ 16.4) (☒).
- Puhastage niiduseadet (⇒ 16.2).

Rike

Halb multšimis- või niitmistulemus.

Võimalik põhjus

- Muru ja niitmiskõrguse suhe on vale.
- Muru on väga märg.
- Niitmistera on nüri või kulunud.
- Aktiivavad on ebapiisavad, niitmise kestus on liiga lühike.
- Niidupinna suurus on valesti seadistatud.
- Niidupinna muru on väga kõrge.
- Pikad vihmasajud.

Abinöu

- Reguleerige niitmiskõrgust (⇒ 9.5).
- Seadistage vihmaandurit (⇒ 11.11). Muutke aktiivaegu (⇒ 11.7).
- Vahetage niitmistera (⇒ 16.4) (☒).
- Pikendage aktiivaegu või lisage neid (⇒ 11.7). Pikendage niitmise kestust (⇒ 11.7).
- Koostage uus niiduplaan (⇒ 11.7).
- Puhta niitmistulemuse saavutamiseks vajab robotniiduk sõltuvalt niidupinna suurusest kuni kaks nädalat.
- Lubage vihmaga niita (⇒ 11.11). Pikendage aktiivaegu (⇒ 11.7).

Rike

Ekraaninäit on vales keeles.

Võimalik põhjus

- Keeleseadistust on muudetud.

Abinöu

- Valige sobiv keel (⇒ 9.7).

Rike

Niidupinnale tekivad pruunid (mullased) kohad.

Võimalik põhjus

- Niitmise kestus on liiga pikk vörreledes niidupinna suurusega.
- Piiramistraat paigaldati liiga kitsaste raadiustega.
- Niidupinna suurus on valesti seadistatud.

Abinöu

- Lühendage niitmise kestust (⇒ 11.7).
- Muutke piiramistraadi paigutust (⇒ 12.).
- Koostage uus niiduplaan (⇒ 11.7).

Rike

Niitmised on tavapärasest oluliselt lühemad.

Võimalik põhjus

- Muru on väga kõrge või liiga märg.
- Seade (niiduseade, vеorattad) on väga määrdunud.
- Aku tööga on läbi saamas.

Abinöu

- Reguleerige niitmiskõrgust (⇒ 9.5). Seadistage vihmaandurit (⇒ 11.11). Muutke aktiivaegu (⇒ 11.7).
- Puhastage seadet (⇒ 16.2).
- Vahetage aku välja, tegutsege vastavalt ekraanile ilmuvalle soovitusele (☒), (⇒ 24.).

Tõrge

Robotniiduk on dokitud, akut ei laeta.

Võimalikud põhjused

- Aku laadimine ei ole vajalik.
- Dokkimisjaam pole vooluvõrku ühendatud.
- Puudulik dokkimine.
- Laadimiskontaktid on korrodeerunud.
- Seade on ooterežiimil.

Abinõud

- Midagi pole vaja ette võtta, aku laadimine järgneb automaatselt pärast allapoole teatud pingetaset langemist.
- Kontrollige dokkimisjaama vooluvarustust (\Rightarrow 9.8)
- Asetage robotniiduk niidupinnale ja saatke tagasi dokkimisjaama (\Rightarrow 11.6), kontrollides sealjuures nöuetekohast dokkimist – kui vaja, korrigeerige dokkimisjaama asetust (\Rightarrow 9.1).
- Vahetage laadimiskontakte (\times).
- Vajutage robotniiduki äratamiseks suvalisele klahvile, ilmub olekunäidik (\Rightarrow 11.2).

Rike

Dokkimine ei õnnestu.

Võimalik põhjus

- Ebatasasused dokkimisjaama sisenemisalas.
- Määrdunud vedorattad või määrdunud alusplaat.
- Piiramistraat on dokkimisjaama juures valesti paigaldatud.
- Piiramistraadi otsad pole lühendatud.

Abinõud

- Kõrvaldage sisenemisalas ebatasasused (\Rightarrow 9.1).
- Puhastage vedorattaid ja dokkimisjaama alusplati (\Rightarrow 16.2).

- Paigaldage piiramistraat uuesti, jälgige seejuures, et see asetseks dokkimisjaama juures õigesti (\Rightarrow 9.9).
- Lühendage piiramistraati vastavalt kirjeldusele ja paigaldage traadivarudeta, ärge kerige üleulatuvaid otsi kokku (\Rightarrow 9.10).

Tõrge

Robotniiduk sõidab dokkimisjaamast mööda või sellesse viltu sisse

Võimalikud põhjused

- Keskkonnaolud mõjutavad traadi signaali
- Piiramistraat on dokkimisjaama alas valesti paigaldatud

Abinõud

- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam uuesti – jälgige, et robotniiduk seisaks ühendamise ajal dokkimisjaamas otse (\Rightarrow 9.11)
- Paigaldage piiramistraat uuesti – jälgige, et see jookseks dokkimisjaama alas korrektselt (\Rightarrow 9.9)
- Kontrollige piiramistraadi otste nöuetekohast ühendust dokkimisjaamas (\Rightarrow 9.10)

Tõrge

Robotniiduk sõitis üle piiramistraadi.

Võimalikud põhjused

- Piiramistraat on valesti paigaldatud, vahekaugused on valed.
- Niidupinna kalle on liiga suur.
- Robotniidukit mõjutavad häirivad signaalid.

Abinõud

- Kontrollige piiramistraadi paigutust (\Rightarrow 11.13), kontrollige vahekauguseid iMOW® Ruleriga (\Rightarrow 12.5).

- Kontrollige piiramistraadi paigutust, tõkestage liiga suure kaldenurgaga alad (\Rightarrow 11.13).
- Pöörduge ettevõtte STIHL müügiesinduse poole (\times)

Rike

Robotniiduk jäääb sageli kinni.

Võimalik põhjus

- Niitmiskõrgus on liiga madal.
- Vedorattad on määrdunud.
- Niidupinnas on süvendeid või takistusi.

Abinõud

- Suurendage niitmiskõrgust (\Rightarrow 9.5).
- Puhastage vedorattad (\Rightarrow 16.2).
- Täitke niidupinna augud, tõkestage ala takistuste, nt pinnapealsete puujuurte, ümber või eemaldage takistused (\Rightarrow 9.9).

Tõrge

Põrkeandurit ei aktiveerita, kui robotniiduk satub takistusele

Võimalikud põhjused

- Madal takistus (alla 8 cm kõrge)
- Takistus ei ole maapinnaga kindlalt seotud, nt mahakukkunud puuviljad või tennisepal

Abinõud

- Eemaldage takistus või jätké see tõkestatud alana välja (\Rightarrow 12.9)
- Eemaldage takistus

Tõrge

Sõidujälged niidupinna ääres

Võimalikud põhjused

- Liiga sage ääre niitmine
- Liiga pikk niitmise kestus
- Kasutuses olevad käivituspunktid
- Kasutusea lõpus laetakse akut väga tihti

- Nihutatud kojusõitmine (koridor) ei ole sisse lülitatud

Abinõud

- Lülitage ääre niitmine välja või vähendage seda ühele korrale nädalas (\Rightarrow 11.13)
- Lühendage niitmise kestust
- Käivitage sobivate niidupindade kõik niitmised dokkimisjaamast (\Rightarrow 11.14)
- Vahetage aku välja, tegutsege ekraanile ilmuva soovituse kohaselt (X), (\Rightarrow 24.)
- Lülitage nihutatud kojusõitmine (koridor) sisse (\Rightarrow 11.13)

Tõrge

Niidupinna ääres on rohi niitmata.

Võimalikud põhjused

- Ääre niitmine on välja lülitatud.
- Piiramistraat on ebatäpselt paigaldatud.
- Rohi asub väljaspool niitmistera ulatust.

Abinõud

- Niitke äärt üks kuni kaks korda nädalas (\Rightarrow 11.13).
- Kontrollige piiramistraadi paigutust (\Rightarrow 11.13), kontrollige vahekauguseid iMOW® Ruleriga (\Rightarrow 12.5).
- Niitke niitmata alasid regulaarselt käsitsi või kasutage sobivat trimmerit.

Tõrge

Traadi signaali pole

Võimalikud põhjused

- Dokkimisjaam on välja lülitatud, LED ei põle
- Dokkimisjaam ei ole vooluvõrku ühendatud; LED ei põle
- Piiramistraat pole ühendatud dokkimisjaamaga, punane LED vilgub (\Rightarrow 13.1)

- Piiramistraat on katkenud, punane LED vilgub (\Rightarrow 13.1)
- Robotniiduk ja dokkimisjaam ei ole ühendatud
- Elektroonika viga – LED vilgub, andes SOS-signaali (\Rightarrow 13.1)

Abinõud

- Lülitage dokkimisjaam sisse (\Rightarrow 13.1)
- Kontrollige dokkimisjaama toidet (\Rightarrow 9.8).
- Ühendage piiramistraat dokkimisjaamaga (\Rightarrow 9.10)
- Otsige traadimurdu (\Rightarrow 16.7), lõpuks parandage piiramistraati traadi ühendusklemmidega (\Rightarrow 12.16)
- Ühendage robotniiduk ja dokkimisjaam (\Rightarrow 9.11).
- Pöörduge müügiesinduse poole (X)

Tõrge

Dokkimisjaama LED vilgub, andes SOS-signaali

Võimalikud põhjused

- Piiramistraadi pikkus on alla miinimumi.
- Elektroonika viga.

Abinõud

- AKM 100 paigaldamine (X)
- Pöörduge müügiesinduse poole (X)

Rike

Robotniiduk ei võta GPS-signaali vastu.

Võimalik põhjus

- Satelliitidega ühenduse loomine on käimas.
- Tegevusulatuses on kolm või vähem satelliiti.
- Seade asub väljaspool leviulatust.

Abinõu

- Muud tegevused pole vajalikud, ühenduse loomine võib võtta mõne minuti.

- Vältige varjavaid takistusi (nt puud, varikatused) või eemaldage need.

Tõrge

Robotniiduk ei suuda luua mobiilsideühendust.

Võimalikud põhjused

- Niidupind asub väljaspool leviulatust.
- Raadiosidemoodul pole aktiveeritud.

Abinõud:

- Laske raadiosidemoodulit STIHL-i müügiesinduses kontrollida (X).

Tõrge

Rakendus ei saa robotniidukiga ühendust

Võimalikud põhjused

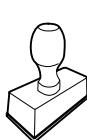
- Raadiosidemoodul on inaktiivne
- Robotniiduk on ooterežiimis
- Interneti-ühendus puudub
- Robotniiduk pole seotud õige meiliaadressiga

Abinõud

- Raadiosidemoodul lülitatakse ühendamise ajal välja, seejärel aktiveeritakse ja robotniiduk on jälle kätesaadav
- Aktiveerige robotniiduk nupuvajutusega, valige energiarežiim „Standard“ (\Rightarrow 11.10)
- Ühendage seade, kuhu rakendus on installitud, Internetiga.
- Korrigeerige meiliaadressi (\Rightarrow 10.)

26. Teenindusplaan

26.1 Üleandmisse kinnitus

Mudel:	_____
Seerianumber:	<input type="text"/>
Kuupäev:	_____
	
Järgmine teenindus	
Kuupäev:	_____

26.2 Teeninduse kinnitus

Andke hooldustööde korral see
kasutusjuhend STIHLi
müügiesindusele.

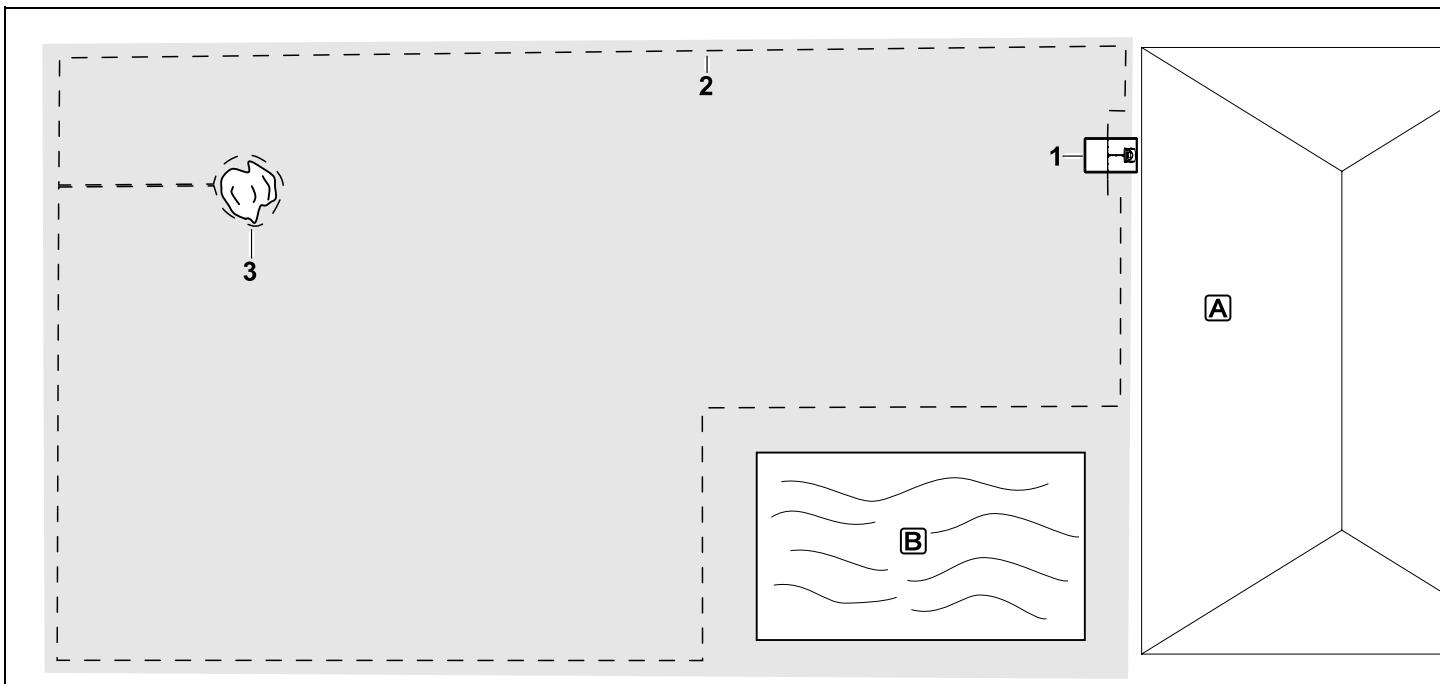
Seal lisatakse vastavatesse ettenähtud
kohtadesse kinnitus teenindustööde
teostamise kohta.



 Teeninduse teostamise kuupäev

 Järgmiste teeninduse kuupäev

27. Paigaldusnäited



Täisnurkne niidupind üksiku puu ja basseiniga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja **A** juures

Tökestatud ala

Paigaldamine ümber eraldiseisva puu (3), seeala on servaga ühendatud servaga täisnurga all oleva ühendusrajaga.

Bassein

Turvalisuskaalutlustel (traadi lubatud kaugus) tuleb piiramistraat (2) paigaldada basseini **B** ümber.

Traadi kaugused (\Rightarrow 12.5)

Kaugus servast: **28 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt könniteest), kui kõrgusvahe on väiksem kui $+/- 1$ cm: **0 cm**

Kaugus puu ümber: **28 cm**

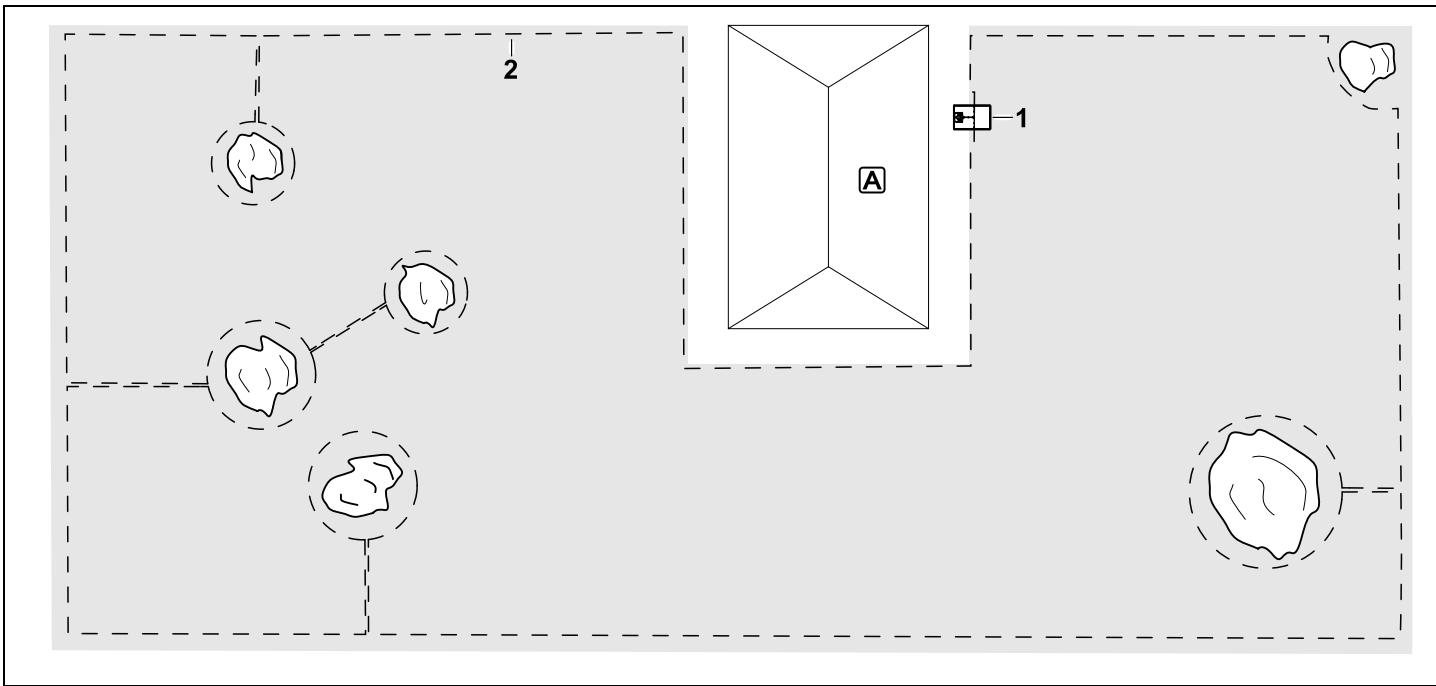
Kaugus veepinnast: **100 cm**

Programmeerimine

Pärast niidupinna suuruse kindlaksmääramist ei ole edasised kohandamised vajalikud.

Erisused

Niitke niitmata alasid basseini ümber regulaarselt käsitsi või töödelge sobiva murutrimmeriga.



U-kujuline niidupind mitme eraldiseisva puuga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja **A** juures

Tökestatud alad

Paigaldamine eraldiseisvate puude ümber, ühendades need alad servaga (2) täisnurga all olevate ühendusradadega; 2 tökestatud ala on omakorda seotud ühendusrajaga.

Traadi kaugused ($\Rightarrow 12.5$)

Kaugus servast: **28 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt könniteest), kui körgusvahemik on väiksem kui $+/- 1$ cm: **0 cm**

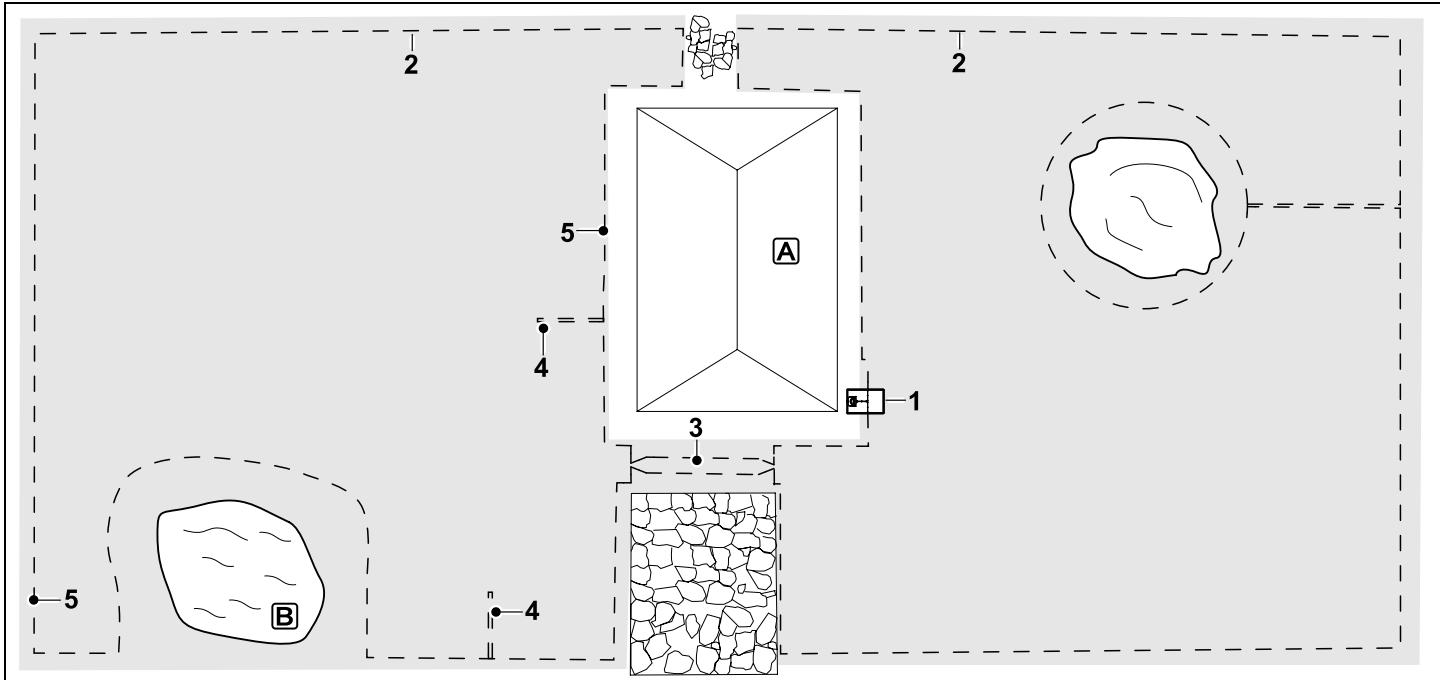
Kaugus puude ümber: **28 cm**

Programmeerimine

Pärast niidupinna suuruse kindlaksääramist ei ole edasised kohandamised vajalikud.

Erisused

Puu niidupinna nurgas – töödelge ala puu taga regulaarselt sobiva murutrimmeriga või laske körgel rohul kasvada.



Kaheks jagatud niidupind tiigi ja eraldiseisva puuga

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse maja [A] juures

Tökestatud ala

Paigaldamine ümber eraldiseisva puu, lähtudes ääre suhtes täisnurga all paigaldatud ühendusrast.

Tiik

Turvalisuskaalutlustel (traadi lubatud kaugus) tuleb piiramistraat (2) paigaldada tiigi [B] ümber.

Traadi kaugused:

(⇒ 12.5) Kaugus servast: **28 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt könniteest), kui körgusvahе on väiksem

kui $+/- 1$ cm: **0 cm**

Puu ümber: **28 cm**

Kaugus veepinnast: **100 cm**

Läbikäik

Paigaldage läbikäik (3). Traadi kaugus: **22 cm** (⇒ 12.11)

Juhtkaablid

Nihutatud kojusõitmise funktsiooni kasutamiseks on paigaldatud kaks juhtkaablit (4). (⇒ 11.13)

Miinimumkaugus läbikäigu sissepääsust: **2 m**

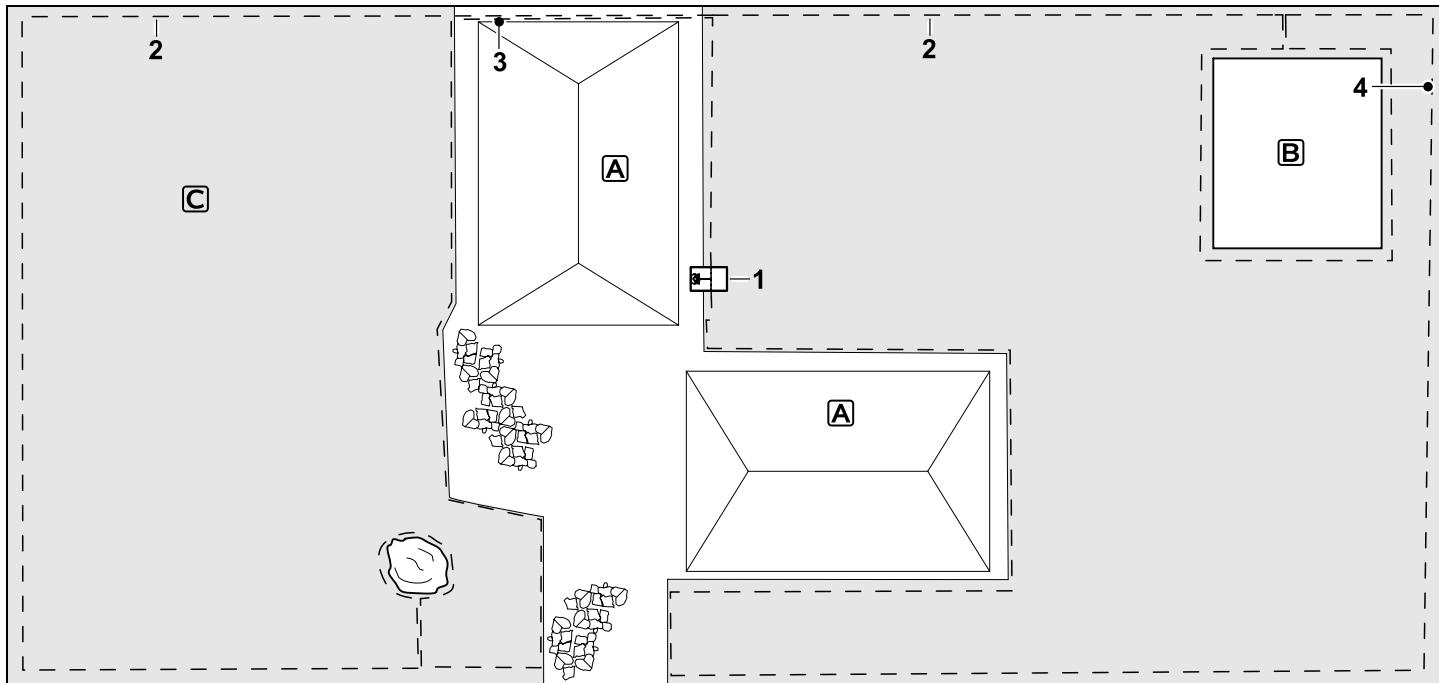
Pöörake tähelepanu minimaalsele kaugusele nurkadest. (⇒ 11.13)

Programmeerimine

Määrake kindlaks kogu niidupinna suurus, programmeerige 2 käivituspunkt (5) (dokkimisjaama läheduses ja tiigi juures tekkivas nurgas). (⇒ 11.14)

Erisused

Niitmata alasid, nt tiigi ümber, niike regulaarselt käsitsi või töödelge sobiva murutrimmeriga.



Kaheks jaotatud niidupinna korral ei suuda robotniiduk sõita iseseisvalt ühelt niidupinnalt teisele.

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse majade **A** kõrval.

Tökestatud alad

Paigaldage ümber eraldiseiswa puu ja ümber köögiviljaaja **B**, lähtudes ääre suhtes täisnurga all paigaldatud ühendusrajast.

Traadi kaugused (\Rightarrow 12.5)

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt terrassist), kui körgusvahе on väiksem kui $+/-1$ cm: **0 cm**

Kaugus kõrgeste takistusteni: **28 cm**

Vahemaa puuni: **28 cm**

Minimaalne traadi vahemaa kitsastes kohtades köögiviljaaja taga: **44 cm**.

Lisapind

Peitke lisapinna **C** paigaldamiseks ühendusrada (3) maja terrassil kaablikanalisse.

Programmeerimine

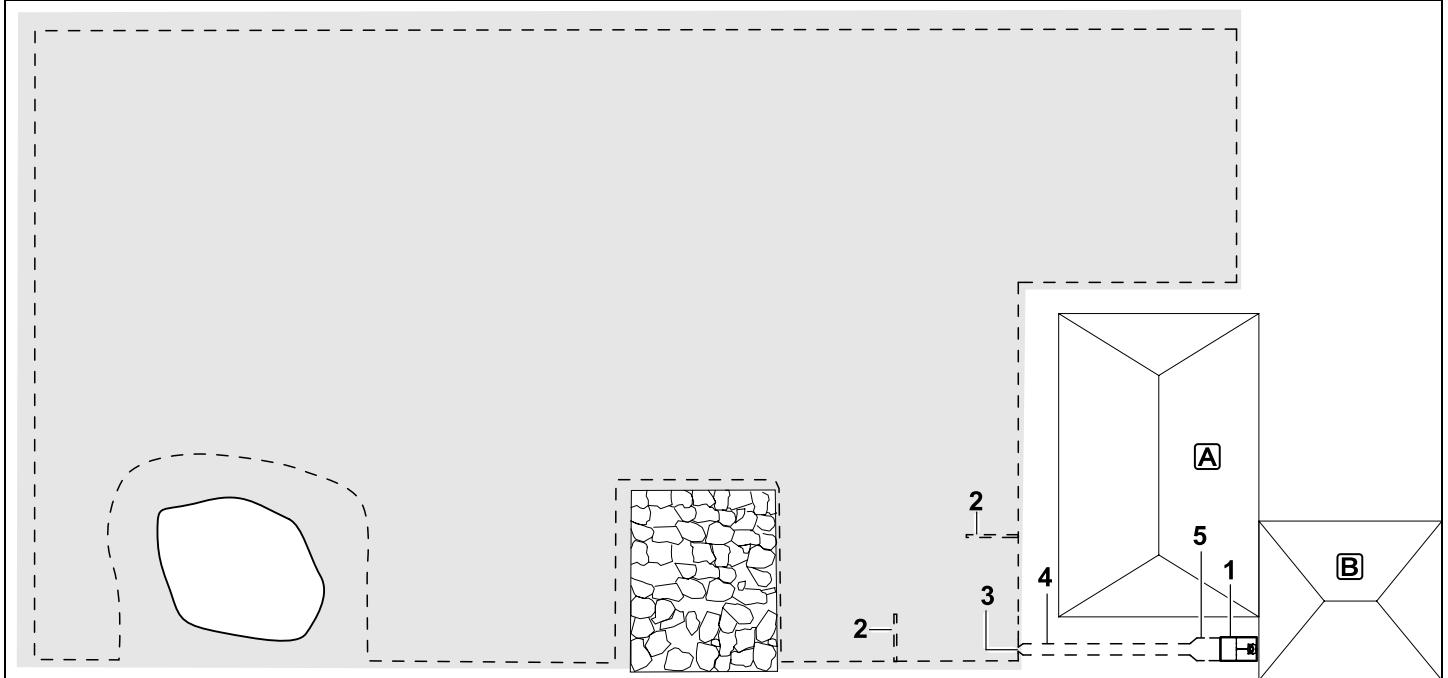
Tuvastage niidupinna suurus (ilm lisapinnata), programmeerge kitsaskohta 1 käivituspunkt (4) nihutatud kojusöitmise funktsiooni (\Rightarrow 11.13) kasutamiseks – kävitussagedus 2 kuni 10 väljasöitu (\Rightarrow 11.14)

Erisused

Viige robotniiduk mitu korda nädalas lisapinnale ja aktiveerige menüü Käivitus. (\Rightarrow 11.5)

Arvestage niitmise ulatusega. (\Rightarrow 14.4)

Paigaldage vajadusel kaks eraldi niidupinda 2 dokkimisjaamaga.



Niidupind välisse dokkimisjaamaga (1)

Dokkimisjaam

Asukoht (1) otse garaaži **B** juures ja maja **A** taga.

Traadi kaugused (\Rightarrow 12.5)

Kaugus servast: **28 cm**

Kaugus piirnevast sõidetavast tsoonist (nt terrassist), kui kõrgusvahe on väiksem kui $+/- 1 \text{ cm}$: **0 cm**

Kaugus veepinnast: **100 cm**.

Juhikaablid

Nihutatud kojusöitmise funktsiooni kasutamiseks on paigaldatud kaks juhtkaablit (2). (\Rightarrow 11.13)

Miinimumkaugus läbikäigu sissepääsust:

2 m

Pöörake tähelepanu minimaalsele

kaugusele nurkadest. (\Rightarrow 12.12)

Programmeerimine

Määrase kindlaks niidupinna suurus ja määrase vähemalt üks käituspunkt dokkimisjaama läbikäigust väljapoole. (\Rightarrow 11.14)

Erisused

Läbikäigu (4) paigaldamine lehterja sissesõiduga (3). (\Rightarrow 12.11)

Traadi kaugus: 22 cm

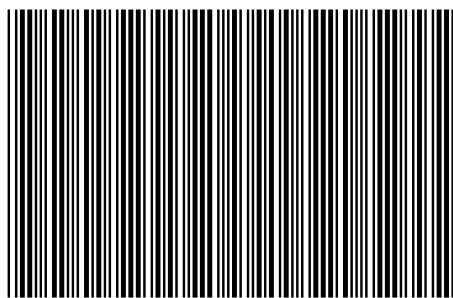
Läbikäik (4) viib välisse dokkimisjaama (1) juurde. Meetri kaugusel dokkimisjaama ees laiendage piiramistraatide vahelist kaugust läbikäigus alusplaadi laiuseni (5). (\Rightarrow 9.9)

Jälgige ruumivajadust läbikäigus ja dokkimisjaama kõrval.

ET RU LT LV HU

STIHL RMI 422, RMI 422 P, RMI 422 PC

STIHL



0478 131 9757 A

A



OST 2