

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

STIHL

- NO** Bruksanvisning
- SV** Bruksanvisning
- FI** Käyttöopas
- DA** Betjeningsvejledning
- PL** Instrukcja obsługi



RMI 632.1

RMI 632.1 C

RMI 632.1 P

RMI 632.1 PC

C

EUR 2



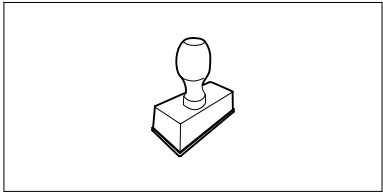


1



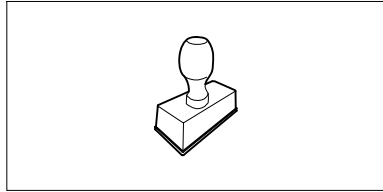
2

UU _____ 2.0



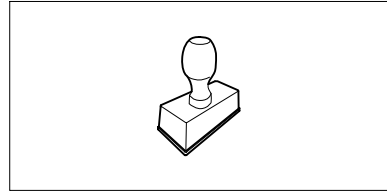
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



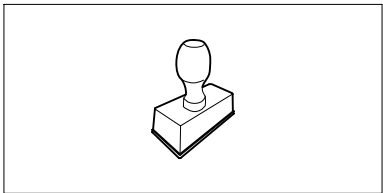
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



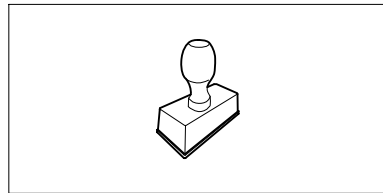
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



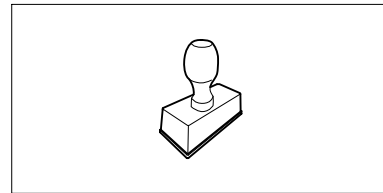
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



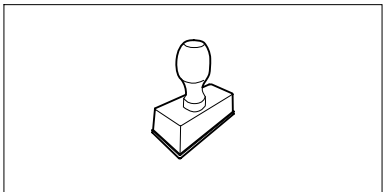
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



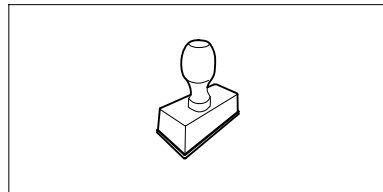
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



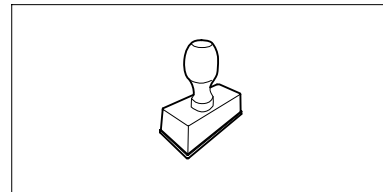
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



UU _____ 2.0

Kjære kunde,

vi er glade for at du har valgt STIHL. Vi utvikler og produserer våre produkter i topp kvalitet i samsvar med behovene til våre kunder. Dermed skapes produkter med høy pålitelighet selv ved ekstrem belastning.

STIHL står også for topp kvalitet ved servicen. Vår faghandel sikrer kompetent rådgjøring og opplæring, samt omfattende teknisk omsorg.

Vi takker for din tiltro og ønsker deg god fornøyelse med ditt STIHL produkt.

Dr. Nikolaas Stihl

**VIKTIG! LESES FØR BRUK OG
OPPBEVARES.**

1. Innholdsfortegnelse

Om denne bruksanvisningen	4		
Generell informasjon	4		
Nasjonale varianter	4		
Slik leser du denne bruksanvisningen	5		
Maskinbeskrivelse	6		
Robotklipper	6		
Dockingstasjon	7		
Styrekonsole	8		
Slik fungerer robotklipperen	9		
Funksjonsprinsipp	9		
Manuell klipping	10		
Sikkerhetsutstyr	10		
STOP-knapp	10		
Maskinsperre	10		
Beskyttelsesdeksler	10		
Tohåndsbetjening	11		
Støtføler	11		
Løftebeskyttelse	11		
Helsingssensor	11		
Displaybelysning	11		
Angi PIN-kode	11		
GPS-beskyttelse	11		
For din egen sikkerhet	11		
Generell informasjon	11		
Bekledning og utstyr	12		
Advarsel – fare på grunn av elektrisk strøm	13		
Batteri	13		
Transport av maskinen	14		
Kontroller før bruk	14		
Programmering	15		
Under bruk	15		
Vedlikehold og reparasjoner	16		
		Lagring ved lengre driftsopphold	17
		Kassering	17
		Symbolforklaring	18
		Produktkomponenter	18
		Førstegangsinstallering	19
		Merknader om dockingstasjonen	23
		Tilkoblinger til dockingstasjonen	25
		Koble strømfledningen til dockingstasjonen	26
		Installeringsmateriale	27
		Justere klippehøyden	27
		Merknader for førstegangsinstallering	27
		Stille inn språk, dato og klokkeslett	28
		Installere dockingstasjonen	28
		Legge ut avgrensningstråden	29
		Koble til avgrensningstråden	32
		Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen	36
		Kontrollere installeringen	37
		Programmere robotklipperen	38
		Avslutte førstegangsinstalleringen	39
		Første klippeomgang etter førstegangsinstalleringen	40
		iMOW® -app	40
		Meny	41
		Betjening	41
		Statusmeny	42
		Informasjonsområde	43
		Hovedmeny	43
		Start	44
		Hjemkjøring	44
		Klippeplan	44
		Mer	45
		Innstillinger	46
		iMOW® – maskininnstillinger	46
		Stille inn regnføleren	46

Stille inn statusmenyen	47	Manuell klipping	63	Meldinger	77
Installering	47	Ta maskinen i bruk	63	Feilsøking	84
Stille inn startpunkt	48	Forberedelser	63	Serviceplan	88
Sikkerhet	48	Ta ut og sette inn styrekonsollen	63	Bekreftelse av overleveringen	88
Service	50	Tilpasse programmeringen	64	Servicebekreftelse	88
Informasjon	50	Automatisk klipping	64	Installeringseksempler	89
Avgrensningstråd	51	Klipping utenom aktivitetene	65	2. Om denne bruksanvisningen	
Planlegge utlegging av avgrensningstråden	52	Manuell klipping	65		
Lage en skisse over klippeområdet	52	Docke inn robotklipperen	66	<hr/>	
Legge ut avgrensningstråden	53	Lade opp batteriet	66	2.1 Generell informasjon	
Koble til avgrensningstråden	53	Vedlikehold	67	2.1 Generell informasjon	
Tråдавstander – bruk av iMOW® Ruler	53	Vedlikeholdsplan	67	Denne bruksanvisningen er en original bruksanvisning fra produsenten i henhold til EU-direktiv 2006/42/EC.	
Spisse hjørner	54	Rengjøre maskinen	67	STIHL arbeider kontinuerlig med å videreutvikle produktutvalget, og vi må av den grunn forbeholde oss retten til forandringer i produktenes form, teknikk og utstyr.	
Smale partier	54	Kontrollere slitegrensene for klippeknaven	68	Det kan derfor ikke fremmes krav på grunnlag av informasjon og bilder i denne brosjyren.	
Installere forbindelsesstrekninger	55	Demontere og montere klippeknaven	68	I denne bruksanvisningen er det kanskje beskrevet modeller som ikke er tilgjengelig i alle land.	
Sperreflater	55	Slipe klippeknaven	69	Denne bruksanvisningen er opphavsrettslig beskyttet. Alle rettigheter er forbeholdt, spesielt retten til mangfoldiggjøring, oversettelse og bearbeiding i elektroniske systemer.	
Tilleggsarealer	56	Demontere og montere medbringerskiven	69	<hr/>	
Passasjer	56	Søk etter ledningsbrudd	70	2.2 Nasjonale varianter	
Søketråd for forskjøvet hjemkjøring	58	Oppbevaring og vinterlagring	71	STIHL leverer maskiner med forskjellige støpsler og brytere avhengig av landet de selges i.	
Nøyaktig klipping av kanter	59	Demontering av dockingstasjon	72		
Hellende terreng langs avgrensningstråden	59	Vanlige reservedeler	72		
Installere trådeserver	60	Tilbehør	72		
Bruke forbindelsesstykker	60	Minimere slitasjen og unngå skader	72		
Små kantavstander	61	Miljøvern	73		
Dockingstasjon	61	Demontere batteriet	73		
Betjeningselementer på dockingstasjonen	61	Transport	75		
Råd for klipping	62	Løfte eller bære maskinen	75		
Generell informasjon	62	Binde fast maskinen	76		
Bioklipping	62	Produsentens samsvarserklæring	76		
Aktivtider	62	Produsentens EU-samsvarserklæring for batteridrevet, elektrisk robotklipper (RMI) med dockingstasjon (ADO)	76		
Klippevarighet	62	Tekniske data	76		
Hjemmeområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)	63				

Illustrasjonene viser maskiner med eurostøpsler. Maskiner med andre støpselstyper kobles til på samme måte.

2.3 Slik leser du denne bruksanvisningen

Bilder og tekst beskriver bestemte fremgangsmåter.

Alle symbolene som finnes på maskinen, er forklart i denne bruksanvisningen.

Synsretning:

Synsretning ved bruk av "venstre" og "høyre" i bruksanvisningen: Brukeren står bak maskinen og ser fremover i kjøreretningen.

Kapittelhenvisning:

En pil henviser til aktuelle kapitler og underkapitler som inneholder nærmere forklaring. Eksempelet under viser en henvisning til et kapittel: (⇒ 3.)

Merking av tekstavsnittene:

De beskrevne instruksene kan være utformet som i eksemplene nedenfor.

Fremgangsmåter som krever handling fra brukerens side:


- Løsne skruen (1) med en skrutrekk, og aktiver hendelen (2) ...


Generelle opplisteringer:


- Bruk av produktet i forbindelse med sportsarrangementer eller andre konkurranser


Tekst med ekstra betydning:

Tekstavsnitt med ekstra betydning er merket med et av symbolene som beskrives nedenfor, slik at disse fremheves spesielt i bruksanvisningen:

 **Fare!**
Fare for uhell og alvorlig personskade. En bestemt handlemåte er nødvendig eller må unngås.

 **Advarsel!**
Fare for personskade. En bestemt handlemåte hindrer mulige eller sannsynlige personskader.

 **Forsiktig!**
Mindre skader eller materielle skader kan hindres ved å følge en bestemt handlemåte.

 **Merknad**
Informasjon som hjelper brukeren med å bruke maskinen på en bedre måte og unngå feil bruk.

Tekst med bildereferanse:

Enkelte av de nødvendige illustrasjonene for bruk av maskinen er plassert foran i bruksanvisningen.

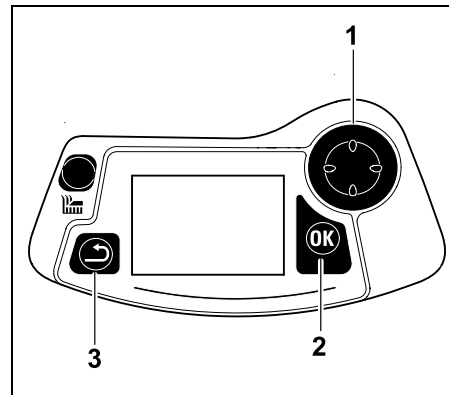
Kamerasymbolet knytter bilder på illustrasjonssidene sammen med tilhørende tekst i bruksanvisningen.



Bilder med tekstavsnitt:

Del av arbeidsbeskrivelse med direkte referanse til bildet, som du finner umiddelbart etter bildet med tilsvarende nummerering.

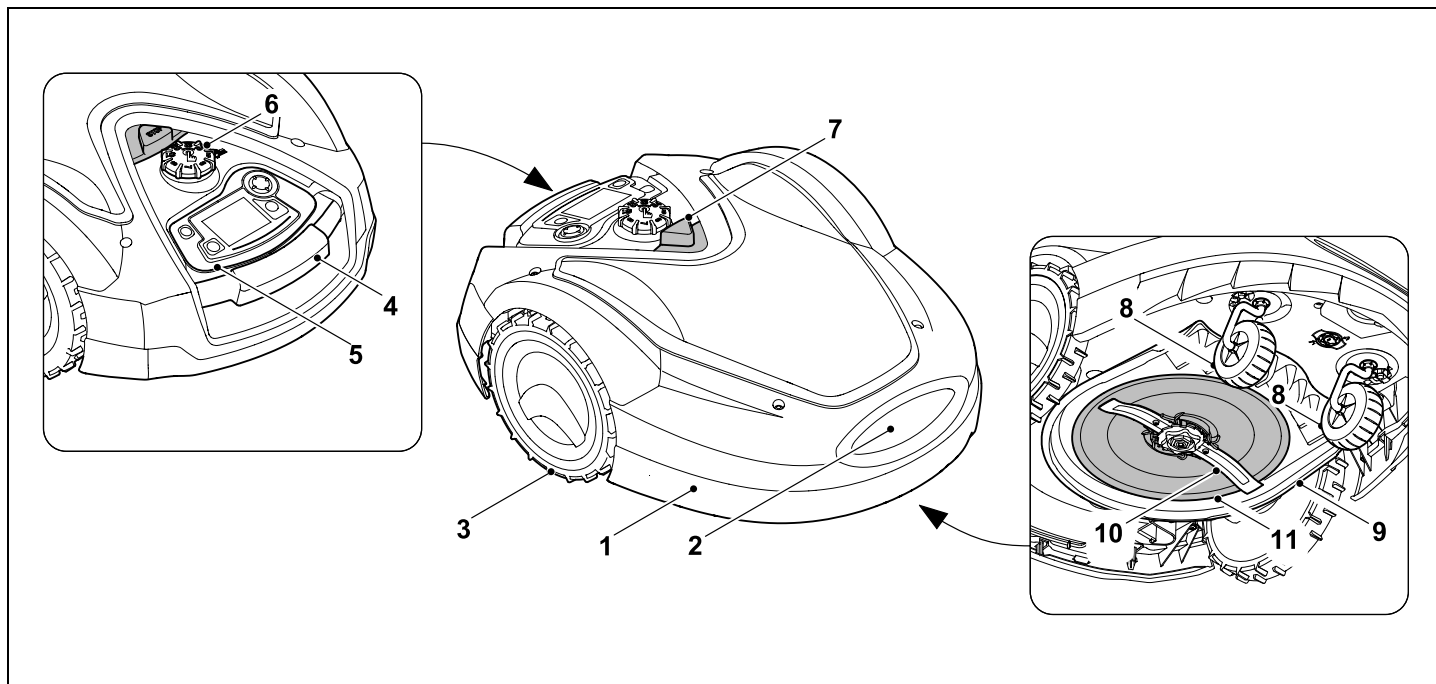
Eksempel:



Naviger i menyene ved hjelp av styreknappen (1), og bruk OK-knappen (2) for å bekrefte innstillinger og åpne menyer. Bruk Tilbake-knappen (3) for å gå ut av en meny.

3. Maskinbeskrivelse

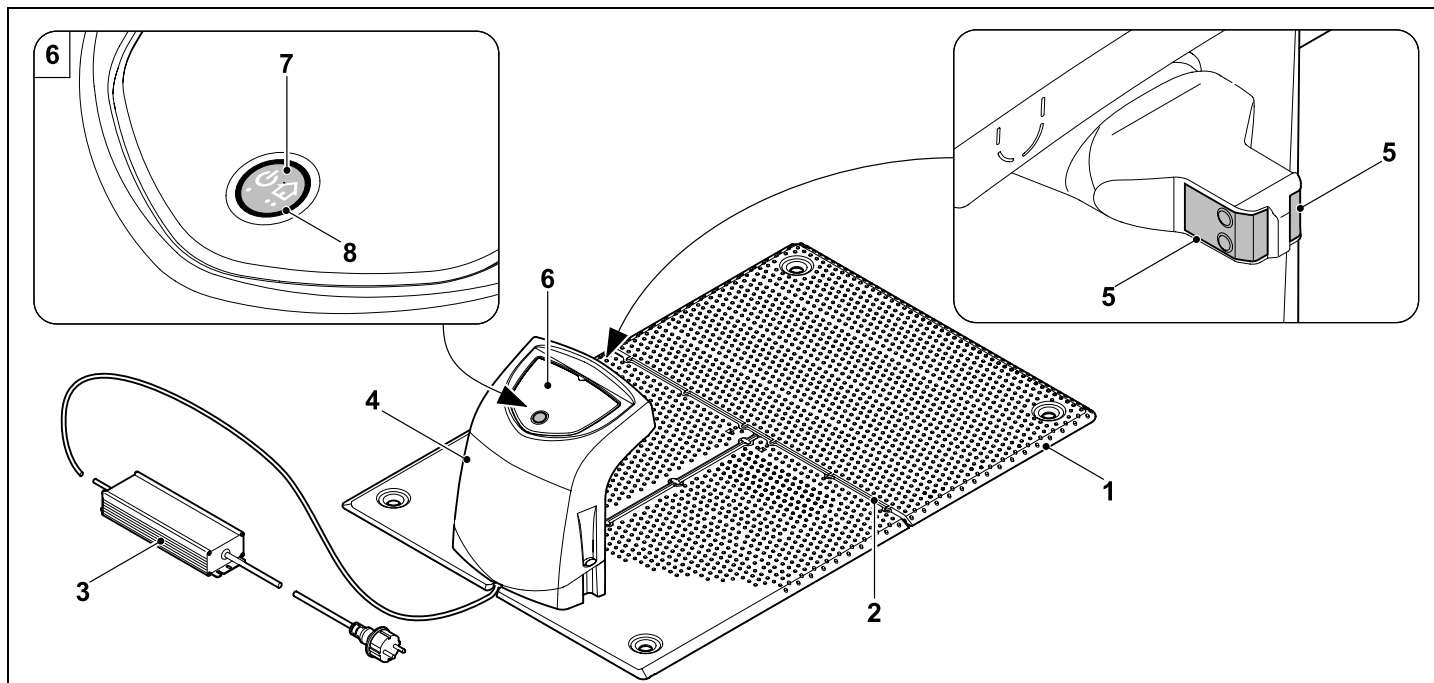
3.1 Robotklipper



- 1 Bevegelig deksel (⇒ 5.5), (⇒ 5.6)
- 2 Ladekontakter:
Tilkoblingskontakter til
dockingstasjonen
- 3 Bakhjul
- 4 Bærehåndtak (⇒ 21.1)
- 5 Uttakbar styrekonsoll (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2)
- 6 Dreiehåndtak for
klippehøydejustering (⇒ 9.5)
- 7 STOP-knapp (⇒ 5.1)

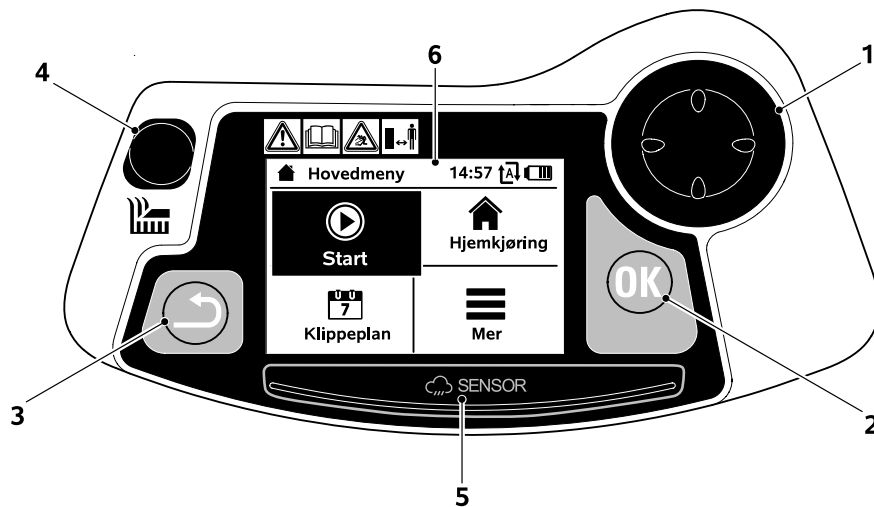
- 8 Forhjul
- 9 Klippeaggregat
- 10 Klippekniver som er slipt på begge
sider (⇒ 16.4)
- 11 Medbringerskive

3.2 Dockingstasjon



- 1 Bunnplate
- 2 Kabelføringer for legging av avgrensningstråd (⇒ 9.10)
- 3 Strømforsyningsenhet
- 4 Avtagbart deksel (⇒ 9.2)
- 5 Ladekontakter:
Tilkoblingskontakter til robotklipperen
- 6 Betjeningspanel med knapp og lysdiode (⇒ 13.1)
- 7 Knapp
- 8 LED-indikator

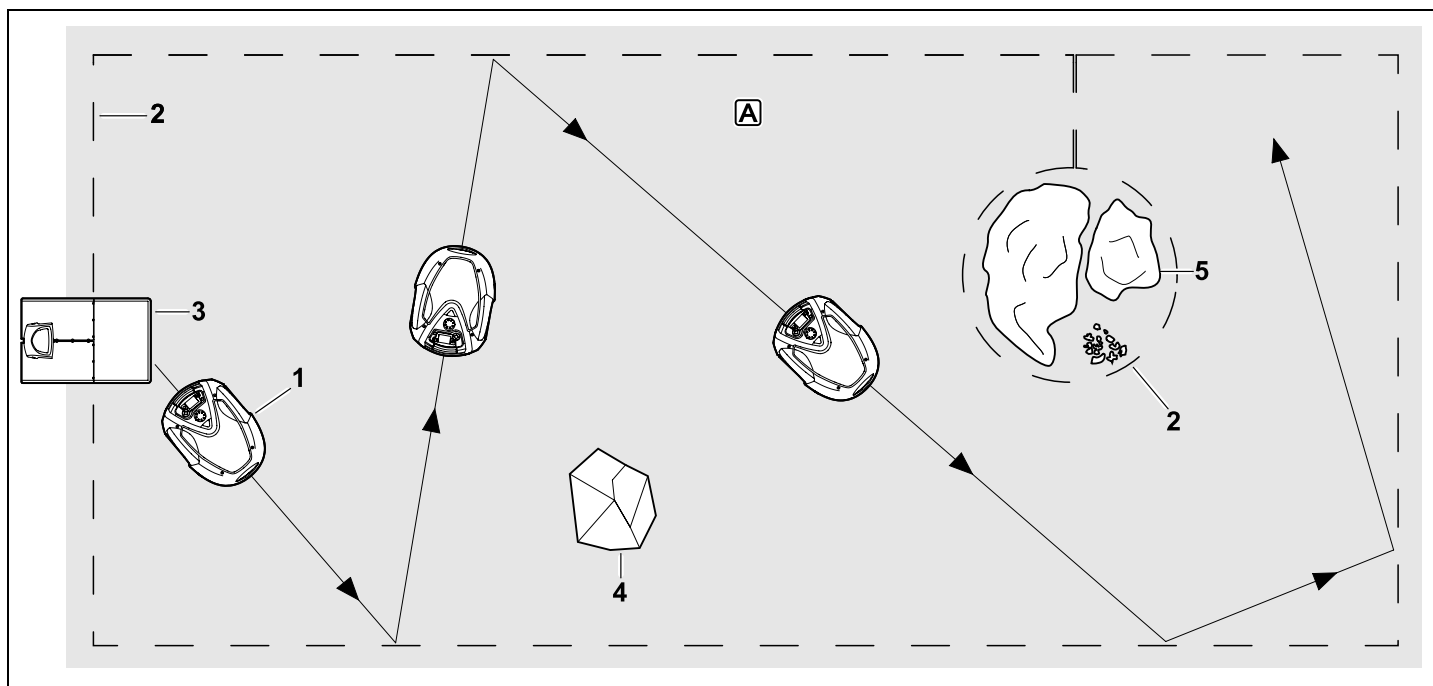
3.3 Styreksoll



- 1 Styreknapp:
Styre robotklipperen (⇒ 15.6)
Navigere i menyer (⇒ 11.1)
- 2 OK-knapp:
Manuell klipping (⇒ 15.6)
Navigere i menyer (⇒ 11.1)
- 3 Tilbake-knapp:
Navigere i menyer (⇒ 11.1)
- 4 Klippeknapp:
Manuell klipping (⇒ 15.6)
Klipping utenom
aktivitetene (⇒ 15.5)
- 5 Regnføler (⇒ 11.11)
- 6 Grafikkompatibelt display

4. Slik fungerer robotklipperen

4.1 Funksjonsprinsipp



Robotklipperen (1) er beregnet på automatisk klipping av gressplener. Den klipper plenen i tilfeldig valgte baner.

For å sikre at robotklipperen registrerer grensene for klippeområdet (A) må det legges avgrensningstråd (2) rundt arealet. Dockingstasjonen (3) sender ut et signal gjennom avgrensningstråden.

Robotklipperen registrerer eventuelle faste hindringer (4) innenfor klippeområdet ved hjelp av en støttføler.

Legg avgrensningstråd rundt områder (5) eller hindringer som robotklipperen skal unngå.

Når auto-funksjonen er slått på, vil robotklipperen automatisk forlate dockingstasjonen og klippe plenen **under aktivtidene** (⇒ 11.7). Robotklipperen kjører selv tilbake til dockingstasjonen for å lade opp batteriet. Når klippeplanen "Standard" er valgt, vil robotklipperen klippe og lade under hele aktivtiden. Når klippeplanen "Dynamisk" er valgt,

tilpasses det automatisk hvor mange og hvor lange klippeomganger og ladinger som utføres i aktivtidene.

Ved avslått auto-funksjon eller **utenom aktivtidene** kan du aktivere en klippeomgang med klippeknappen eller i "Start"-menyen. (⇒ 11.5)



Robotklipperen fra STIHL kan brukes i umiddelbar nærhet til andre robotklippere uten at den forstyrres eller at det går ut over påliteligheten.

Trådsignalet er i samsvar

med standarden til EGMF (sammenslutning av europeiske hageredskapsprodusenter) mht. elektromagnetiske utslipp.

4.2 Manuell klipping



Robotklipperen (1) kan også brukes manuelt som håndstyrt gressklipper. Du tar da ut styreconsollen (2), velger "Manuell klipping" i "Mer"-menyen, aktiverer klippeknivene og fremdriften, og går bak robotklipperen. (⇒ 15.6)



Ved manuell klipping er støtføleren og kantavgrensningen inaktiv.

5. Sikkerhetsutstyr

Maskinen har flere anordninger som gjør den sikker å bruke og beskytter mot feil bruk.



Fare for personskade!

Ikke bruk maskinen hvis det konstateres feil på en av sikkerhetsanordningene. Kontakt en forhandler. STIHL anbefaler STIHL forhandleren.

5.1 STOP-knapp

Trykk på den røde STOP-knappen på oversiden av robotklipperen for å stanse maskinen umiddelbart. Klippekniven stanser i løpet av få sekunder, og meldingen "STOP-knapp trykket" vises i displayet. Robotklipperen er sikret og kan ikke brukes så lenge meldingen er aktiv. (⇒ 24.)

Når **auto er slått på** og du bekrefter meldingen med OK, blir du spurt om du vil fortsette automatisk drift.

Hvis du velger **Ja**, vil robotklipperen klippe videre på klippeområdet i tråd med klippeplanen.

Hvis du velger **Nei**, blir robotklipperen stående på klippeområdet, og auto-funksjonen kobles ut. (⇒ 11.7)



Maskinsperren kan aktiveres ved å trykke og holde inne STOP-knappen. (⇒ 5.2)



5.2 Maskinsperre

Pass på å sperre robotklipperen før du vedlikeholder, rengjør, transporterer eller kontrollerer den.

Det er ikke mulig å bruke robotklipperen når maskinsperren er aktivert.

Aktivere maskinsperren:

- Trykk og hold inne **STOP-knappen**
- i "**Mer**"-menyen
- i "**Sikkerhet**"-menyen

Aktivere maskinsperren via "Mer"-menyen:

- Velg "Sperr iMOW®" i "Mer"-menyen, og bekreft med OK. (⇒ 11.8)

Aktivere maskinsperren via "Sikkerhet"-menyen:

- Åpne undermenyene "Innstillinger" og "Sikkerhet" i "Mer"-menyen. (⇒ 11.15)
- Velg "Maskinsperre", og bekreft med OK.

Oppheve maskinsperren:

- Trykk på en knapp for å vekke maskinen.
- Opphev sperren av robotklipperen med den viste tastekombinasjonen. Trykk på **klippeknappen** og **OK-knappen** i avbildet rekkefølge.



5.3 Beskyttelsesdeksler

Robotklipperen er utstyrt med beskyttelsesdeksler som hindrer utilsiktet kontakt med klippekniven og klippematerialet/gressavfallet. Dette innbefatter særlig dekslet.

5.4 Tohåndsbetjening

For å koble inn klippeknyven ved manuell klipping må du trykke og holde inne OK-knappen med høyre tommel, og deretter trykke på klippeknyven med venstre tommel.



Når kniven er aktivert, trenger du bare å holde inne klippeknyven for å fortsette klippingen.

5.5 Støtføler

Robotklipperen er utstyrt med et bevegelig deksel som også fungerer som støtføler. I automatisk drift stopper robotklipperen umiddelbart hvis den støter på en fast hindring som er høyere enn minstehøyden (10 cm), og som er festet til bakken. Den endrer deretter kjøreretning og fortsetter klippingen. Hvis støtføleren utløses for ofte, stanses i tillegg klippeknyven.



Det vil være en viss kraft i sammenstøtet mellom klipperen og hindringen. Ømtålige hindringer eller lette gjenstander som f.eks. små blomsterkrukker, kan derfor velte eller bli skadet.

STIHL anbefaler at du fjerner hindringer eller unngår dem ved hjelp av sperreflater. (⇒ 12.9)

5.6 Løftebeskyttelse

Hvis robotklipperen løftes etter dekkelet eller bærehåndtaket, avsluttes klippingen umiddelbart. Klippekniven stanses i løpet av få sekunder.

5.7 Helningssensor

Hvis maks. tillatt helningsprosent overskrides under kjøring, endrer robotklipperen umiddelbart kjøreretning. Ved overslag blir fremdriften og klippemotoren koblet ut.

5.8 Displaybelysning

Displaybelysningen aktiveres under drift. Lyset gjør robotklipperen lett å få øye på også i mørket.

5.9 Angi PIN-kode

Når Angi PIN-kode er aktivert, utløses et alarmsignal hvis det ikke tastes inn riktig PIN-kode innen ett minutt etter at robotklipperen løftes. (⇒ 11.15)

Robotklipperen kan kun brukes sammen med den medfølgende dockingstasjonen. En eventuell ny dockingstasjon må kobles til robotklipperen. (⇒ 11.15)



STIHL anbefaler at du velger et av **sikkerhetsnivåene** "Lav", "Middels" eller "Høy". Dette hindrer at uvedkommende endrer innstillingene/programmeringen for robotklipperen eller bruker den sammen med andre dockingstasjoner.

5.10 GPS-beskyttelse

Modellen **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** er utstyrt med en GPS-mottaker. Med aktivert GPS-beskyttelse får eieren varsel når maskinen settes i drift utenfor hjemmeområdet. I tillegg blir det bedt om PIN-kode på displayet. (⇒ 14.5)



Anbefaling:

Aktiver alltid GPS-beskyttelse. (⇒ 11.15)

6. For din egen sikkerhet

6.1 Generell informasjon



Sørg for å følge alle sikkerhetsanvisningene når du arbeider med maskinen.



Før maskinen tas i bruk, må bruksanvisningen leses nøye og i sin helhet. Oppbevar bruksanvisningen på et trygt sted for senere bruk.

Disse forholdsreglene er svært viktige for din sikkerhet. Oversikten er imidlertid ikke utfyllende. Bruk alltid sunn fornuft og opptre ansvarlig når du bruker maskinen. Husk at det er brukeren som er ansvarlig hvis det oppstår ulykker som involverer andre personer eller andres eiendom.

"Bruk" omfatter alle arbeider på robotklipperen, dockingstasjonen og avgrensningstråden.

"Bruker" defineres som:

- En person som programmerer robotklipperen for første gang, eller endrer den eksisterende programmeringen.
- En person som utfører arbeider på robotklipperen.
- En person som tar i bruk eller aktiverer maskinen.
- En person som installerer eller avinstallerer avgrensningstråden eller dockingstasjonen.

Også bruken av **iMOW® -appen** faller inn under begrepet "bruk" i denne bruksanvisningen.

Maskinen skal bare brukes av personer som er opplagte og i god fysisk og psykisk form. Hvis du har helsemessige plager, må du spørre legen om arbeid med maskinen er tilrådelig. Maskinen skal ikke brukes etter inntak av alkohol, narkotiske stoffer eller medikamenter som fører til nedsatt reaksjonsevne.

Som bruker er det viktig at du gjør deg kjent med betjeningselementene på og bruken av maskinen.

Maskinen skal kun brukes av personer som har lest bruksanvisningen og er fortrolige med hvordan maskinen betjenes. Sørg for å få kyndig og praktisk opplæring før du tar i bruk maskinen for første gang. La forhandleren eller en annen fagkyndig gi deg en innføring i hvordan maskinen håndteres på en trygg måte.

Opplæringen skal særlig ha fokus på sikkerhet og viktigheten av å være forsiktig og konsentrert under arbeid med maskinen.

Selv om du betjener maskinen forskriftsmessig, vil det alltid være noe risiko forbundet med bruken.



Livsfare på grunn av kvelning!

Lek med emballasjen medfører kvelningsfare for barn. Sørg for at barn ikke leker med emballasjen.

Maskinen skal kun gis eller lånes bort til personer som er godt kjent med hvordan den fungerer og brukes. Bruksanvisningen er en del av utstyret og skal alltid følge med.

Forsikre deg om at brukeren er fysisk, sensorisk og psykisk i stand til å betjene og arbeide med maskinen. Brukere med nedsatt fysisk, sensorisk eller psykisk funksjonsevne skal kun bruke gressklipperen under tilsyn eller etter anvisning fra en ansvarlig person.

Forsikre deg om at brukeren er myndig eller får yrkesopplæring under tilsyn iht. nasjonale bestemmelser.



Obs – fare for ulykker!



Ikke la barn oppholde seg nær maskinen og klippeområdet under klipping.



Ikke la hunder og andre husdyr oppholde seg nær maskinen og klippeområdet under klipping.

Av sikkerhetsmessige årsaker er enhver endring på maskinen, med unntak av montering av tilleggsutstyr som er godkjent av STIHL, forbudt, og vil føre til at garantien opphører. Du får informasjon om godkjent tilbehør og tilleggsutstyr hos din STIHL forhandler.

Det er ikke tillatt å utføre endringer på maskinen for å øke effekten eller turtallet til de elektriske motorene.

Det er heller ikke tillatt å gjøre endringer på maskinen som kan føre til økt lydutslippsnivå.

Av sikkerhetsmessige årsaker er det ikke tillatt å endre eller manipulere maskinprogramvaren.

Ekstra forsiktighet kreves ved bruk på offentlige anlegg, i parker, på sportsanlegg, gater og i land- og skogbruk.

Maskinen skal ikke brukes til å transportere gjenstander, dyr eller personer (særlig barn).

Ikke la noen (særlig barn) sitte på robotklipperen. Fare for skade på maskinen.

Obs! Fare for ulykker!

Robotklipperen er beregnet på automatisk plenpleie og manuell gressklipping. Annen bruk er ikke tillatt og kan være farlig eller føre til skader på maskinen.

På grunn av faren for personskade skal maskinen ikke brukes til for eksempel følgende:

- klipping av busker og hekker
- klipping av klatreplanter
- klipping av gress på takbeplantninger og i balkongkasser
- kverning og finkutting av tre- og hekkavfall
- rengjøring av gangveier (oppsamling, blåsing)
- utjevning av bakken

6.2 Bekledning og utstyr



Bruk solid skotøy med sklisikre såler, og unngå å gå barbeint eller med sandaler når

- du kjører robotklipperen fra sted til sted ved hjelp av styrekonsollen
- du nærmer deg robotklipperen mens den kjører
- du klipper plenen manuelt (⇒ 15.6)



Bruk egnede arbeidsklær ved installering, vedlikehold og andre arbeider på maskinen og dockingstasjonen.

Ikke bruk løse klær, smykker, slips eller sjal som kan sette seg fast i bevegelige deler.

Bruk langbukse

- når du nærmer deg robotklipperen mens den kjører
- når du klipper plenen manuelt



Bruk solide hansker når du utfører vedlikeholds- og rengjøringsarbeider, legger ut ledninger (legger ut eller fjerner avgrensningstråden) eller monterer dockingstasjonen.

Vær særlig påpasselig med å beskytte hendene når du jobber med klippekniven eller slår ned festepluggene og kilene til dockingstasjonen.

Langt hår må bindes opp og holdes på plass (f.eks. med hodetørkle eller lue) når du arbeider med/på maskinen.



Bruk egnede beskyttelsesbriller når du slår ned festepluggene og kilene til dockingstasjonen.

6.3 Advarsel – fare på grunn av elektrisk strøm



Obs! Fare for elektrisk støt!

For å ivareta den elektriske sikkerheten er det særlig viktig at strømledningen og støpselet for strømforsyningsenheten er intakt. Ikke bruk skadde eller ikke-forskriftsmessige kabler, koblinger, støpsler eller tilkoblingsledninger – fare for elektrisk støt.



Kontroller med jevne mellomrom på tilkoblingsledningen ikke er skadet eller for gammel (sprø).

Bruk bare den originale strømforsyningsenheten.

Ikke bruk strømforsyningsenheten i følgende tilfeller:

- Enheten er skadet eller slitt.
- Ledningene er skadet eller slitt. Se ekstra nøye etter tegn på skader og aldri på nettilkoblingsledningen.

Vedlikeholds- og reparasjonsarbeider på strømledningene og strømforsyningsenheten skal bare utføres av fagfolk.

Fare for elektrisk støt!

En skadet ledning må ikke kobles til strømforsyningen, og den må være koblet fra strømmettet før den berøres.

Tilkoblingsledningene på strømforsyningsenheten skal ikke på noen måte endres (f.eks. avkortes). Ledningen mellom strømforsyningsenheten og dockingstasjonen skal ikke forlenges.

Støpselet må være tørt og rent når det kobles til elektronikken i dockingstasjonen.

Strømforsyningsenheten og ledningen skal ikke ligge på vått underlag over tid.

Fare for elektrisk støt!

Bruk kun kabler, koblinger og støpsler eller tilkoblingsledninger som er i forskriftsmessig stand.

Tilkoblingsledningene som brukes, skal alltid være tilstrekkelig sikret.

Ta støpselet ut av stikkkontakten uten å dra i tilkoblingsledningen.

Maskinen må kun kobles til strømforsyning som har jordfeilbeskyttelse med aktiveringsstrøm på maksimalt 30 mA. Ta kontakt med en elektriker hvis du ønsker mer informasjon.

Hvis strømforsyningsenheten kobles til en strømforsyning utendørs, må stikkkontakten være tillatt for utendørsbruk. Kontakt en elektroinstallatør for mer informasjon om de lokale forskriftene.

Hvis maskinen kobles til et strømaggregat, er det viktig å være oppmerksom på at den kan skades av strømsvingninger.

6.4 Batteri

Bruk bare originale batterier.

Batteriet er kun beregnet på fastmontering i en STIHL robotklipper. Batteriet beskyttes her optimalt, og lades opp når robotklipperen står i dockingstasjonen. Det skal ikke brukes andre ladere. Bruk av uegnede ladere kan medføre fare for elektrisk støt, overoppheting eller lekkasje av etsende batterivæske.

Batteriet skal ikke åpnes.

Ikke slipp batteriet i bakken.

Ikke bruk defekte eller deformerte batterier.

Oppbevar batteriet utilgjengelig for barn.



Eksplisjonsfare!

Ikke utsett batteriet for direkte sollys, sterk varme eller flammer, og ikke kast det inn i åpen ild.



Batteriet skal bare brukes og oppbevares ved temperaturer mellom -10 °C og +50 °C.



Ikke utsett batteriet for regn og fuktighet, og ikke senk det ned i væske.



Hold batteriet unna mikrobølger og høyt trykk.

Unngå kontakt mellom batteripolene og metallgjenstander (fare for kortslutning). Batteriet kan skades ved kortslutning.

Unngå kontakt mellom brukte batterier og metallgjenstander (f.eks. spikere, mynter, smykker). Ikke bruk transportbeholdere av metall – **eksplosjons- og brannfare!**

Ved feil bruk kan det lekke væske fra batteriet – unngå kontakt med denne! Skyll med vann ved utilsiktet kontakt. Kontakt lege hvis du får batterivæske i øynene. Batterivæske kan gi hudirritasjon, brann- og etseskader.

Ikke stikk gjenstander inn i ventilasjonsslissene på batteriet.

Se <http://www.stihl.com/safety-data-sheets> for mer sikkerhetsinformasjon.

6.5 Transport av maskinen

Aktiver maskinsperren før du løfter eller transporterer robotklipperen. (⇒ 5.2)

Avgjøel maskinen før du transporterer den.

Unngå kontakt med klippekniven ved løfting og bæring. Robotklipperen skal kun løftes etter bærehåndtaket. Ikke forsøk å gripe under maskinen.

Ta hensyn til maskinvekten, og bruk egnet lasteutstyr (løfteanordninger).

Sørg for at maskinen og tilhørende deler (f.eks. dockingstasjonen) sikres godt på lasteflaten ved hjelp av tilstrekkelig dimensjonerte festemidler (stroppe, tau osv.). Bruk festepunktene som er beskrevet i bruksanvisningen. (⇒ 21.)

Følg regionale forskrifter ved transport av maskinen, spesielt med hensyn til lastsikring og transport av gjenstander på lasteflater.

Beskytt batteriet mot direkte sollys, og ikke la det ligge i bilen.

Litium-ion-batterier må håndteres spesielt forsiktig ved transport. Pass særlig på at det ikke er fare for kortslutning (løse gjenstander i metall). Transporter batteriet enten i uskadet originalemballasje eller i robotklipperen.

6.6 Kontroller før bruk

Maskinen skal bare betjenes av personer som har lest bruksanvisningen.

Følg anvisningene for installering av dockingstasjon (⇒ 9.) og avgrensningstråd (⇒ 12.).

Avgrensningstråden og strømledningen må festes godt til bakken, slik at de ikke utgjør noen snublefare. Unngå å legge dem over kanter (f.eks. gangstier og belegningsstein). I tilfeller der det ikke er mulig å feste de medfølgende pluggene (f.eks. ved legging på belegningsstein eller gangstier), brukes i stedet en ledningskanal.

Kontroller regelmessig at avgrensningstråden og strømledningen er lagt på en forskriftsmessig måte.

Slå festepluggene helt ned for å unngå snublefare.

Ikke installer dockingstasjonen på et uoversiktlig sted der den kan utgjøre en snublefare (f.eks. bak hushjørner).

Dockingstasjonen skal så godt det lar seg gjøre installeres utenfor rekkevidde for krypdyr som maur og snegler – unngå spesielt områder i nærheten av maurtuer og kompostbinger.

Områder der robotklipperen ikke kan kjøre trygt (f.eks. på grunn av veltefare), skal sperres av ved å legge ut avgrensningstråd.

STIHL anbefaler at robotklipperen kun brukes på gressplener og veier med fast dekke (f.eks. asfalterte oppkjørsler).

Robotklipperen registrerer ikke steder med veltefare (f.eks. kanter, trinn, svømmebasseng eller dammer). Hvis avgrensningstråden legges langs steder med veltefare, skal det av sikkerhetsmessige årsaker beregnes en avstand på over **1 m** mellom avgrensningstråden og farestedet.

Kontroller regelmessig området som skal klippes, og fjern steiner, pinner, metalltråder og andre gjenstander som kan slynges opp foran maskinen. Pass på å fjerne alle verktøyene fra klippeområdet etter at du har installert avgrensningstråden. Knekte eller skadde festeplugg må trekkes ut av gressroten (gressrotsonen) og kastes.

Se jevnlig over arealet som skal klippes, og sørg for å utbedre eventuelle ujevnheter.

Ikke bruk maskinen hvis sikkerhetsanordninger mangler eller er skadde.

Koblings- og sikkerhetsinnretningene som er montert på maskinen, skal ikke fjernes eller omgås.

Skift ut eventuelle slitte eller defekte deler før du bruker maskinen. Informasjon om farer og advarsler som er blitt uleselig på maskinen, må skiftes ut. Du får nye klistremerker og alle andre reservedeler hos din STIHL forhandler.

Før bruk må du kontrollere

- at maskinen er i driftssikker stand. Det innebærer at dekslene og beskyttelsesanordningene skal være på plass og i feilfri stand.
- at dockingstasjonen er i driftssikker stand. Det innebærer at alle dekslene er forskriftsmessig montert og i feilfri stand
- at støpselet for strømforsyningsenheten er koblet til en forskriftsmessig installert stikkontakt.
- at isolasjonen til tilkoblingsledningen og støpselet på strømforsyningsenheten er i feilfri stand.
- at maskinen som helhet (hus, deksel, festelementer, klippeknav, knivaksel osv.) ikke er slitt eller skadet.
- at klippeknaven og knivfestet er i forskriftsmessig stand (godt feste, ingen tegn på skader eller slitasje). (⇒ 16.3)
- at alle skruer, muttere og andre festelementer er på plass og tilstrammet. Løse skruer og muttere må festes med riktig tiltrekkingsmoment før bruk.

Sørg for å få utført nødvendige arbeider, enten selv eller hos en forhandler. STIHL anbefaler STIHL forhandleren.

6.7 Programmering

Overhold de lokale forskriftene for når på døgnet det er tillatt å bruke hageredskaper med elektrisk motor, og programmer aktivitetene deretter. (⇒ 14.3)

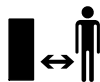
Pass også på å tilpasse programmeringen slik at det ikke er barn, tilskuere eller dyr på området som skal klippes.

Endring av programmeringen ved hjelp av **iMOW@-appen** kan på modellene **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** føre til aktiviteter som andre personer ikke forventer. Alle som berøres, må derfor informeres hvis det gjøres endringer i klippeplanen.

Tilpass programmeringen slik at robotklipperen ikke kjører samtidig med et eventuelt vanningsanlegg.

Forsikre deg om at du har stilt inn riktig dato og klokkeslett på robotklipperen. Korrigjer innstillingene om nødvendig. Feil innstillinger kan føre til at robotklipperen begynner å kjøre på feil tidspunkt.

6.8 Under bruk



Sørg for at ingen, særlig barn og dyr, oppholder seg i fareområdet.

Ikke la barn leke med eller komme nær robotklipperen mens den er i bruk.

Start av en klippeomgang ved hjelp av **iMOW@-appen** i forbindelse med modellene **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** kan skje uventet for en tredjepart. Personer som berøres, skal derfor få beskjed på forhånd om mulig robotklipperaktivitet.

Ikke la robotklipperen kjøre uten tilsyn hvis dyr eller personer (særlig barn) oppholder seg i nærheten.

Hvis robotklipperen skal brukes på offentlige steder, må det settes ut skilt med følgende merknad rundt klippeområdet: "Advarsel! Automatisk gressklipper! Hold avstand til maskinen! Ha tilsyn med barna!"



Obs! Fare for personskade!

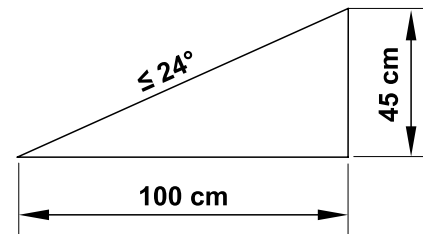
Hold aldri hender eller føtter inntil eller under roterende deler. Ikke ta på kniven mens den roterer.

Koble strømforsyningsenheten fra strømmettet ved torden eller fare for lynnedslag. Ikke bruk robotklipperen ved slike værforhold.

Ikke vipp eller løft robotklipperen mens den elektriske motoren kjører.

Ikke forsøk å foreta innstillinger på maskinen mens en av de elektriske motorene kjører.

Av sikkerhetsmessige årsaker skal ikke maskinen brukes i skråninger med stigning på mer enn 24° (45 %). **Fare for personskade!** 24° skråning tilsvarer en vertikal stigning på 45 cm ved 100 cm horisontal lengde.





Vær oppmerksom på at klippeverktøyet roterer i noen sekunder etter at motoren er slått av.

Under kjøring trykker du på **STOP-knappen** (⇒ 5.1)

- før du endrer/velger innstillinger i menyen
- før du tilpasser programmeringen
- før du tar ut styrekonsollen

Aktiver **maskinsperren** (⇒ 5.2)

- Før du løfter eller bærer maskinen.
- Før du transporterer maskinen.
- Før du fjerner blokkeringer eller tilstoppinger.
- Før det utføres arbeider på klippekniven.
- Før du kontrollerer eller rengjør maskinen.
- Hvis du har kommet borti en gjenstand, eller robotklipperen vibrerer mer enn vanlig. I slike tilfeller må du undersøke maskinen og spesielt klippeenheten (kniv, knivaksel og knivfeste) for skader, og få utført eventuelle nødvendige reparasjoner før du tar i bruk maskinen igjen.



Fare for personskade!

Sterke vibrasjoner er vanligvis tegn på feil.

Det er spesielt viktig at robotklipperen ikke brukes med skadd eller bøyd knivaksel eller klippekniv.

Kontakt en fagperson (STIHL anbefaler STIHL forhandleren) for å få utført eventuelle nødvendige reparasjoner du ikke føler deg kvalifisert til å utføre selv.

Før du går fra maskinen er det viktig å tilpasse sikkerhetsinnstillingene slik at uvedkommende ikke kan starte robotklipperen. (⇒ 11.15)

Aldri bruk maskinen i nærheten av åpen ild.

Manuell klipping:

Vær svært forsiktig når du starter maskinen, og følg anvisningene i kapitlet "Manuell klipping". (⇒ 15.6)

Arbeid bare i dagslys eller med god kunstig belysning.

Ikke lås fast maskinknappene – særlig klippeknappen – mekanisk.

Brukeren skal alltid stå bak maskinen. Hold føttene i god avstand fra kniven.

Ikke løp mens du klipper plenen. Dette øker risikoen for at du sklir eller snubler og pådrar deg skader.

Vær ekstra forsiktig når du snur robotklipperen eller drar den bakover mot deg.

Fuktig og glatt underlag gjør at faren for ulykker øker.

Vær forsiktig under arbeidet slik at du ikke glir. Forsøk å unngå manuell klipping på fuktig underlag.

Pass på at du står støtt når du klipper i skråninger, og unngå svært bratte skråninger.

Klipp på tvers i skråninger, aldri opp- eller nedover. Pass også på at du alltid står høyere enn robotklipperen, slik at den ikke kan velte over deg hvis du mister kontrollen over maskinen.

Vær oppmerksom på objekter som eventuelt er skjult i gressrotsonen (vanningsanlegg, påler, vannventiler, fundamenter, strømledninger osv.). Kjør aldri over slike objekter.

Ikke kjør på hindringer med hensikt. Støtføleren er inaktiv ved manuell klipping.

Ikke strekk deg forover når du betjener maskinen og tilhørende perifert utstyr, og pass på at du står stødig når du jobber i skråninger. Gå, og ikke løp med maskinen.

6.9 Vedlikehold og reparasjoner

Aktiver maskinsperren og plasser robotklipperen på et stabilt, plant underlag før utføring av rengjørings-, reparasjons- og vedlikeholdsarbeider.



Trek ut støpselet på strømforsyningsenheten før du utfører arbeider på dockingstasjonen og avgrensningstråden.



La robotklipperen avkjøles i ca. 5 minutter før du utfører vedlikeholdsarbeider på den.

Bare autoriserte elektrikere har tillatelse til å reparere eller skifte ut nettilkoblingsledningen.

Før du tar i bruk igjen robotklipperen etter at det er utført arbeider på den, må du kontrollere og eventuelt korrigere programmeringen. Pass på å stille inn dato og klokkeslett.

Rengjøring:

Hele maskinen må rengjøres grundig med jevne mellomrom. (⇒ 16.2)

Ikke rett vannstråler (særlig høytrykksspylere) mot motordeler, tetninger, elektriske komponenter og

lagerpunkter. Dette kan føre til skader og dyre reparasjoner. Ikke rengjør maskinen under rennende vann (f.eks. med en hageslange). Ikke bruk sterke rengjøringsmidler. Disse kan skade plast- og metalldele og dermed redusere sikkerheten til STIHL maskinen din.

Vedlikeholdsarbeider:

Bare vedlikeholdsarbeider som er beskrevet i denne bruksanvisningen, kan utføres av brukeren. Alle andre arbeider skal utføres av en forhandler.

Kontakt **alltid** forhandleren hvis du mangler nødvendig informasjon eller hjelpemidler.

STIHL anbefaler at alt vedlikeholdsarbeid og alle reparasjoner utføres hos en STIHL forhandler.

I tillegg til jevnlig tilbud om opplæring, får STIHL forhandlerne regelmessig tilsendt teknisk informasjon.

Bruk bare verktøy, tilbehør eller tilleggsutstyr som er godkjent for denne maskinen av STIHL, eller som korresponderer i teknisk utførelse. I motsatt fall kan det oppstå uhell som medfører personskader eller skader på maskinen. Kontakt forhandleren hvis du har spørsmål.

Originalt verktøy, tilbehør og originale reservedeler fra STIHL har egenskaper som gjør dem optimalt egnet for maskinen og kravene som brukeren stiller. Originale STIHL reservedeler kjennes igjen på STIHL reservedelsnummeret, STIHL logoen og eventuelt STIHL reservedelssymbolet. På små deler kan også symbolet stå alene.

Sørg for at advarsels- og merknadsklistremerker alltid er rene og lesbare. Bestill nye originale klistremerker hos STIHL forhandleren hvis klistremerker

skades eller blir borte. Hvis en komponent skiftes ut med en ny del, må du passe på at samme klistremerker settes på den nye delen.

Bruk tykke arbeidshansker og vær svært forsiktig når du arbeider med klippeenheten.

Sørg for at alle skruer og muttere (særlig skruene og festelementene på klippeenheten) er strammet godt til, slik at maskinen er i driftssikker stand.

Kontroller hele maskinen regelmessig med tanke på slitasje og skader. Dette er spesielt viktig når maskinen ikke skal brukes på en stund (f.eks. når den skal settes bort for vinteren). Skift ut slitte eller skadde deler, slik at maskinen alltid er i driftssikker stand.

Hvis det ble fjernet deler eller beskyttelsesinnretninger i forbindelse med vedlikeholdsarbeidet, må disse straks settes tilbake på forskriftsmessig vis når arbeidet er utført.

6.10 Lagring ved lengre driftsopphold

Før lagring

- Lad opp batteriet, (⇒ 15.8)
- Still inn høyeste sikkerhetsnivå, (⇒ 11.15)
- Vinterlagre robotklipperen. (⇒ 11.16)

Sørg for at maskinen er utilgjengelig for uvedkommende (f.eks. barn).

Sørg for at maskinen er i driftssikker stand når du setter den til lagring.

Rengjør maskinen grundig når den ikke skal brukes på lengre tid (f.eks. når den skal settes bort for vinteren).

La maskinen avkjøles i ca. 5 minutter før du parkerer den i et lukket rom.

Maskinen skal oppbevares på et tørt, frostsikkert og låsbart sted.

Ikke oppbevar maskinen nær åpen ild eller sterke varmekilder (f.eks. ovner).

6.11 Kassering

Avfallsprodukter kan skade mennesker, dyr og miljø og skal derfor kasseres på forskriftsmessig måte.

Kontakt nærmeste resirkuleringsstasjon eller forhandleren hvis du er usikker på hvordan avfallsproduktene skal kasseres. STIHL anbefaler STIHL forhandleren.

Sørg for at maskinen kasseres forskriftsmessig når den ikke lenger skal brukes. Sørg for å gjøre maskinen ubrukelig før kassering. For å unngå ulykker er det spesielt viktig å fjerne strømfledningen for strømforsyningsenheten, samt batteriet og styrekonsollen for robotklipperen.

Klippekniven kan forårsake personskader!

Selv om gressklipperen ikke lenger er i bruk og skal kasseres, må den ikke stå uten tilsyn, tilgjengelig for uvedkommende. Sørg for å oppbevare maskinen og spesielt klippekniven utilgjengelig for barn.

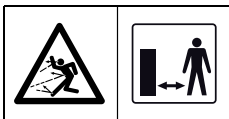
Batteriet skal kasseres separat fra maskinen. Sørg for at batteriet kasseres på en trygg og miljøvennlig måte.

7. Symbolforklaring



Advarsel!

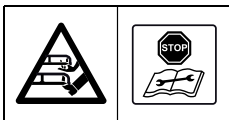
Les bruksanvisningen før bruk.



Advarsel!

Hold trygg avstand til maskinen under bruk.

Se til at ingen oppholder seg i fareområdet.



Advarsel!

Ta aldri i kniven mens den roterer.

Advarsel!

Aktiver maskinsperren på maskinen før du løfter eller utfører arbeidet på den.



Advarsel!

Ikke sitt eller stå på maskinen.



Advarsel!

Ikke ta i kniven mens den roterer. Fare for alvorlig personskade!



Advarsel!

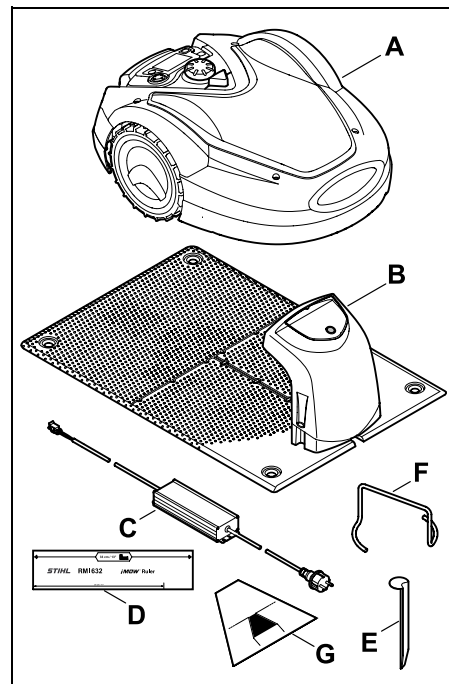
Ikke la barn oppholde seg nær maskinen og klippeområdet under klipping.



Advarsel!

Ikke la hunder og andre husdyr oppholde seg nær maskinen og klippeområdet under klipping.

8. Produktkomponenter



Nr.	Betegnelse	Ant.
A	Robotklipper	1
B	Dockingstasjon	1
C	Strømforsyningsenhet	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Kile for dockingstasjon	4
F	Avtrekker for medbringerskive	1
G	Passasjesjablong	1
-	Bruksanvisning	1

9. Førstegangsinstallering

For å sikre en enkel, rask og robust installasjon er det viktig at du følger anvisningene og merknadene. Pass særlig på å holde 33 cm tråдавstand ved utlegging. (⇒ 12.)

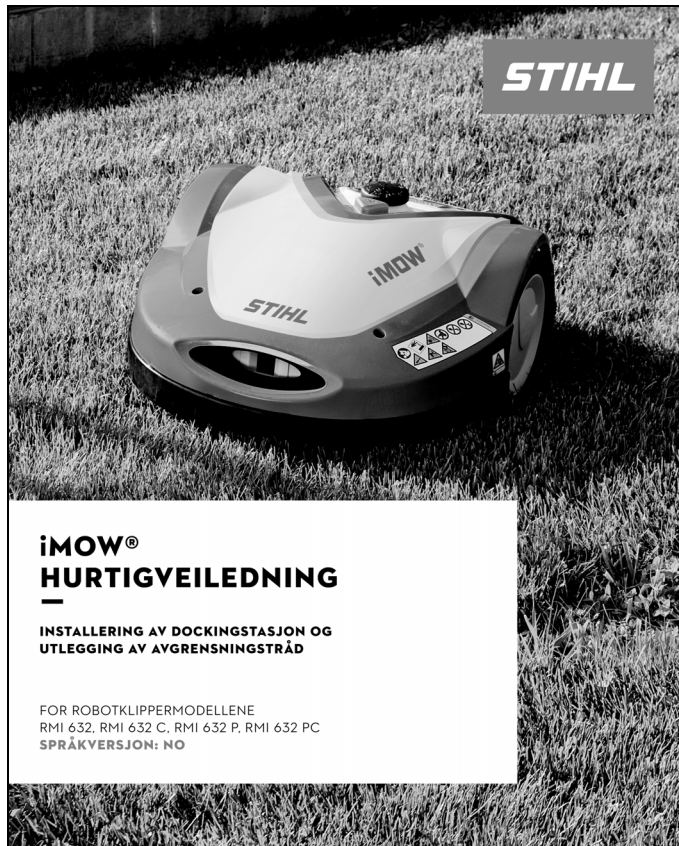
Det er mulig å utvide klippeområdet ved å legge en avgrensningstråd nærmere kanten. (⇒ 12.17) Ved utlegging bør tråдавstanden tilpasses ut fra de lokale forholdene for å oppnå sikker funksjon.

Hurtigveiledning for iMOW®

En separat hurtigveiledning for installering av dockingstasjon og utlegging av avgrensningstråd følger med robotklipperen. Du finner mer detaljert informasjon i de aktuelle kapitlene i bruksanvisningen. Hurtigveiledningen skal alltid benyttes sammen med bruksanvisningen for robotklipperen.

Hurtigveiledning for iMOW®

Krympet bilde av side 1:



BASISINSTALLERING

PLASSERING AV INTERN DOCKINGSTASJON OG UTLEGGING AV AVGRENSNINGSTRÅD

! DENNE HURTIGVEILEDNINGEN SKAL KUN BRUKES SAMMEN MED BRUKSANVISNINGEN FOR KLIPPEROBOTEN.

- Lag en hageskisse før du går i gang med installeringen.
- Installer dockingstasjonen på et egnet sted, og lad iMOW® der.
- Vekk iMOW® ved å trykke på OK-knappen, og følg anvisningene frem til "Legg ut avgrensningstråd".
- Brak iMOW® Ruler og passasjejblongen for å sikre riktige avstander.
- Fortsett installeringen med "Koble til avgrensningstråd", og følg anvisningene til endes.

! STIHL iMOW® robotklipperne innefrir alle gjeldende sikkerhetsstandarder. Vær likevel oppmerksom på følgende: iMOW® robotklipperen er ikke et leketøy. Når iMOW® robotklipperen er aktiv, skal barn, øvrige personer og dyr holde seg unna klippeområdet.

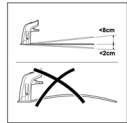
Forberedende tiltak før installering:

- Klipp det aktuelle klippeområdet ned til ± 6 cm med en vanlig gressklipper.
- Klippeområdene skal ikke overlappes hverandre. Det skal være minst ± 1 m mellom avgrensningstrådene.
- Måkk avstand mellom iMOW® robotklipperen og avgrensningstråden: 35 cm.
- Still inn klippehøyden for iMOW®. Anbefaling: Klippetrinn 5.
- Det anbefales å fjerne forstyrrende elementer som f.eks. metaller.

☑ 9/19/5/9/9

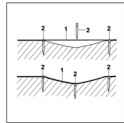
Tilbehør AKM 100 for små hager:

For trådlengder på ± 80 m.
☑ 9/9



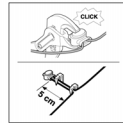
- #### Plassering av dockingstasjon:
- I skyggen, beskyttet, horisontalt
 - Avstand til sperreflate: ± 2 m
 - Det anbefales å bruke en stikkontakt med overspenningsvern.

☑ 9/1/12/9



- #### Utleggning av avgrensningstråd:
- Avgrensningstråden (1) legges ut med jevn avstand oppå bakken, og festes med festpluggler (2). Bruk ekstra festpluggler der bakken er ujevn. Tråden skal legges uten overlapping.

☑ 12/3

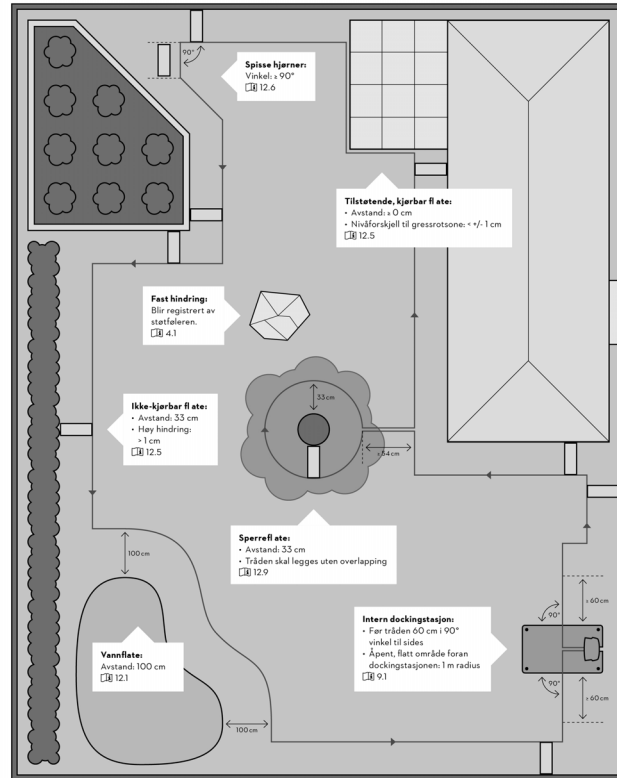


- #### Riktig installering av forbindelsesstykker:
- Før de løse, ikke-avisolerte trådene så langt som mulig inn i forbindelsesstykket. Trykk forbindelsesstykket godt sammen ved hjelp av en egnet tang.

☑ 12/16

Kundestøtten: <https://support.stihl.com/>

☑ Brukanvisning | → Avgrensningstråd | ☐ iMOW® Ruler | ☐ Passasjejblong



Illustrasjon ikke på skala

Hurtigveiledning for iMOW®

Krympet bilde av side 4:

UTVIDET INSTALLERING

PLASSERING AV EKSTERN DOCKINGSTASJON OG UTLEGGING AV AVGRENSNINGSTRÅD I SPEISIELLE SCENARIER

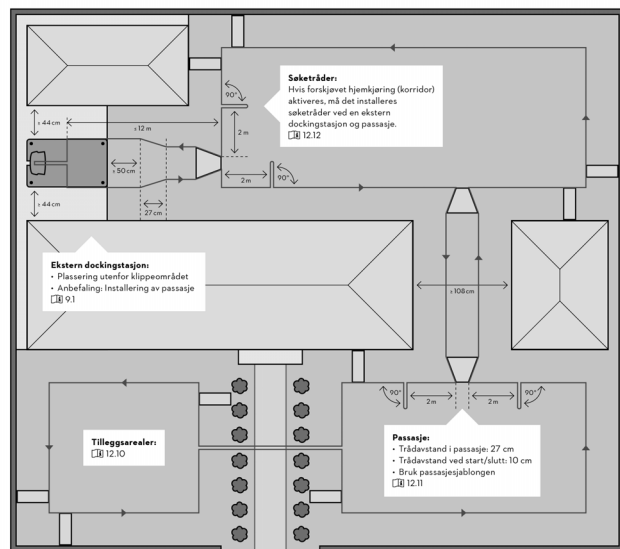


Hellende terreng i klippeområdet:

Før at robotklipperen automatisk og problemfritt skal kunne klippe en skråning i klippeområdet, må avgrensningstråden i helningen (!) installeres med en minsteavstand til bakkekanten. Avstand: 0,5 m
☐ 12.14

Startpunkter:

Klippeområder som må nå via en passasje eller ekstern dockingstasjon, må inneholde ett startpunkt.
☐ 9.8/11.14/12.11



Illustrasjon ikke på skala

Kundestøtten: <https://support.stihl.com/>

0477-810-0967 NO-6

9.1 Merknader om dockingstasjonen

Krav til plassen til dockingstasjonen:

– Beskyttet, i skyggen.

Direkte sollys kan føre til at maskinen blir veldig varm, og at det tar lengre tid å lade opp batteriet.

Hvis ønskelig, kan ekstrautstyr i form av soltak monteres på dockingstasjonen. Dette sørger for at robotklipperen i større grad beskyttes mot vær og vind.

– Oversiktlig.

Dockingstasjonen skal plasseres godt synlig, slik at ingen snubler i den.

– I umiddelbar nærhet til en egnet stikkontakt.

Strømtilkoblingen skal ikke være lengre unna dockingstasjonen enn at strømledningen kan kobles både til dockingstasjonen og strømtilkoblingen. Ikke endre strømforsyningsenhetens strømledning.

Det anbefales å bruke en stikkontakt med overspenningsvern.

– Uten kilder til forstyrrelser.

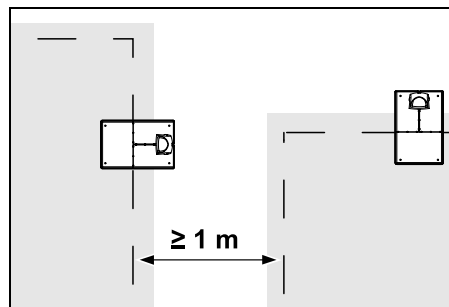
Metaller, jernoksider, magnetisk/elektrisk ledende materialer eller eldre avgrensningstrådinstallasjoner kan forstyrre klippingen. Det anbefales å fjerne disse kildene til forstyrrelser.

– Vannrett og jevnt.

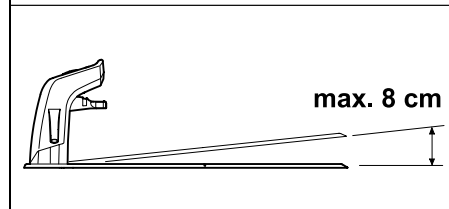
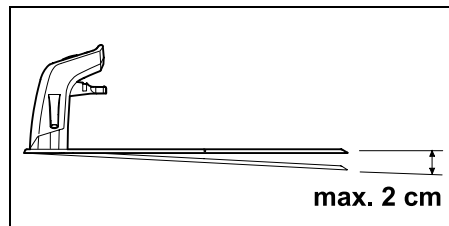
Forberedelser:

- Klipp plenen med en vanlig gressklipper (optimal gresshøyde: maks 6 cm) før førstegangsinstallering.

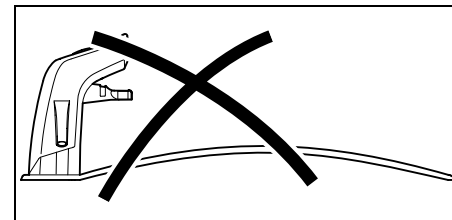
- Hvis bakken er hard og tørr, vannet du klippeområdet litt, slik at festepluggene blir enklere å slå inn.



Klippeområdene skal ikke overlape hverandre. Sørg for minst ≥ 1 m avstand mellom avgrensningstrådene på to klippeområder.



Dockingstasjonen skal maksimalt helle 8 cm bakover og 2 cm fremover.

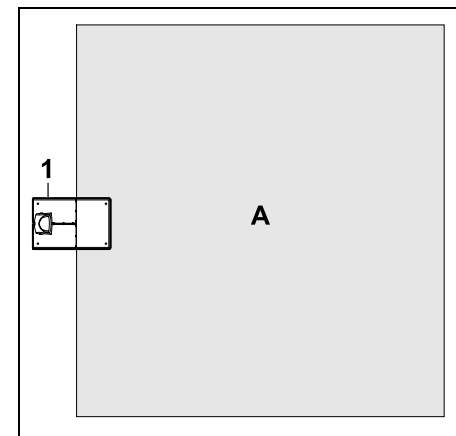


Ikke bøy ned bunnplaten. Fjern ujevnheter under bunnplaten, slik at den ligger tett mot underlaget.

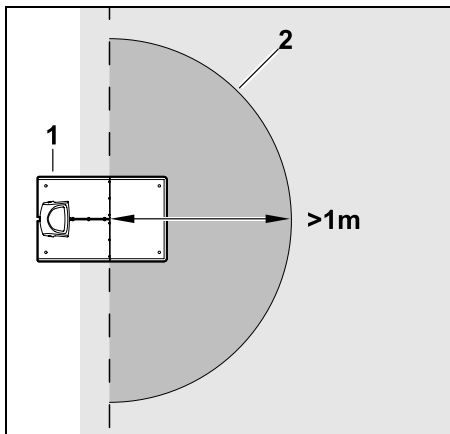
Installeringsvarianter:

Dockingstasjonen kan installeres internt og eksternt.

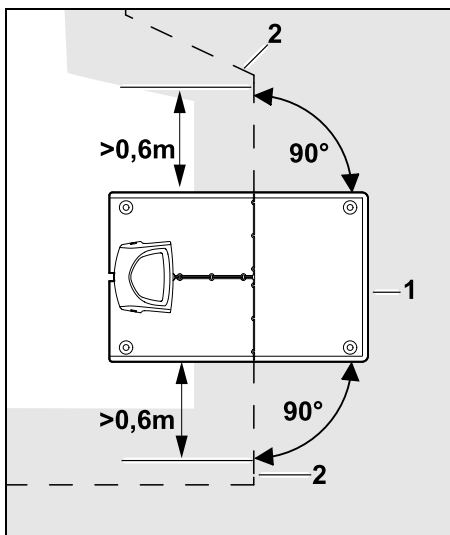
Intern dockingstasjon:



Dockingstasjonen (1) installeres innenfor klippeområdet (A) rett på kanten.

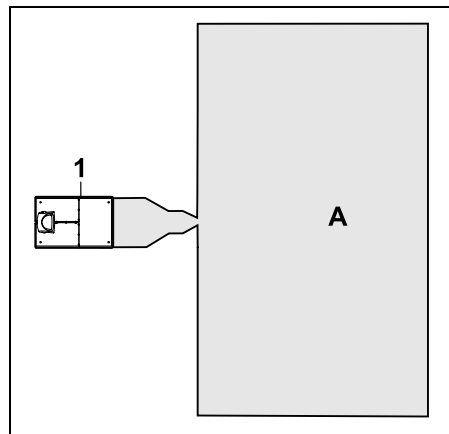


Foran dockingstasjonen (1) skal det være et åpent, flatt område (2) med en radius på minst 1 m. Fjern eventuelle humper eller fordypninger.



Legg ut avgrensningstråden (2) **0,6 m** rett frem og i rett vinkel til bunnplaten foran og bak dockingstasjonen (1). Fortsett deretter å legge ut avgrensningstråden langs kanten av klippeområdet.

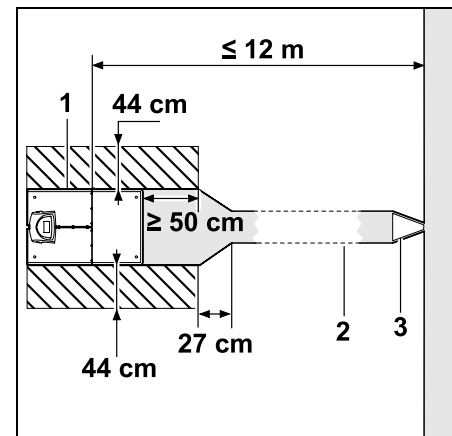
Ekstern dockingstasjon:



Dockingstasjonen (1) installeres utenfor klippeområdet (A).

i I kombinasjon med en ekstern dockingstasjon må det installeres **søkestråder** for forskjøvet hjemkjøring. (⇒ 12.12)

Plassbehov for ekstern dockingstasjon:



For at inn- og utdocking skal fungere optimalt, kan dockingstasjonen (1) installeres med en passasje (2) som vist på bildet. Områdene rundt dockingstasjonen og utenfor avgrensningstråden må være jevne og fritt kjørbare. Fjern eventuelle humper eller fordypninger.

Passasjen (2) installeres ved hjelp av passasjesjablongen (3). (⇒ 12.11)

Minsteavstand fra bunnplaten og til der passasjen begynner: **≥ 50 cm**

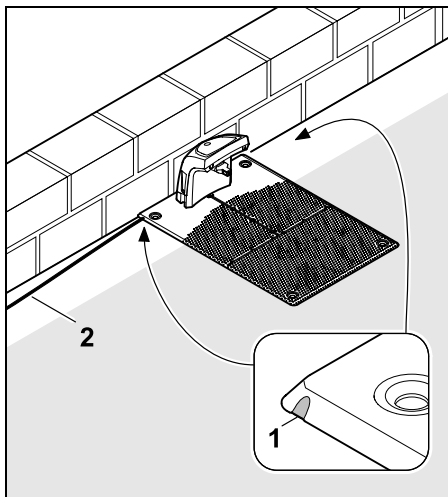
Bredde på det åpne området på siden:

44 cm

Maksimal avstand til klippeområdet:

≤ 12 m

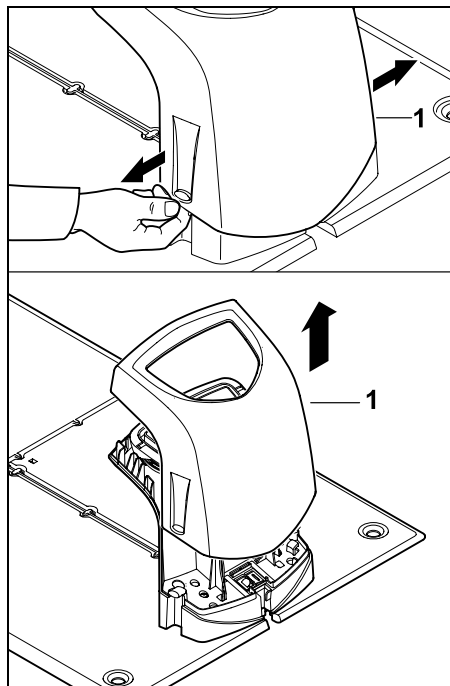
Installer dockingstasjonen på en vegg:



Hvis dockingstasjonen installeres på en vegg, må det brytes løs et stykke (1) i bunntplaten til venstre eller høyre med en kombitang for å gi plass til nettkabelen (2).

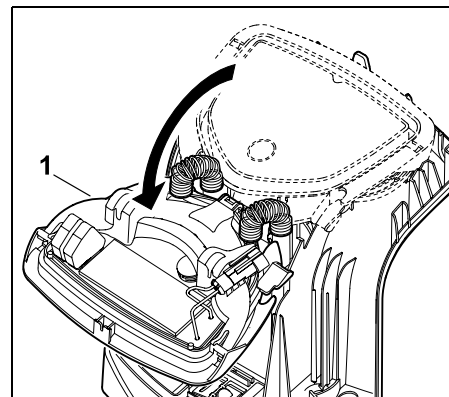
9.2 Tilkoblinger til dockingstasjonen

Ta av dekselet:

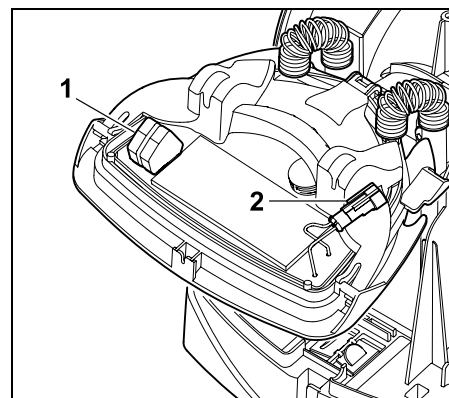


Trekk venstre og høyre side av dekselet (1) forsiktig fra hverandre, som vist på bildet, og ta det av oppover.

Klappe opp panelet:

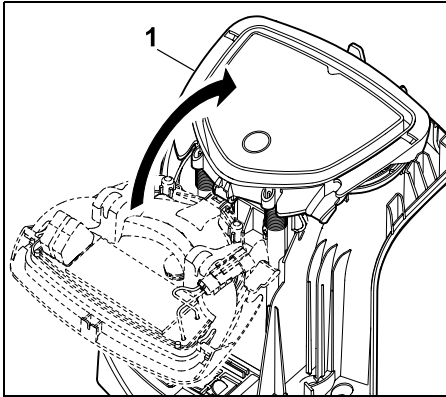


Klapp opp panelet (1) forover. Hold panelet i oppklappet posisjon, da det ellers vil klappe igjen av seg selv på grunn av hengselfjærene.



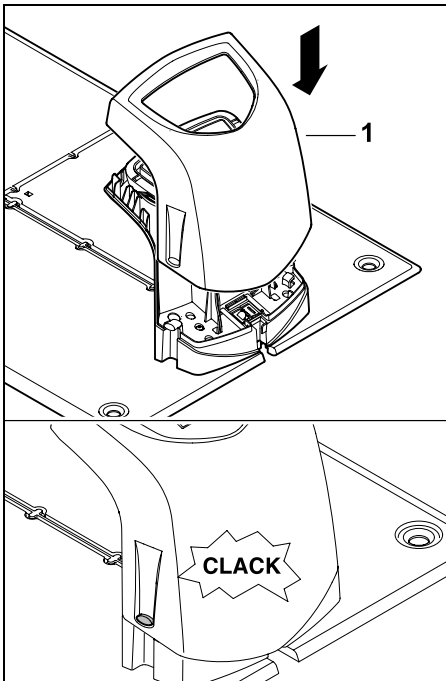
Tilkoblingene for avgrensningstråden (1) og strømledningen (2) er beskyttet mot vær og vind når panelet er lukket.

Klappe igjen panelet:



Klapp igjen panelet (1) bakover, og pass på at ingen ledninger kommer i klem.

Sette på dekselet:



Klikk på plass dekselet (1) på dockingstasjonen, og pass på at ingen ledninger kommer i klem.

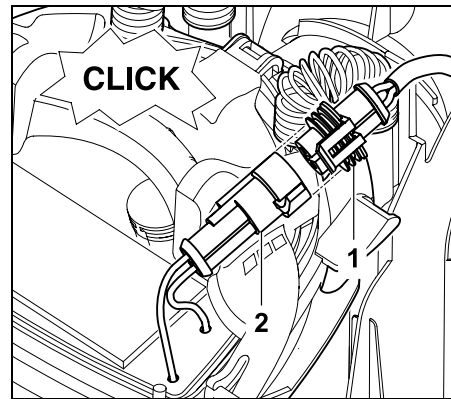
9.3 Koble strømledningen til dockingstasjonen



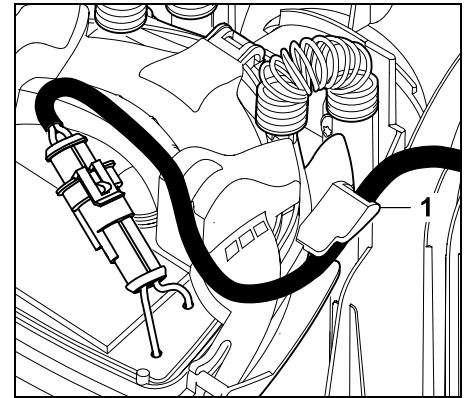
Merknad:

Støpselet og kontakten må være i ren stand.

- Ta av dekselet på dockingstasjonen, og vipp opp panelet. (⇒ 9.2)

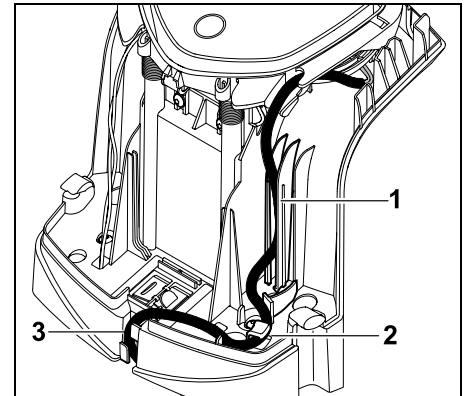


Fest støpselet for strømforsyningsenheten (1) til kontakten på dockingstasjonen (2).



Før strømledningen gjennom kabelføringen (1) på panelet.

- Klapp igjen panelet. (⇒ 9.2)

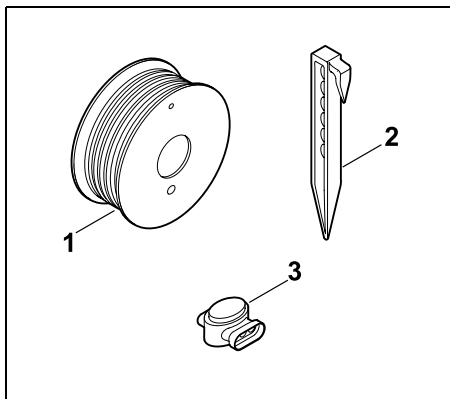


Trykk strømledningen inn i kabelføringen (1) og videre gjennom strekkavlastningen (2) og ledningskanalen (3) frem til strømforsyningsenheten (se bildet).

- Lukk dekselet på dockingstasjonen. (⇒ 9.2)

9.4 Installeringsmateriale

Hvis avgrensningstråden ikke er lagt ut av forhandleren, er det nødvendig med ekstra installeringsmateriale som ikke inngår i leveringen, for å ta i bruk robotklipperen. (⇒ 18.)



Installeringssettene inneholder avgrensningstråd på rull (1) samt festeplugger (2) og forbindelsesstykker (3). Installeringssettene kan også inneholde deler som ikke er nødvendige for installeringen.

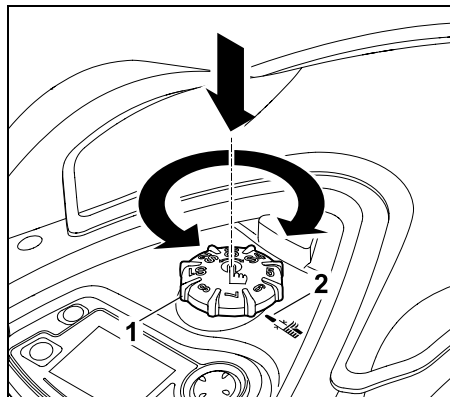
9.5 Justere klippehøyden

i De første ukene, frem til det har vokst gress over avgrensningstråden, bør klippehøyden stilles til **trinn 5** eller høyere for å sikre trygg drift og unngå skader på avgrensningstråden.

Trinnene **S1**, **S2**, **S3** og **S4** er spesialhøyder for svært jevne plener (ujevnheter i bakken < +/- 1 cm).

Laveste klippehøyde:
trinn S1 (20 mm)

Høyeste klippehøyde:
trinn 8 (60 mm)



Trykk og vri på skruknappen (1). Knappen går i ingreip når du slipper den. Merket (2) viser klippehøyden som er stilt inn.

i Skruknappen kan trekkes av ovenfra fra regulerings-elementet. Denne konstruksjonen øker sikkerheten: Det er ikke mulig å løfte og bære maskinen etter skruknappen.

9.6 Merknader for førstegangsinstallering

En installasjonsveiviser veileder deg gjennom hele prosessen for førstegangsinstallering av robotklipperen:



- Stille inn språk, dato og klokkeslett
- Installere dockingstasjonen
- Legge ut avgrensningstråden
- Koble til avgrensningstråden
- Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen
- Kontrollere installeringen
- Programmere robotklipperen
- Avslutte førstegangsinstalleringen

Når installasjonsveiviseren er fullført, er robotklipperen klar til bruk.


i Se også **installationsvideoen** på hjemmesiden vår, www.stihl.com. Kontakt en STIHL forhandler for mer informasjon om hvordan du installerer robotklipperen.

Installasjonsveiviseren aktiveres på nytt etter tilbakestilling (gjenoppretting av fabrikkinnstillingene). (⇒ 11.16)


Forberedelser:


- Klipp plenen med en vanlig gressklipper (optimal gresshøyde: maks 6 cm) før førstegangsinstallering.
- Hvis bakken er hard og tørr, vann du klippeområdet litt, slik at festepluggene blir enklere å slå inn.

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
STIHL forhandleren må aktivere robotklipperen og tilordne den eierens e-postadresse. (⇒ 10.)

 Følg anvisningene i kapitlet "Betjening" for bruk av menyene. (⇒ 11.1)

Velg alternativer, meny punkter/knapper ved hjelp av **styreknappen**.

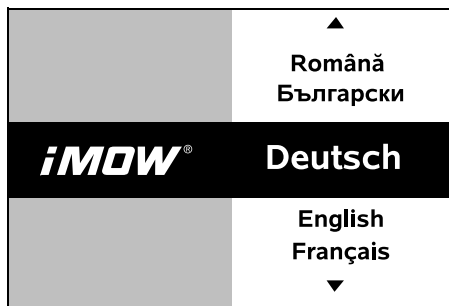
Bruk **OK-knappen** for å åpne en undermeny eller bekrefte et valg. 


Bruk **Tilbake-knappen** for å gå ut av den aktive menyen eller tilbake til forrige trinn i installasjonsveiviseren. 

Hvis det oppstår feil eller forstyrrelser under førstegangsinstalleringen, vises en tilsvarende melding i displayet. (⇒ 24.)


9.7 Stille inn språk, dato og klokkeslett

- Trykk på en knapp på styrekonsollen for å aktivere maskinen og installasjonsveiviseren.

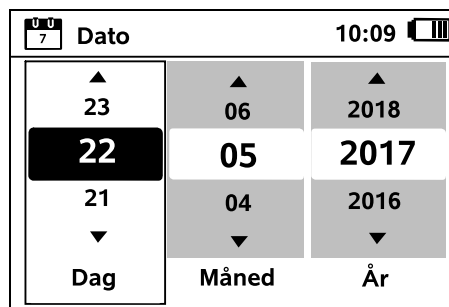



Velg ønsket displayspråk, og bekreft med OK-knappen. 

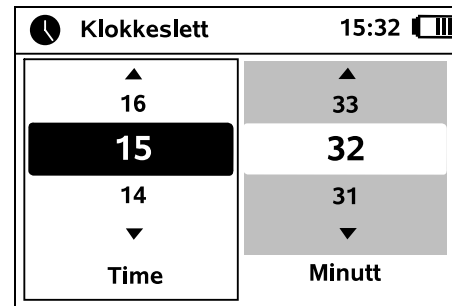



Bekreft det valgte språket med OK-knappen, eller velg "Endre" og gjenta trinnene for å velge språk. 

- Legg eventuelt inn det 9-sifrede serienummeret for robotklipperen. Nummeret er angitt på fabrikkasjonsskiltet (klistremerke i rommet under styrekonsollen).




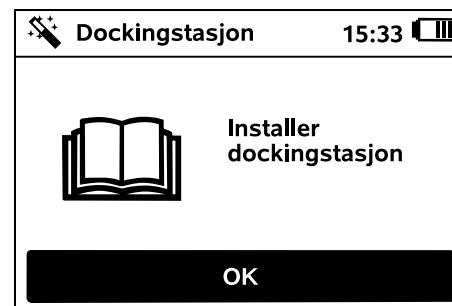
Still inn den aktuelle datoen med styreknappen, og bekreft med OK. 



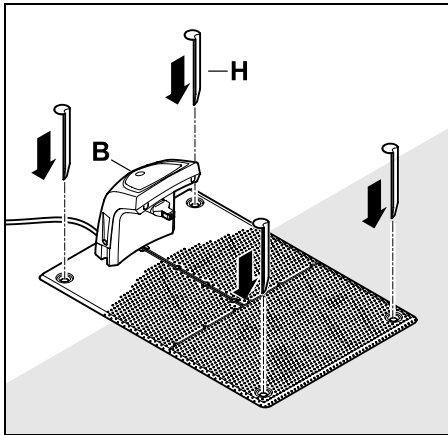
Still inn det aktuelle klokkeslettet med styreknappen, og bekreft med OK. 

9.8 Installere dockingstasjonen

 Se kapitlet "Merknader om dockingstasjonen" (⇒ 9.1) og installasjonseksemplene (⇒ 27.) i denne bruksanvisningen.



- Koble strømledningen til dockingstasjonen. (⇒ 9.3)
- Legg strømledningen under bunnplaten ved installering av dockingstasjonen mot en vegg. (⇒ 9.1)



Fest dockingstasjonen (B) på ønsket sted ved hjelp av fire kiler (H).

- Monter strømforsyningsenheten utenfor klippeområdet, på et sted der den beskyttes mot direkte sollys, fuktighet og væte. Enheten kan eventuelt festes på en vegg.

! **Omgivelsestemperaturen** må være mellom **0 °C** og **40 °C** for å sikre at strømforsyningsenheten fungerer forskriftsmessig.

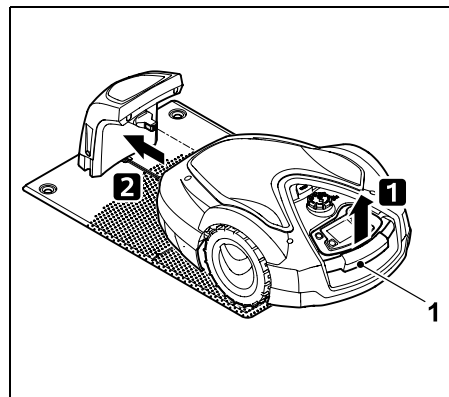
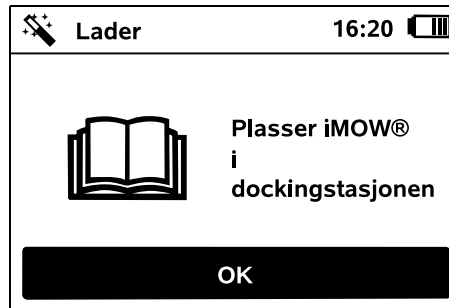
- Legg alle strømledningene utenfor klippeområdet, særlig utenfor klippeknavens rekkevidde, og sørg for at de festes på bakken eller plasseres i en ledningskanal.
- Rull ut strømledningen nær dockingstasjonen for å unngå forstyrrelser av trådsignalet.
- Sett inn støpselet.

i Den røde lysdioden blinker raskt på dockingstasjonen så lenge avgrensningstråder ikke er tilkoblet. (⇒ 13.1)

- Trykk på OK-knappen på styrekonsollen når arbeidet er avsluttet.

OK

i **Ved ekstern dockingstasjon:** Når førstegangsinstalleringen er ferdig, fastsetter du minst ett startpunkt utenfor passasjen mot dockingstasjonen. Starthyppligheten skal defineres slik at 0 av 10 klippeomganger (0/10) startes ved dockingstasjonen (startpunkt 0). (⇒ 11.14)



Løft robotklipperen litt opp etter bærehåndtaket (1) for å avlaste drivhjulene. Støtt maskinen på forhjulene, og skyv den inn i dockingstasjonen.

Trykk deretter på OK-knappen på styrekonsollen.

OK

i Hvis batteriet er utladet, vises et støpsel i stedet for et batteri øverst til høyre i displayet etter inndocking, og batteriet lades mens avgrensningstråden legges ut. (⇒ 15.8)

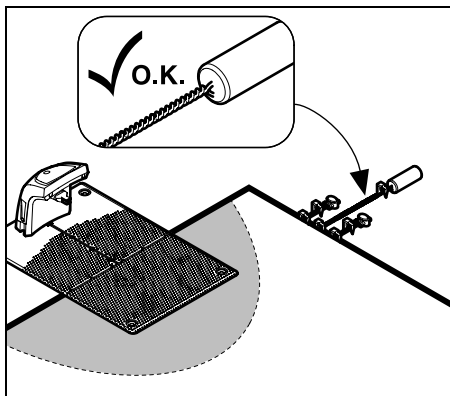


9.9 Legge ut avgrensningstråden

i Les og følg anvisningene i kapitlet "Avgrensningstråd" før du begynner å legge ut avgrensningstråden. (⇒ 12.)

Vær ekstra nøye med å **planlegge** plasseringen av avgrensningstråden, og sørg for riktige **trådavstander**, **sperreflater**, **tråderserver**, **forbindelsesstrekninger**, **tilleggsarealer** og **passasjer**.

På mindre klippeområder med en trådlengde på under 80 m må tilbehøret **AKM 100** installeres sammen med avgrensningstråden. Ved for kort trådlengde vil dockingstasjonen blinke SOS og det blir ikke sendt ut trådsignal.



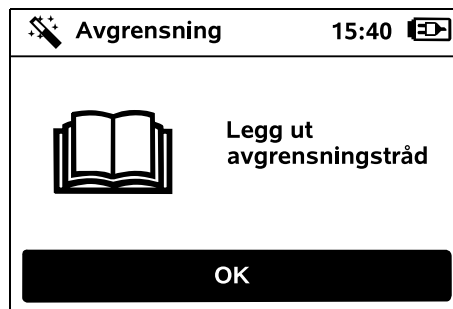
i Bruk bare originale festeplugg og original avgrensningstråd. Installeringssett med det nødvendige installasjonsmaterialet er tilgjengelig som tilbehør hos STIHL forhandleren. (⇒ 18.)

Tegn inn utleggingen i hagetegningen. Skisseinnhold:

- **Omriss av klippeområdet** med viktige hindringer, grenser og eventuelle sperreflater som robotklipperen skal unngå. (⇒ 12.1)
- Plassering av **dockingstasjonen** (⇒ 9.1)
- Plassering av **avgrensningstråden**
I løpet av noen uker vil gresset gro over avgrensningstråden slik at den ikke lenger vil være synlig. Pass særlig på å merke avgrensningstråd som er lagt rundt hindringer.
- Plassering av **forbindelsesstykkene**
Forbindelsesstykkene som benyttes, vil etter kort tid ikke lenger være synlige. Noter derfor ned plasseringen, i tilfelle du trenger å bytte dem. (⇒ 12.16)

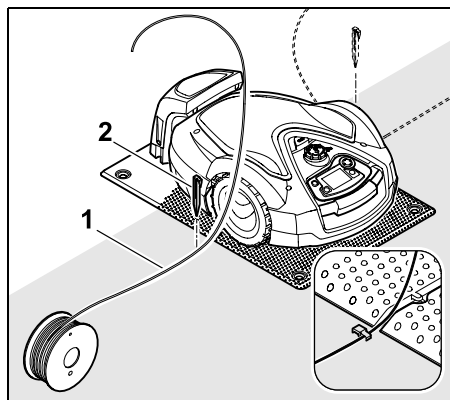
Avgrensningstråden skal legges i en ubrutt sløyfe rundt hele klippeområdet. Maksimal lengde: **500 m**

i Robotklipperen skal ikke på noe sted være mer enn 35 m fra avgrensningstråden, da trådsignalet ellers ikke vil kunne registreres.

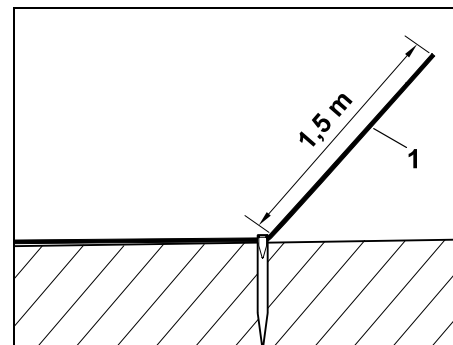


Legg avgrensningstråden ut fra dockingstasjonen. Det er forskjell på en **intern dockingstasjon** og en **ekstern dockingstasjon**.

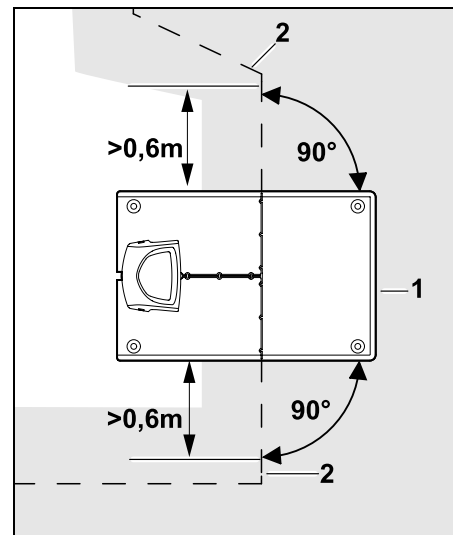
Start ved intern dockingstasjon:



Avgrensningstråden (1) festes til bakken med festeplugg (2) på **venstre** eller **høyre** side av bunnplaten direkte ved siden av en ledningsutgang.



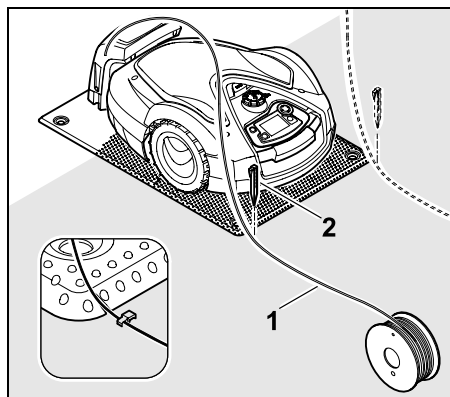
Beregn en trådende (1) på ca. **1,5 m**.



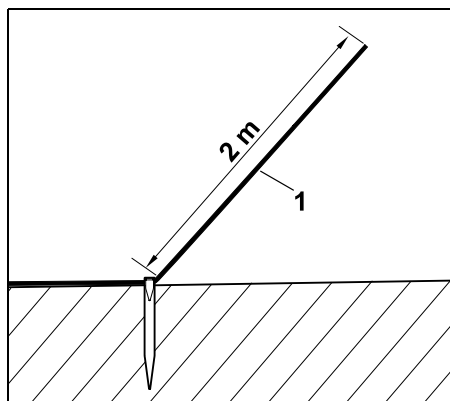
Legg ut avgrensningstråden (2) **0,6 m** rett frem og i rett vinkel til bunnplaten foran og bak dockingstasjonen (1). Fortsett deretter å legge ut avgrensningstråden langs kanten av klippeområdet.

i Hvis du bruker forskjøvet hjemkjøring (korridor), må avgrensningstråden legges ut minst **1,5 m** rett frem og i rett vinkel til bunnplaten foran og bak dockingstasjonen. (⇒ 11.13)

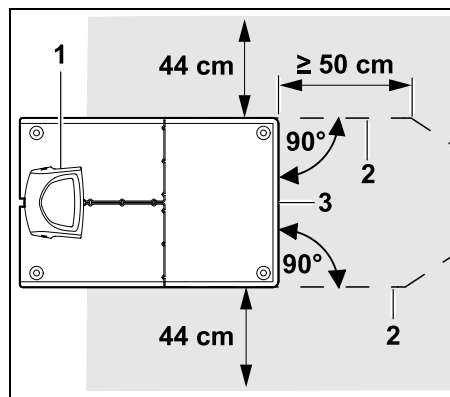
Start ved ekstern dockingstasjon:



Avgrensningstråden (1) festes til bakken med festeplugg (2) til **venstre** eller **høyre** bak bunnplaten direkte ved siden av en ledningsutgang.



Beregn en trådede (1) på ca. **2 m**.

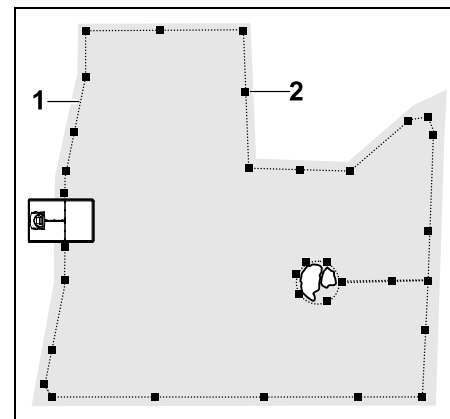


Legg ut avgrensningstråden (2) med 50 cm avstand i rett vinkel til bunnplaten foran og bak dockingstasjonen (1). Du kan deretter installere en passasje (⇒ 12.11) eller følge kanten av klippeområdet med avgrensningstråden.

Ved siden av bunnplaten (3) må det være en fritt kjørbær flate med en minimumsbredde på 44 cm.

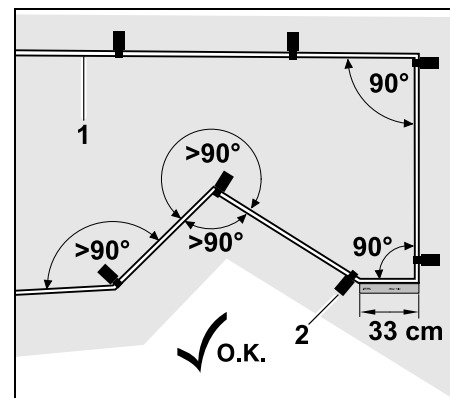
i Mer informasjon om installering av den eksterne dockingstasjonen finnes i kapittelet med installeringseksempler. (⇒ 27.)

Utlegging i klippeområdet:



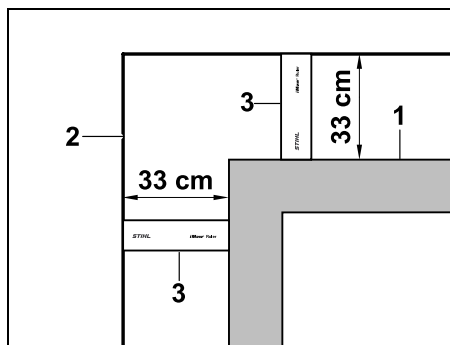
Legg avgrensningstråden (1) rundt klippeområdet og eventuelle hindringer (⇒ 12.9), og fest den til bakken ved hjelp av festeplugg (2). Kontroller avstandene med iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)

i Robotklipperen skal ikke på noe sted være mer enn 35 m fra avgrensningstråden, da trådsignalet ellers ikke vil kunne registreres.



Ikke legg tråden i spiss vinkel (mindre enn 90°). I tilsamlende plenhjørner fester du avgrensningstråden (1) til bakken ved hjelp av festeplugger (2) slik bildet viser.

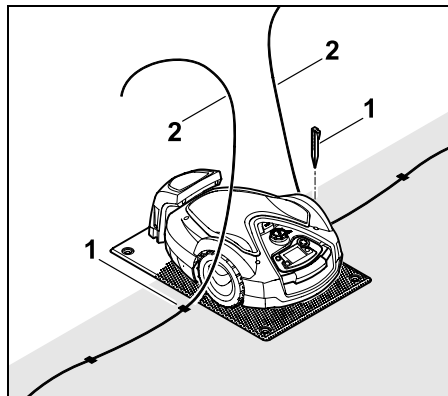
Etter et 90° hjørne må det legges en lengde som tilsvarer minst én iMOW® Ruler-lengde, før neste hjørne installeres.



Hvis tråden skal legges rundt høye hindringer som f.eks. murkanter eller oppbygde bed (1), må du holde tråddavstanden i hjørnene slik at robotklipperen ikke tar bort hindringen. Legg avgrensningstråden (2) ved hjelp av iMOW® Ruler (3), slik bildet viser.

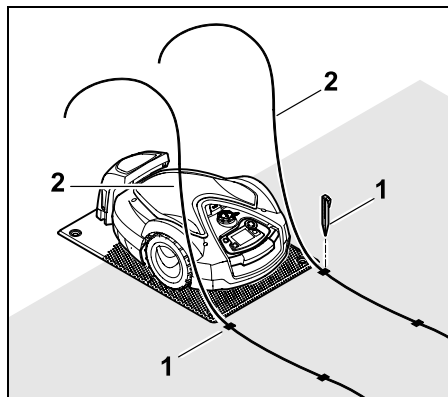
- Avgrensningstråden kan om nødvendig forlenges med de medfølgende forbindelsesstykkene. (⇒ 12.16)
- Hvis du har flere sammenhengende klippeområder, installerer du tilleggsarealer (⇒ 12.10) eller forbinder klippeområdene ved hjelp av passasjer. (⇒ 12.8)

Siste festeplugg ved intern dockingstasjon:




Slå inn den siste festepluggen (1) til venstre eller høyre for bunnplaten, direkte ved siden av ledningsutgangen. Klipp av avgrensningstråden (2) slik at du får en trådende på ca. 1,5 m.

Siste festeplugg ved ekstern dockingstasjon:



Slå inn den siste festepluggen (1) til venstre eller høyre bak bunnplaten, direkte ved siden av ledningsutgangen. Klipp av avgrensningstråden (2), slik at du får en trådende på ca. 2 m.

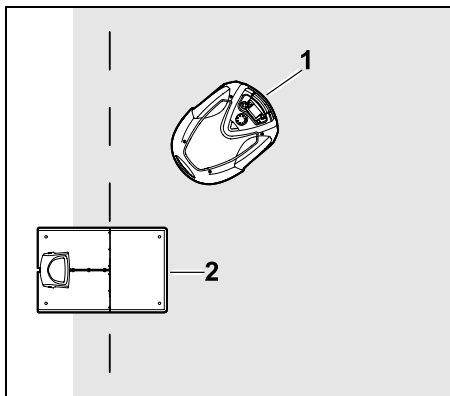
Avslutte utlegging:

- Kontroller at avgrensningstråden er godt festet på bakken. Som standard beregnes én festeplugg per meter. Avgrensningstråden skal alltid ligge på plenen. Slå festepluggene helt inn.
- Trykk på OK-knappen på styrekonsollen når arbeidet er avsluttet. 

- ! Hvis batterikapasiteten er for liten for de resterende trinnene i installasjonsveiviseren, kommer det opp en melding om dette. La i så fall robotklipperen stå og lade batteriet i dockingstasjonen. Når batteriet er tilstrekkelig oppladet, kan du trykke på OK-knappen for å gå til neste trinn i installasjonsveiviseren.

9.10 Koble til avgrensningstråden





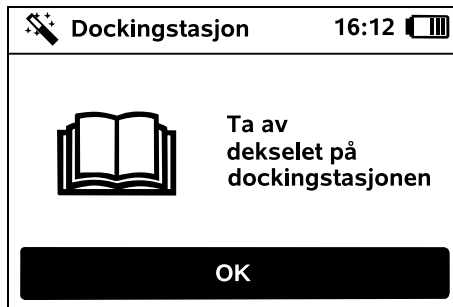
Plasser robotklipperen (1) innenfor klippeområdet bak dockingstasjonen (2) slik bildet viser, og trykk deretter på OK-knappen.

OK



Koble strømforsyningsenheten fra strømnettet ved å trekke ut støpselet, og trykk deretter på OK-knappen.

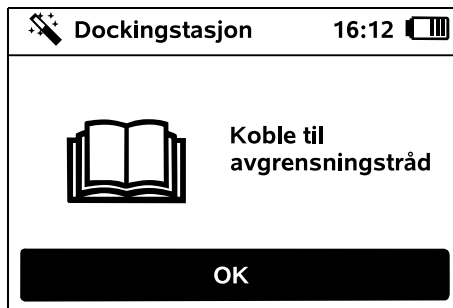
OK



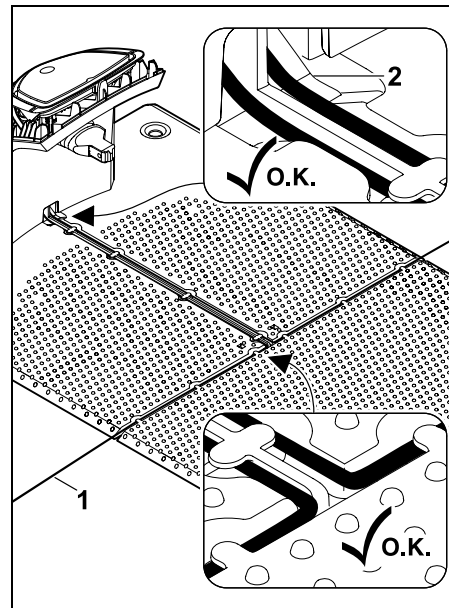
Ta av dekelet. (⇒ 9.2)

Trykk deretter på OK-knappen på styrekonsollen.

OK

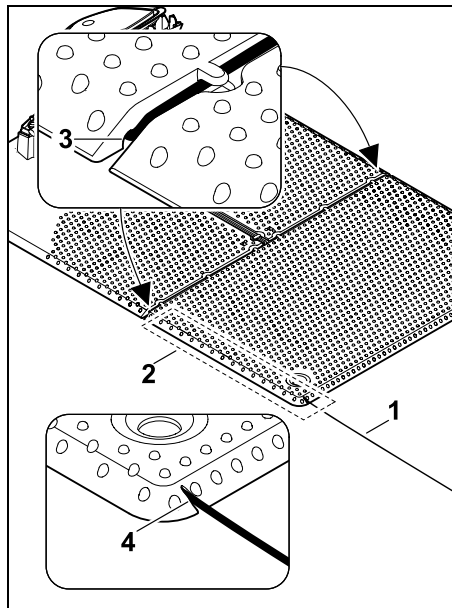


Avgrensningstråd ved intern dockingstasjon:

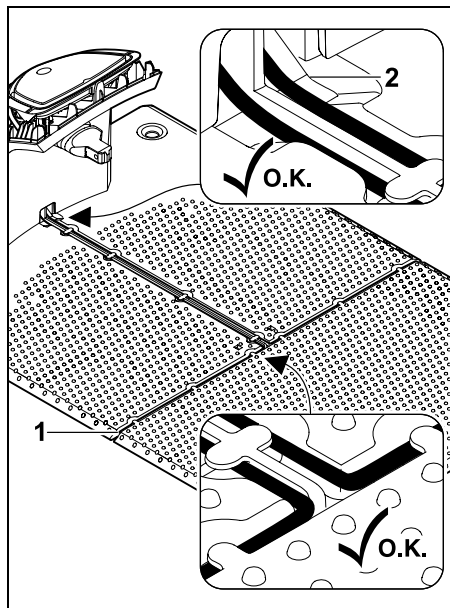


Legg avgrensningstråden (1) i kabelføringene på bunnplaten, og før den gjennom sokkelen (2).

Avgrensningstråd ved ekstern dockingstasjon:



Legg avgrensningstråden (1) i området (2) under bunnplaten. Tre tråden inn i trådutgangene (3, 4) – løsne kilene ved behov.



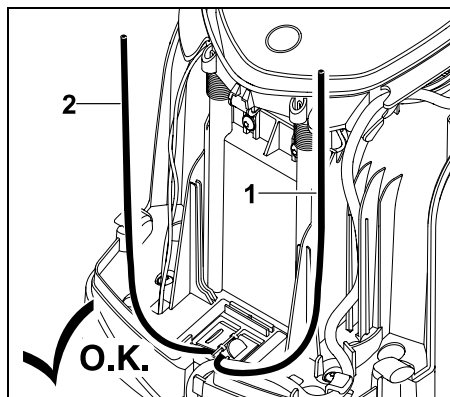
Legg avgrensningstråden (1) i kabelføringene på bunnplaten, og før den gjennom sokkelen (2).

Koble til avgrensningstråden:

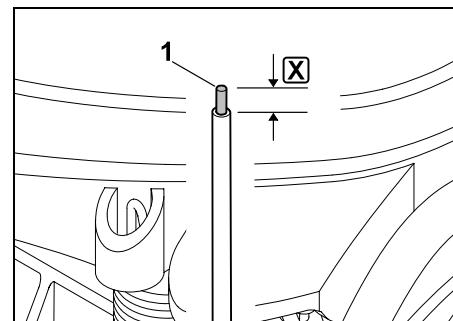


Merknad:

Pass på at kontaktene er rene (ikke korrodert eller skitne).

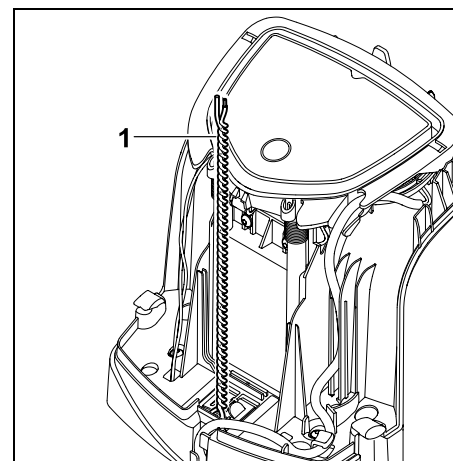


Forkort venstre trådende (1) og høyre trådende (2) til samme lengde. Lengde fra trådgang til trådende: **40 cm**



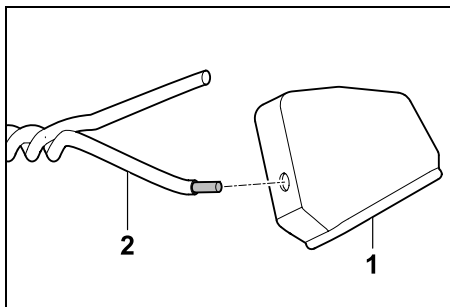
Avisoler venstre trådende (1) med et egnet verktøy til den angitte lengden **X**, og lag trådlisser.

X = 10-12 mm

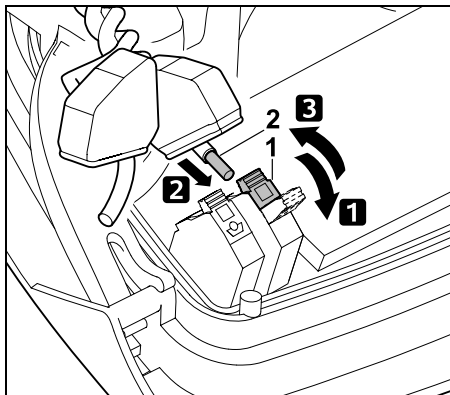


Knytt sammen de frie trådendene (1) som vist på bildet.

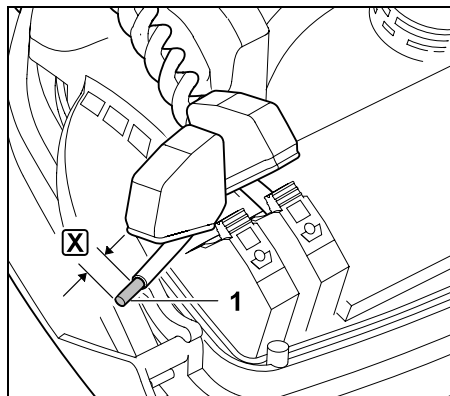
- Vipp ut panelet, og hold det oppe. (⇒ 9.2)



Træ en føring (1) på begge trådender (2).

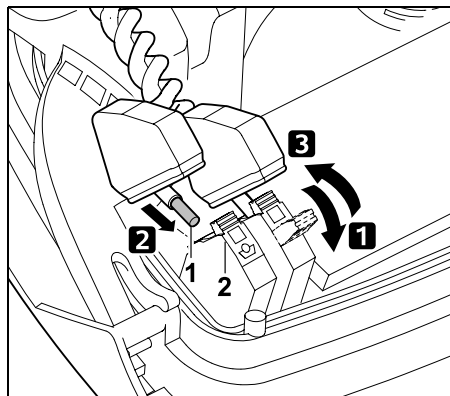


- 1** Vipp opp venstre klempak (1).
- 2** Før den avisolerte tråddenden (2) så langt som mulig inn i klemblokken.
- 3** Lukk klempaken (1).

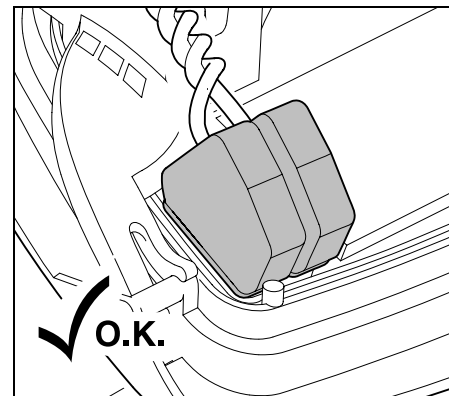


Avisoler høyre tråddende (1) med et egnet verkøy til den angitte lengden **X**, og lag trådlisser.

X = 10-12 mm



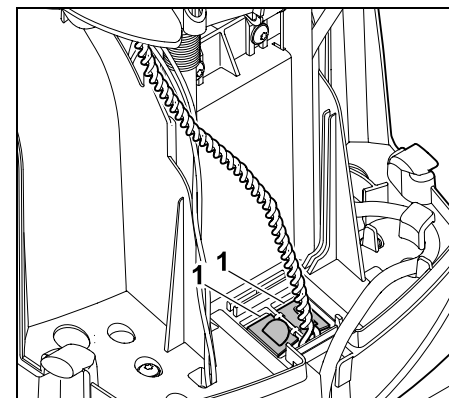
- 1** Vipp opp høyre klempak (1).
- 2** Før den avisolerte tråddenden (2) så langt som mulig inn i klemblokken.
- 3** Lukk klempaken (1).



Legg føringene over klemblokkene.

Kontroller at tråddendene er godt festet i klemblokken: Begge tråddendene må være godt festet.

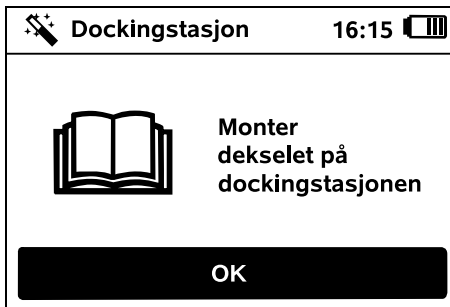
- Klapp igjen panelet. (⇒ 9.2)



Lukk dekslene på ledningskanalen (1).

- Trykk på OK-knappen på styrekonsollen når arbeidet er avsluttet.

OK

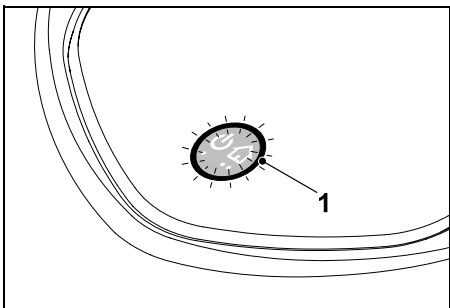


Monter dekselet. (⇒ 9.2)

Trykk deretter på OK-knappen på styrekonsollen.



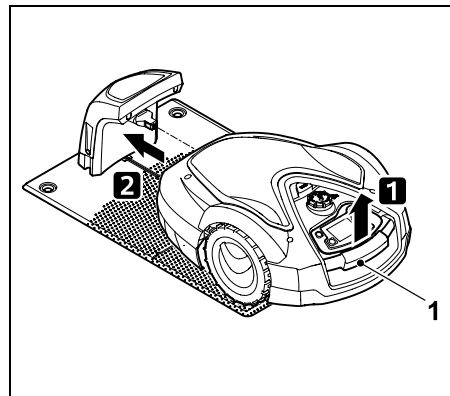
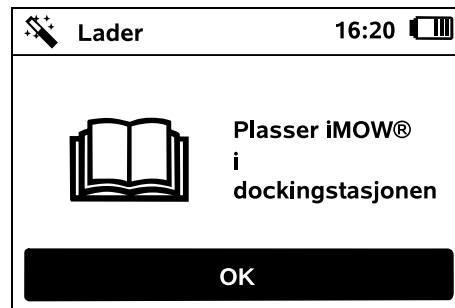
Koble strømforsyningsenheten til strømnettet ved å sette i støpselet, og trykk deretter på OK-knappen.



Når avgrensningstråden er riktig installert og dockingstasjonen er koblet til strømnettet, lyser LED-indikatoren (1).



Se kapitlet "Betjeningselementer på dockingstasjonen" for mer informasjon hvis LED-indikatoren ikke lyser slik den skal. (⇒ 13.1)



Løft robotklipperen litt opp etter bærehåndtaket (1) for å avlaste drivhjulene. Støtt maskinen på forhjulene, og skyv den inn i dockingstasjonen.

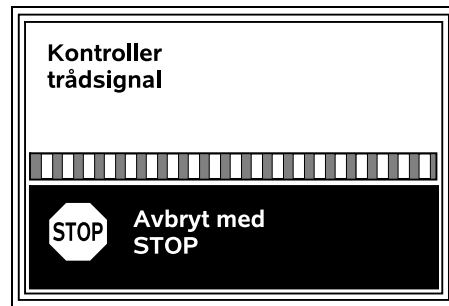
Trykk deretter på OK-knappen på styrekonsollen.



9.11 Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen

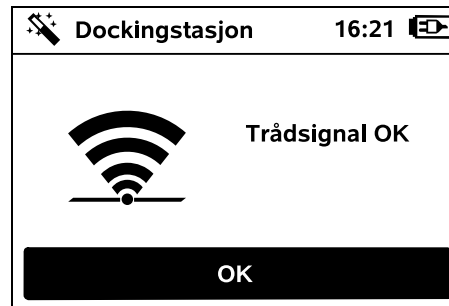


Før robotklipperen kan tas i bruk, må det bekreftes at trådsignalene fra dockingstasjonen mottas riktig. (⇒ 11.15)



Kontrollen av trådsignalet kan ta flere minutter. Hvis du vil avbryte sammenkoblingen, trykker du på den røde STOP-knappen på oversiden av maskinen. Du kommer da tilbake til forrige trinn i installasjonsveiviseren.

Normalt mottak



Trådsignal OK:

Displayet viser "Trådsignal OK". Robotklipperen og dockingstasjonen er nå forskriftsmessig sammenkoblet.



Fortsett førstegangsinstalleringen ved å trykke på OK-knappen.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Når sammenkoblingen er vellykket, aktiveres energimodusen "Standard". (⇒ 11.10)

Forstyrret mottak

Robotklipperen mottar **ikke noe trådsignal**:

Displayet viser "Ikke noe kantsignal".



Robotklipperen mottar et **forstyrret trådsignal**:

Displayet viser "Kontroller trådsignal".



Robotklipperen mottar et **feilpolet trådsignal**:

Displayet viser "Tilkoblingene byttet om eller iMOW® utenfor omr.".



Mulig årsak:

- Midlertidig feil
- Robotklipperen er ikke docket
- Avgrensningstråden er feil tilkoblet (polene er byttet om)
- Dockingstasjonen er slått av eller ikke koblet til strømmettet
- Feil på støpsel forbindelsene
- Avgrensningstråden er kortere enn minimumslengden
- En opprullet strømledning i nærheten av dockingstasjonen
- Avgrensningstrådene er for lange eller ikke knyttet godt nok sammen
- Brudd på avgrensningstråden

- Eksterne signaler fra f.eks. mobiltelefon eller fra en annen dockingstasjon
- Strømførende jordkabler, stålbetong eller forstyrrende metaller i bakken under dockingstasjonen
- Avgrensningstråden er lengre enn den maksimale lengden (⇒ 12.1)

Tiltak:

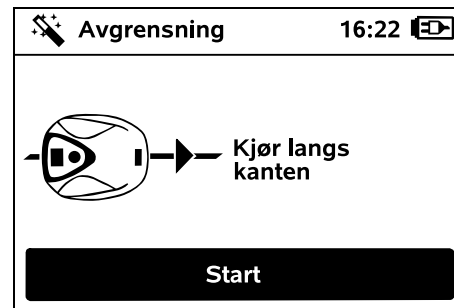
- Gjenta tilkobling uten ytterligere hjelpetiltak
- Dock inn robotklipperen (⇒ 15.7)
- Koble til endene på avgrensningstråden på riktig måte (⇒ 9.10)
- Kontroller strømtilkoblingen til dockingstasjonen, rull ut strømkabelen i nærheten av dockingstasjonen, ikke la den ligge opprullet
- Kontroller festet til trådene i klemblokken, kutt av for lange tråder, eller knytt sammen tråder (⇒ 9.10)
- På mindre klippeområder med en trådlengde på under 80 m må tilbehøret AKM 100 installeres sammen med avgrensningstråden. (⇒ 9.9)
- Kontroller lysdiodeindikatoren til dockingstasjonen (⇒ 13.1)
- Reparer ledningsbrudd
- Slå av mobiltelefoner eller dockingstasjoner i nærheten
- Endre posisjonen til dockingstasjonen, eller fjern eventuelle kilder til forstyrrelse under dockingstasjonen
- Bruk en avgrensningstråd med større diameter (spesialtilbehør)

Gjenta sammenkoblingen ved å trykke på OK-knappen etter at aktuelle hjelpetiltak er utført.



Kontakt en forhandler hvis trådsignalet ikke mottas riktig og de beskrevne tiltakene ikke løser problemet.

9.12 Kontrollere installeringen



Trykk på OK-knappen for å starte en kjøring langs plenkanten – klippeknyven vil ikke bli aktivert.



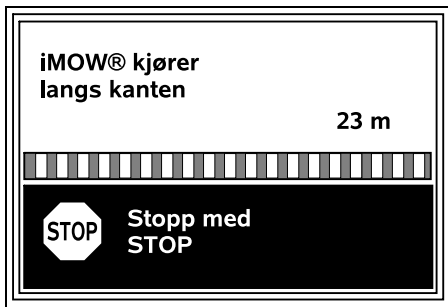
Etter førstegangsinstallering kjører robotklipperen under drift frem og tilbake langs kanten av klippeområdet. Derfor skal kjøringen langs kanten ved førstegangsinstallering også testes i begge retninger.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Under kjøringen langs plenkanten defineres robotklipperens **hjemmeområde**. (⇒ 14.5)

Hvis robotklipperen ikke mottar GPS-signal før kjøringen av plenkanten starter, vises teksten "Vent på GPS" på displayet. Selv om den ikke mottar GPS-signal, vil robotklipperen likevel starte kjøring av plenkanten etter noen minutter.



Under kjøring langs plenkanten går du bak robotklipperen og passer på at

- robotklipperen klipper kanten av klippeområdet slik det er planlagt
- avstanden mellom hindringene og grensene for klippeområdet er riktig
- ut- og inndocking fungerer som den skal

På displayet vises den tilbakelagte avstanden. Denne meterangivelsen er nødvendig for å stille inn **startpunkter** langs kanten av klippeområdet. (⇒ 11.14)

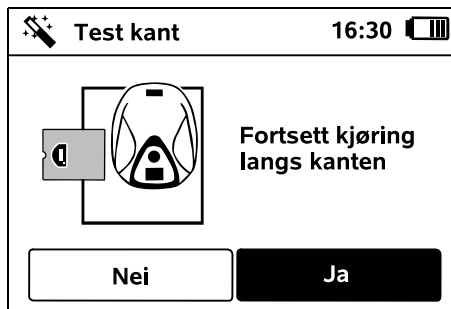
- Les av og noter den angitte verdien på det ønskede stedet. Still inn startpunkt manuelt etter førstegangsinstalleringen.

Kjøringen langs plenkanten avbrytes automatisk ved hindringer eller for bratte skråninger og kan også avbrytes manuelt ved å trykke på STOP-knappen.

- Hvis kjøringen langs plenkanten avbrytes automatisk, korrigerer du plasseringen av avgrensningstråden eller fjerner eventuelle hindringer.

- Kontroller posisjonen til robotklipperen før du fortsetter kjøringen langs plenkanten. Maskinen skal stå enten på avgrensningstråden eller innenfor klippeområdet med fronten vendt mot avgrensningstråden.

Fortsette kjøring etter avbrudd:



Velg **Ja** for å fortsette kjøringen langs plenkanten etter et avbrudd.

Hvis du velger **Nei**, avsluttes kjøringen langs avgrensningstråden, og du kommer til neste trinn i installasjonsveiviseren.

- i Anbefaling:** Ikke avbryt kjøringen langs plenkanten. Mulige problemer ved kjøring langs kanten av klippeområdet eller ved inndocking blir kanskje ikke oppdaget.

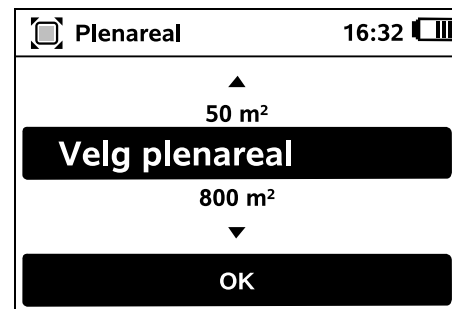
Kjøringen langs plenkanten kan om nødvendig utføres på nytt etter førstegangsinstallering. (⇒ 11.13)

Etter en full runde rundt klippeområdet docker robotklipperen inn. Deretter startes en ny kjøring langs plenkanten i motsatt retning.

Automatisk avslutning av kjøringen langs plenkanten:

Ved inndocking etter den andre fullstendige runden startes neste trinn i installasjonsveiviseren.

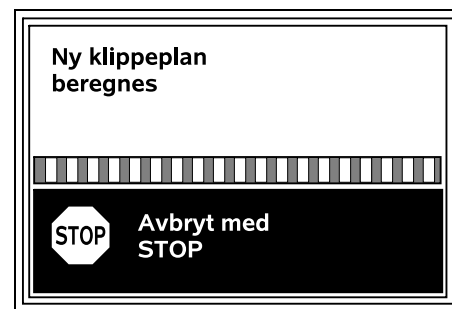
9.13 Programmere robotklipperen



Angi størrelsen på plenen, og bekreft med OK.



- i** Installerte sperreflater eller tilleggsarealer skal ikke tas med i beregningen av klippeområdet.



En ny klippeplan beregnes. Prosessen kan avbrytes ved å trykke den røde STOP-knappen på oversiden av maskinen.



Velg "Bekreft hver dag separat eller endre aktivtid", og trykk på OK.



Aktivtidene for mandag vises, og meny-punktet **Bekreft aktiviteter** aktiveres.



Når du trykker på OK, bekreftes alle aktivitetene, og neste dagsplan vises.



i På små klippeområder utføres ikke klipping hver ukedag. I slike tilfeller blir det ikke vist aktiviteter, og meny-punktet "Slett alle aktiviteter" bortfaller. Dager uten aktiviteter bekreftes tilsvarende med OK.

De viste **aktivitetene** kan endres. Dette gjøres ved å velge ønsket tidsintervall med styreknappen, og deretter trykke på OK. (⇒ 11.7)



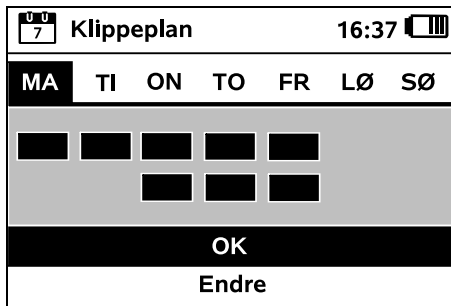
Hvis du vil legge til flere aktiviteter, velger du meny-punktet **Ny aktivtid**, og trykker på OK. Velg ønsket starttid og avslutningstidspunkt for den nye aktiviteten, og bekreft med OK. Det kan programmeres opptil tre aktiviteter per dag.



Hvis du vil slette alle de viste aktivitetene, velger du meny-punktet **Slett alle aktiviteter**, og bekrefter med OK.



Klippeplanen vises etter at aktivitetene for søndag er bekreftet.



Hvis du velger OK, bekreftes den viste klippeplanen, og du kommer til siste trinn i installasjonsveiviseren.



Hvis det er nødvendig med endringer, velger du **Endre**, og tilpasser aktivitetene individuelt.



Se til at ingen oppholder seg i fareområdet under aktivitetene. Tilpass aktivitetene deretter. Overhold de kommunale bestemmelsene for bruk av robotklippere, og følg anvisningene i kapitlet "For din egen sikkerhet" (⇒ 6.). Aktivitetene kan endres i Klippeplan-menyen enten umiddelbart eller etter fullført førstegangsinstallering. (⇒ 11.7) Kontakt ansvarlig myndighet for å avklare når på døgnet det er tillatt å bruke maskinen.

9.14 Avslutte førstegangsinstalleringen



Fjern alle fremmedlegemer (f.eks. leker, verktøy) fra klippeområdet.



Avslutt førstegangsinstalleringen ved å trykke på OK-knappen.



! Etter førstegangsinstalleringen er sikkerhetsnivå "Ingen" aktivert.

Anbefaling:

Still inn "Lav", "Middels" eller "Høy" sikkerhetsnivå. Dette hindrer at uvedkommende endrer innstillingene, eller at robotklipperen kan brukes sammen andre dockingstasjoner. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aktiver i tillegg GPS-beskyttelse. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



For at alle funksjonene på robotklipperen skal kunne brukes, må **iMOW® -appen** være installert og aktivert på en smarttelefon eller et nettbrett med Internett-forbindelse og GPS-mottaker. (⇒ 10.)

Lukk dialogvinduet med OK-knappen.



9.15 Første klippeomgang etter førstegangsinstalleringen

Hvis førstegangsinstalleringen avsluttes i en aktivtid, begynner robotklipperen å klippe plenen med en gang.



Hvis førstegangsinstalleringen avsluttes utenfor aktivtiden, kan du trykke på OK-knappen for å starte en klippeomgang. Velg "Nei" hvis du ikke vil at robotklipperen skal starte klipping.



10. iMOW® -app

Modellene **RMI 632 C, RMI 632 PC** kan betjenes med **iMOW®-appen**.

Appen er tilgjengelig for de vanligste operativsystemene i de aktuelle app-butikkene.



Du finner mer informasjon på nettsiden vår, web.imow.stihl.com/systems/.



Retningslinjene i kapitlet "For din egen sikkerhet" gjelder også for alle brukere av **iMOW®-appen**. (⇒ 6.)

Aktivering:

For at appen og robotklipperen skal kunne utveksle data, må forhandleren aktivere maskinen samt eierens e-postadresse. Det sendes en kobling for aktivering til e-postadressen.

iMOW®-appen må være installert og aktivert på en smarttelefon eller et nettbrett med Internett-forbindelse og GPS-

mottaker. E-postmottakeren defineres som administrator og hovedbruker av appen, og har full tilgang til alle funksjoner.



Ta vare på e-postadressen og passordet, slik at **iMOW®-appen** kan installeres på nytt hvis smarttelefonen eller nettbrettet skiftes ut (f.eks. hvis du har mistet mobilenheten).

Datatraffikk:

Dataoverføringen fra robotklipperen til Internett (M2M-tjeneste) er inkludert i kjøpsprisen. Dataoverføringen skjer ikke kontinuerlig, og det kan derfor ta noen minutter. Dataoverføringen fra appen til Internett medfører kostnader, avhengig av hvilken avtale du har med mobiloperatøren/Internett-leverandøren din. Disse kostnadene må du dekke selv.



Uten mobilforbindelse og app er GPS-beskyttelsen tilgjengelig kun uten varsling per e-post og SMS.

Hovedfunksjoner i appen:

- Sjekk og rediger klippeplanen
- Start klipping
- Slå på/av auto
- Send robotklipperen til dockingstasjonen
- Endre dato og klokkeslett



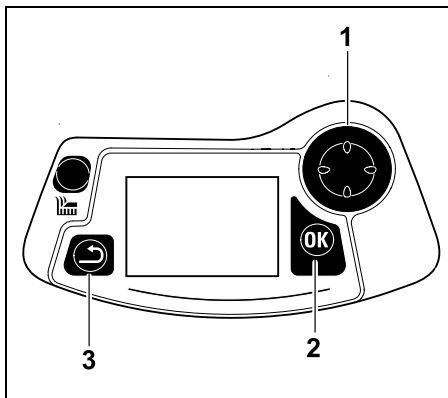
Endring av klippeplanen, start av en klippeomgang, aktivering og deaktivering av auto, hjemkjøring av robotklipperen og endring av dato og klokkeslett kan føre til aktivitet som andre personer ikke forventer. Personer som berøres, skal derfor alltid få beskjed på forhånd om mulig robotklipperaktivitet.

- Hent maskininformasjon og gjeldende plassering for robotklipperen

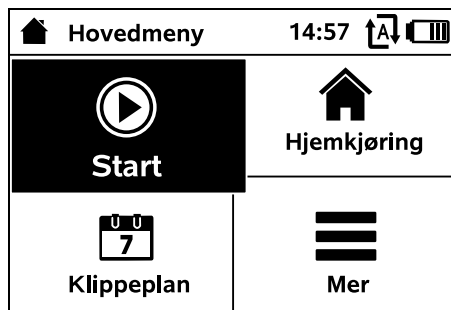
11. Meny

11.1 Betjening

- Ta ut styreconsollen hvis nødvendig. (⇒ 15.2)



Naviger i menyene ved hjelp av styreknappen (1), og bruk OK-knappen (2) for å bekrefte innstillinger og åpne menyer. Bruk Tilbake-knappen (3) for å gå ut av en meny.



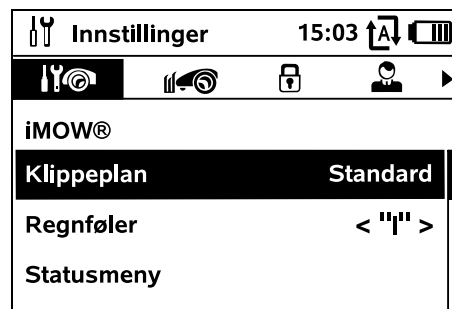
Hovedmenyen består av 4 undermenyer med knappefunksjonalitet. Den valgte undermenyen vises i svart, og åpnes med OK-knappen.



Andre menynivå blir vist som liste. Undermenyene velges ved å trykke styreknappen ned- eller oppover. Aktive menyoppføringer vises i svart.

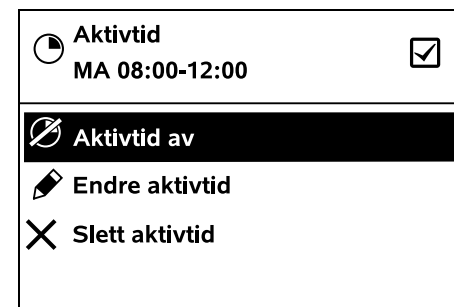
Rullefeltet i høyre kant av displayet angir at det kan vises flere oppføringer ved å trykke styreknappen ned- eller oppover.

Undermenyene åpnes ved å trykke på OK-knappen.



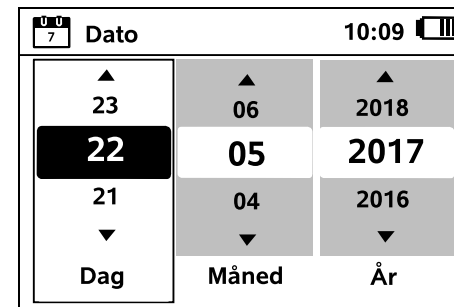
Undermenyene "Innstillinger" og "Informasjon" blir vist som registerkort. Registerkortene velges ved å trykke styreknappen mot venstre eller høyre, mens undermenyene velges ved å trykke

styreknappen ned- eller oppover. Aktive registerkort eller menyoppføringer vises i svart.



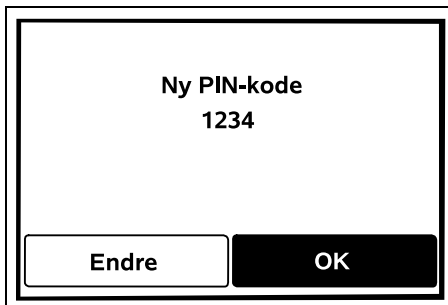
Undermenyene inneholder flere alternativer. Aktive listeoppføringer vises i svart. Når du trykker på OK-knappen, åpnes et valg- eller dialogvindu.

Valgvindu:



Innstillingsverdiene kan endres ved å trykke på styreknappen. Den aktuelle verdien er uthevet i svart. Verdiene bekreftes ved hjelp av OK-knappen.

Dialogvindu:



Ved lagring av endringer eller bekreftelse av meldinger vises et dialogvindu i displayet. Den aktive knappen vises i svart.

Hvis det tilbys valgmuligheter, kan den respektive knappen aktiveres ved å trykke styreknappen mot venstre eller høyre.

Trykk på OK-knappen for å bekrefte det valgte alternativet og åpne den overordnede menyen.

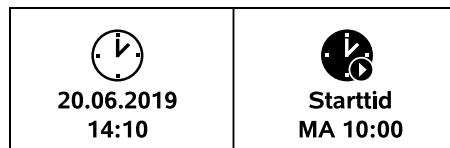
11.2 Statusmeny



Statusmenyen vises

- når du avslutter standby-modus for robotklipperen ved å trykke på en knapp

- når du trykker på Tilbake-knappen i hovedmenyen
- under drift



De to konfigurerbare feltene i øvre del av indikatoren kan vise informasjon om robotklipperen eller klippeomgangene. (⇒ 11.10)

Statusinformasjon uten løpende aktivitet – RMI 632, RMI 632 P:



Nederst i visningen vises teksten "iMOW@ driftsklar" sammen med det avbildede symbolet og Auto-statusen. (⇒ 11.7)

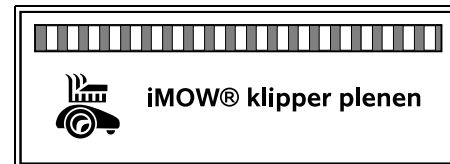
Statusinformasjon uten løpende aktivitet – RMI 632 C, RMI 632 PC:



Nederst i visningen vises navnet på robotklipperen (⇒ 10.), teksten "iMOW@ driftsklar" sammen med

det avbildede symbolet, Auto-statusen (⇒ 11.7) og informasjon om GPS-beskyttelse (⇒ 11.15).

Statusinformasjon under løpende aktivitet – alle modeller:



Under en løpende **klippeomgang** blir teksten "iMOW@ klipper plenen" vist på displayet sammen med et tilsvarende symbol. Tekstinformasjonen og symbolet tilpasses den aktuelle aktive prosessen.



Før klippeomgangen vises teksten "Obs! iMOW@ startet" og et varselssymbol.

En blinkende displaybelysning og et lydsignal varslers i tillegg at klippemotoren holder på å starte. Klippekniven slås på først noen sekunder etter at robotklipperen har blitt satt i bevegelse.

Kant av klippeområde:

Teksten "Kanten klippes" vises mens robotklipperen klipper kanten av klippeområdet.

Kjør til dockingstasjonen:

Når robotklipperen kjører tilbake til dockingstasjonen, vises den aktuelle årsaken i displayet (f.eks. utladet batteri, klipping avsluttet).



Lade batteriet:

Når batteriet lades, vises teksten "Batteriet lades".



Kjør til startpunkt:

Når robotklipperen kjører til et startpunkt når en klippeomgang starter, vises teksten "Startpunkt".



RMI 632 C, RMI 632 PC: Kjør til ønsket sone:

Når robotklipperen kjører til en ønsket sone når en klippeomgang starter, vises teksten "Kjører til ønsket sone".



Meldingsvisning – alle modeller:

Utenfor
Plasser iMOW® inne på
klippeområdet

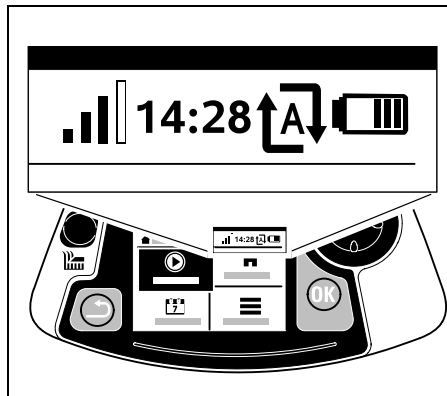
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Feil, forstyrrelser eller anbefalinger vises sammen med varselsymbolet, dato, klokkeslett og meldingskode. Hvis du har flere aktive meldinger, vises disse vekselvis. (⇒ 24.)



Hvis robotklipperen er driftsklar, vises melding og statusinformasjon vekselvis.

11.3 Informasjonsområde



Øverst til høyre i displayet vises følgende informasjon:

1. Batteriets ladetilstand, ev. ladingen
2. Auto-status
3. Klokkeslett
4. Mobilforbindelse (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Ladetilstand:

Batterisymbolet viser ladetilstanden.

Ingen stolper – batteri utladet
1 til 5 stolper – batteri delvis utladet
6 stolper – batteri fulladet



Under ladingen vises et **støpselsymbol** i stedet for batterisymbolet.



2. Auto-status:

Når auto-funksjonen er slått på, vises **Auto-symbolet**.



3. Klokkeslett:

Det aktuelle klokkeslettet vises i 24-timersformat.

4. Mobilforbindelse:

Signalstyrken til mobilforbindelsen vises med 4 stolper. Jo flere stolper som er fylt, desto bedre er mottaket.

Ved manglende Internett-forbindelse vises et mottakssymbol med en liten x.

Under initialiseringen av radiomodulen (kontroll av maskin- og programvare f.eks. etter at robotklipperen er slått på) vises et spørsmålstegn.



11.4 Hovedmeny



Hovedmenyen vises

- når du forlater statusindikatoren (⇒ 11.2) ved å trykke på OK-knappen
- når du trykker på Tilbake-knappen i det andre menyivået

1. Start (⇒ 11.5)

Klippetid
Startpunkt
Klipp i

2. Hjemkjøring (⇒ 11.6)



3. Klippeplan (⇒ 11.7)

Auto
Klippevarighet
Aktivtider
Ny klippeplan



4. Mer (⇒ 11.8)

Sperr iMOW®
Kantklipping
Innstillinger
Informasjon



11.5 Start

Start klipping	15:02
Klippetid	1.5 h
Startpunkt	Startpunkt 1
Klipping i	Hovedareal

1. Klippetid:

Du kan angi ønsket klippetid.

2. Startpunkt:

Du kan velge startpunktet som robotklipperen skal starte klipping fra. Dette alternativet er kun tilgjengelig når det er angitt startpunkter og robotklipperen befinner seg i dockingstasjonen.

3. Klipping i:

Du kan velge området som skal klippes. Dette alternativet er kun tilgjengelig hvis et tilleggsareal er installert.

11.6 Hjemkjøring

Robotklipperen kjører tilbake til dockingstasjonen og lader opp batteriet. Når auto er slått på, vil robotklipperen gjenoppta klipping av klippeområdet ved neste aktivtid.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robotklipperen kan også sendes tilbake til dockingstasjonen ved hjelp av appen. (⇒ 10.)

11.7 Klippeplan

Klippeplan	11:02
Automatisk klipping	På
Klippevarighet	18 h
Aktivtider	...
Ny klippeplan	

Automatisk klipping

På – automatisk klipping er slått på. Robotklipperen klipper plenen til neste aktivtid.

Av – alle aktivtider er deaktivert.

Sett på pause i dag – robotklipperen kjører ikke automatisk før neste dag. Dette alternativet er kun tilgjengelig når den aktuelle dagen fortsatt har igjen aktivtider.

Klippevarighet

Ukentlig klippetid kan stilles inn. Innstillingen er kun tilgjengelig ved bruk av klippeplanen "Dynamisk". Den forhåndsinnstilte verdien er tilpasset

størrelsen på klippeområdet. (⇒ 14.4) Følg anvisningene i kapitlet "Tilpasse programmeringen". (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klippevarigheten kan også stilles inn med appen. (⇒ 10.)

Aktivtider

Klippeplan	17:30					
MA	TI	ON	TO	FR	LØ	SØ


Den **lagrede klippeplanen** åpnes via "Aktivtider"-menyen i "Klippeplan"-menyen. De firkantede rutene under den respektive dagen representerer de lagrede aktivtidene. Svartmerkede aktivtider viser til når det kan klippes, mens grå flater er aktivtider uten klippeomganger, f.eks. aktivtider som er deaktivert.





Når auto-funksjonen er slått av, er hele klippeplanen inaktiv, og samtlige aktivtider vises i grått.


Hvis du vil redigere aktivtidene for en **enkelt dag**, aktiverer du den aktuelle dagen med styreknappen (trykk mot venstre eller høyre), og åpner undermenyen **Aktivtider**.




Klipping tillates i aktiviteter **med avkryssingsmerke**, og disse vises med svart i klippeplanen. 


Klipping er ikke tillatt i aktiviteter **uten avkryssingsmerke**, og disse vises med grått i klippeplanen. 

 Følg anvisningene i kapitlet "Råd for klipping – Aktivtider". (⇒ 14.3)
Pass på at ingen oppholder seg i fareområdet under aktivtidene.

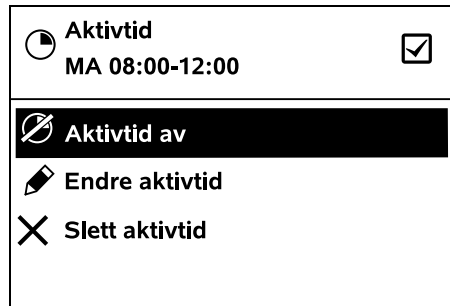
 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Aktivtidene kan også redigeres med appen. (⇒ 10.)



De lagrede aktivtidene kan velges og redigeres enkeltvis.


Menypunktet **Ny aktivtid** kan velges så lenge det er lagret færre enn 3 aktiviteter per dag. Aktivtidene kan ikke overlappe. 


Hvis robotklipperen ikke skal klippe på den valgte dagen, velger du menypunktet **Slett alle aktiviteter**. 


Endre aktiviteter:




Velg **Aktivtid av** eller **Aktivtid på** for å henholdsvis sperre eller frigi den valgte aktivtiden for automatisk klipping.  


Bruk **Endre aktivtid** for å endre tidsvinduet. 

Hvis den valgte aktivtiden ikke lenger er nødvendig, velger du menypunktet **Slett aktivtid**. 

 Hvis tidsvinduene ikke er tilstrekkelige for de nødvendige klippeomgangene og ladingene, forlenger eller legger du til flere aktiviteter eller reduserer klippevarigheten. En korresponderende melding vises i displayet.

Ny klippeplan

Bruk kommandoen **Ny klippeplan** for å slette alle de lagrede aktivtidene. Trinnet "Programmer robotklipperen" åpnes i installasjonsveiviseren. (⇒ 9.13) 

 Hvis omprogrammeringen avsluttes i en aktivtid, starter robotklipperen en automatisk klippeomgang så snart de enkelte dagsplanene er bekreftet.

11.8 Mer



1. Sperr iMOW®:

Aktiver maskinsperren.

Opphev sperren ved hjelp av den viste tastekombinasjonen. (⇒ 5.2)

2. Kantklipping:

Robotklipperen klipper kanten av klippeområdet etter aktivtering. Etter en fullført runde kjører robotklipperen tilbake til dockingstasjonen og lader opp batteriet.

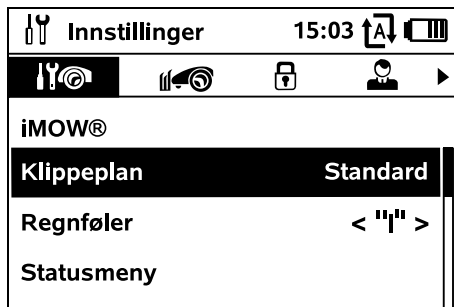
3. Manuell klipping:

Når du trykker på OK- og klippeknappen, kan kniven kobles inn og plenen klippes manuelt. Enheten styres med styreknappen. (⇒ 15.6)

4. Innstillinger(⇒ 11.9)

5. Informasjon(⇒ 11.17)

11.9 Innstillinger



1. iMOW®:

Tilpasning av maskininnstillingene (⇒ 11.10)



2. Installering:

Tilpasning av installeringen (⇒ 11.13)



3. Sikkerhet:

Tilpasning av sikkerhetsinnstillingene (⇒ 11.15)



4. Service:

Vedlikehold og service (⇒ 11.16)



5. Forhandleromr.:

Menyen er beskyttet med **forhandlerkoden**. Fagforhandleren bruker denne menyen ved utføring av forskjellige vedlikeholds- og servicearbeider.



11.10 iMOW® – maskininnstillinger

1. Klippeplan:

Standard: Robotklipperen klipper plenen under hele aktiviteten. Klippeomgangene avbrytes kun i forbindelse med lading. Klippeplanen Standard er forhåndsinnstilt.

Dynamisk: Hvor mange og hvor lange klippe- og ladeomganger som utføres i aktivitetene, tilpasses automatisk.

2. Regnføler:

Regnføleren kan stilles inn slik at klipping avbrytes eller ikke startes ved regn.



- Stille inn regnføleren (⇒ 11.11)

3. Statusmeny:

Velg informasjonen som skal vises i statusmenyen. (⇒ 11.2)



- Still inn statusindikatoren (⇒ 11.12)

4. Klokkeslett:

Still inn det aktuelle klokkeslettet. Pass på at det innstilte klokkeslettet samsvarer med det faktiske klokkeslettet, slik at robotklipperen klipper til ønsket tid.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klokkeslettet kan også stilles inn med appen. (⇒ 10.)

5. Dato:

Still inn den aktuelle datoen. Pass på at den innstilte datoen samsvarer med den faktiske datoen, slik at robotklipperen klipper til ønsket tid.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Datoen kan også stilles inn med appen. (⇒ 10.)

6. Datoformat:

Still inn ønsket datoformat.



7. Språk:

Still inn ønsket displayspråk. Språket som ble valgt ved førstegangsinstallering, er stilt inn som standard.



8. Kontrast:

Displaykontrasten kan justeres etter behov.



9. Energimodus

(RMI 632 C, RMI 632 PC):



I **Standard** er robotklipperen til enhver tid tilknyttet Internett og tilgjengelig med appen. (⇒ 10.)

I **ECO** deaktiveres telekommunikasjonen i hvilefaser for å redusere energiforbruket. Robotklipperen er da ikke tilgjengelig med appen. De siste tilgjengelige dataene vises i appen.

11.11 Stille inn regnføleren

Trykk styreknappen mot venstre eller høyre for å stille inn 5-trinns føleren. Den aktuelle verdien er vist med en strekgrafikk i Innstillinger-menyen.



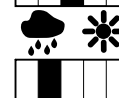
Flytting av regulatoren påvirker

- regnfølerens følsomhet,
- hvor lenge robotklipperen skal vente på at føleroverflaten tørker etter at det har regnet.

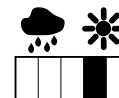
Ved **middels følsomhet** er robotklipperen klar til bruk ved normale, ytre forhold.



Skyv stolpen **mot venstre** for å klippe ved høyere fuktighet. Helt mot venstre betyr at robotklipperen klipper også ved svært våte forhold, og at klippeomgangen ikke avbrytes selv om føleren registrerer regndråper.



Skyv stolpen **mot høyre** for å klippe ved mindre fuktighet. Helt mot høyre betyr at robotklipperen bare klipper når regnføleren er helt tørr.



11.12 Stille inn statusmenyen

Hvis du vil konfigurere statusmenyen, velger du venstre eller høyre indikator med styreknappen, og bekrefter med OK.

Ladetilstand:

Batterisymbolet vises sammen med ladetilstanden i prosent.



Resttid:

Gjenværende klippevarighet i timer og minutter for inneværende uke. Denne visningen er kun tilgjengelig ved bruk av klippeplanen "Dynamisk".



Klokkeslett og dato:

Gjeldende dato og klokkeslett.



Starttid:

Start av neste planlagte klippeomgang. Ved løpende aktivtid vises teksten "aktiv".



Klippeomganger:

Antall utførte klippeomganger så langt.



Klippetimer:

Varigheten av de utførte klippeomgangene så langt.



Strekning:

Samlet tilbakelagt strekning.



Nett

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Signalstyrken til mobilforbindelsen med nettidentifikasjon. Hvis det vises en liten x eller et spørsmålstegn, betyr det at robotklipperen ikke har forbindelse med Internett. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



GPS-mottak

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

GPS-koordinatene til robotklipperen. (⇒ 11.17)



11.13 Installering

1. Korridor:

Slå på/av forskjøvet hjemkjøring. Når korridor er aktivert, kjører robotklipperen forskjøvet hjem til dockingstasjonen langs innsiden av avgrensningstråden.



Du kan velge mellom **tre varianter**:


Av – standardinnstilling
Robotklipperen kjører ved avgrensningstråden.

Smal – 40 cm

Robotklipperen kjører vekselvis ved avgrensningstråden eller ca. 40 cm forskjøvet.

Bred – 40 - 80 cm

Avstanden til avgrensningstråden velges tilfeldig innenfor denne korridoren ved hver hjemkjøring.

 I kombinasjon med en ekstern dockingstasjon samt med passasjer og trange steder må det installeres **søkestråder** for forskjøvet hjemkjøring. (⇒ 12.12)

Overhold en minimumsavstand til tråden på 2 m ved forskjøvet hjemkjøring.

2. Startpunkter:

Robotklipperen starter alltid klippeomgangene enten ved dockingstasjonen (standardinnstilling) eller ved ett av startpunktene.



Startpunkter må defineres

- hvis det skal kjøres direkte til enkelte partier fordi disse er utilstrekkelig klippet.
- hvis en passasje må krysses for å komme til klippeområder. I disse enkeltpartiene må det defineres minst ett startpunkt.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Startpunktene kan tildeles en **radius**. Robotklipperen klipper da alltid først innenfor sirkelen rundt startpunktet når den starter klippingen ved det aktuelle startpunktet. Først når dette partiet er bearbeidet, fortsettes klippingen i det øvrige klippeområdet.

- Stille inn startpunkter (⇒ 11.14)

3. Tilleggsarealer:

Frikoble tilleggsarealer.



Inaktiv – standardinnstilling

Aktiv – innstilling når det skal klippes i tilleggsarealer. Klippeområdet (hovedareal/tilleggsareal) må velges i "Start"-menyen. (⇒ 12.10)

4. Kantklipping:

Fastsett hyppighet for kantklipping.



Aldri – kanten klippes aldri.

Én gang – standardinnstilling, kanten klippes én gang i uken.


To ganger/tre ganger/fire ganger/fem ganger – kanten klippes to/tre/fire/fem ganger i uken.

5. Test kant:

Start kjøringen langs plenkanten for å kontrollere at avgrensningstråden er riktig plassert.



Trinnet for test av installeringen i installasjonsveiviseren åpnes. (⇒ 9.12)

 For å kontrollere at tråden er lagt ut riktig rundt sperreflater, plasserer du robotklipperen i klippeområdet og passer på at fronten vender mot sperreflaten. Start deretter kjøringen langs plenkanten.

Under kjøring langs plenkanten defineres robotklipperens hjemmeområde. Et hjemmeområde som allerede er lagret, utvides etter behov. (⇒ 14.5)

6. Ny installering:

Installasjonsveiviseren startes på nytt, og den eksisterende klippeplanen slettes. (⇒ 9.6)



11.14 Stille inn startpunkt

Innstillingen kan utføres ved å

- programmere startpunkter eller
- velge ønsket startpunkt og definere det manuelt

Legg inn startpunkt:

Når du trykker på OK-knappen, starter robotklipperen en programmeringskjøring langs avgrensningstråden. Hvis den ikke er docket inn, kjører den først til dockingstasjonen. Alle eksisterende startpunkter slettes.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Under programmeringskjøringen defineres robotklipperens hjemmeområde. Et hjemmeområde som allerede er lagret, utvides etter behov. (⇒ 14.5)

Under kjøringen kan det legges inn opptil 4 startpunkter ved å trykke på OK-knappen.

Avbryte programmeringen:

Manuelt – ved å trykke på STOP-knappen.
Automatisk – ved hindringer i kanten av klippeområdet.

- Hvis programmeringskjøringen avbrytes automatisk, korrigerer du plasseringen av avgrensningstråden eller fjerner eventuelle hindringer.

- Kontroller posisjonen til robotklipperen før du fortsetter programmeringskjøringen. Maskinen skal stå enten på avgrensningstråden eller innenfor klippeområdet med fronten vendt mot avgrensningstråden.

Avslutte programmeringen:

Manuelt – etter et avbrudd.

Automatisk – etter inndocking.

De nye startpunktene lagres ved å trykke på OK etter bekreftelse.

Starthypphet:

Starthyppheten angir hvor ofte en klippeomgang skal startes fra et startpunkt. Standardinnstillingen er 2 av 10 klippeomganger (2/10) ved hvert startpunkt.

- Starthyppheten kan om nødvendig endres etter programmering.
- Hvis programmeringen ble avsluttet for tidlig, sendes robotklipperen til dockingstasjonen ved hjelp av "Hjemkjøring"-menyen. (⇒ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Rundt hvert startpunkt kan det defineres en **radius** på mellom 3 m og 30 m etter programmeringen. De lagrede startpunktene er som standard ikke tilordnet en radius.



Startpunkt med radius:

Når klippeomgangen startes ved hvert av startpunktene, klipper robotklipperen først enkeltpartiet innenfor sirkelen rundt startpunktet. Deretter klippes resten av klippeområdet

Stille inn startpunkt 1 til 4 manuelt:

Fastslå avstanden mellom startpunktene og dockingstasjonen, og angi ønsket starthypphet.

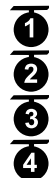
Avstanden

tilsvarende kjørestrækningen i meter fra dockingstasjonen til startpunktet, målt i urviserretningen.

Starthyppheten kan angis til mellom 0 av 10 klippeomganger (0/10) og 10 av 10 klippeomganger (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Rundt startpunktet kan det defineres en **radius** på mellom 3 m og 30 m.



Dockingstasjonen er definert som **startpunkt 0**, og klippeomganger vil som standard startes derfra.

Starthyppheten tilsvarende den beregnede restverdien på 10 av 10 utkjøringer.



11.15 Sikkerhet

1. Maskinsperre
2. Nivå
3. GPS-beskyttelse (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Endre PIN-kode
5. Startsignal
6. Varsellyd
7. Menylyd
8. Tastesperre
9. Koble iMOW® + dock

1. Maskinsperre:

Når du trykker på OK, aktiveres maskinsperren, og det er ikke lenger mulig å bruke robotklipperen.



Pass på å sperre robotklipperen før du vedlikeholder, rengjør, transporterer eller kontrollerer den. (⇒ 5.2)

- Trykk på tastekombinasjonen som vises på bildet (klippeknappen + OK-knappen), for å oppheve maskinsperren.



2. Trinn:

De aktive sperrene og sikkerhetsanordningene varierer alt etter hvilket av de fire sikkerhetsnivåene som er aktivert.



– Ingen:

Robotklipperen er ubeskyttet.

– Lav:

Angi PIN-kode er aktivert. Det må først angis PIN-kode for å koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen eller gjenopprette fabrikkinnstillingene.

– Middels:

Som "Lav", men i tillegg er tidssperren aktiv.

– Høy:

Det må alltid angis PIN-kode.



Anbefaling:

Still inn "Lav", "Middels" eller "Høy" sikkerhetsnivå.

- Velg ønsket nivå, og bekreft med OK. Tast eventuelt inn den 4-sifrede PIN-koden.

Angi PIN-kode:

Hvis du vipper opp klipperen i mer enn 10 sekunder, blir du bedt om å taste inn PIN-koden. Hvis PIN-koden ikke tastes inn i løpet av 1 minutt, utløses en alarm, og auto slås av.

Koblingssperre:

Du blir bedt om å taste inn PIN-koden før du kobler sammen robotklipperen og dockingstasjonen.

Tilb.st.sperre:

Du blir bedt om å taste inn PIN-koden før du gjenoppretter fabrikkinnstillingene på maskinen.

Tidssperre:

Hvis det er mer enn 1 måned siden sist du la inn PIN-koden, blir du bedt om å taste inn PIN-koden før du endrer en innstilling.

Innstill.vern:

Du blir bedt om å taste inn PIN-koden når du endrer innstillinger.

3. GPS-beskyttelse (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Slå på/av plasseringsovervåkingen. (⇒ 5.10)



Anbefaling:

Slå alltid på GPS-beskytt.

Legg inn eierens **mobiltelfonnummer** i appen (⇒ 10.), og still inn et av sikkerhetsnivåene "Lav", "Middels" eller "Høy" på robotklipperen.

4. Endre PIN-kode:

Den 4-sifrede PIN-koden kan endres ved behov.



Menypunktet "Endre PIN-kode" vises kun for sikkerhetsnivåene "Lav", "Middels" og "Høy".

- Tast først inn den gamle PIN-koden, og bekreft med OK.
- Tast inn den nye 4-sifrede PIN-koden, og bekreft med OK.



Anbefaling:

Noter ned den endrede PIN-koden.

Hvis du taster inn feil PIN-kode fem ganger, trenger du en 4-sifret **masterkode**, ellers blir auto slått av.

Henvend deg til en STIHL forhandler eller kontakt iMOW@ support direkte på support@imow.stihl.com for å få opprettet en masterkode. Oppgi det 9-sifrede serienummeret og den 4-sifrede datoen som blir vist på iMOW@ displayet.

5. Startsignal:

Du kan slå på/av lydsignalet som avgis før klippeknyen aktiveres.



6. Varsellyder:

Du kan slå på/av lydsignalet som utløses når robotklipperen støter på en hindring.



7. Menylyd:

Du kan slå på/av klykkelyden som høres når du åpner en meny eller bekrefter et valg med OK.



8. Tastesperre:

For å bruke tastene på styrekonsollen når tastesperren er aktivert, må du trykke og holde inne **Tilbake**-knappen og deretter trykke **styreknappen** forover. Tastesperren aktiveres 2 minutter etter siste tastetrykk.



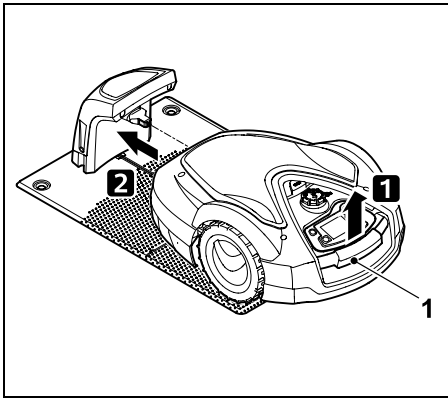
9. Koble iMOW® + dock:

Etter førstegangsbruk fungerer robotklipperen kun sammen med den medfølgende dockingstasjonen. Hvis du har byttet dockingstasjon eller elektroniske komponenter i robotklipperen, eller vil bruke robotklipperen sammen med en annen




dockingstasjon på et annet klippeområde, må du koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen.

- Installer dockingstasjonen, og koble til avgrensningstråden. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Løft robotklipperen litt opp etter bærehåndtaket (1) for å avlaste drivhjulene. Støtt maskinen på forhjulene, og skyv den inn i dockingstasjonen.

- Etter at du har trykket på OK-knappen og lagt inn PIN-koden, vil robotklipperen søke etter trådsignalet og lagre det automatisk. Denne prosessen tar flere minutter. (⇒ 9.11)

 Du blir ikke spurt om PIN-kode hvis "Ingen" er valgt som sikkerhetsnivå.

11.16 Service

1. Knivskift:

Monteringen av ny klippekniv bekreftes med OK. Telleren tilbakestilles.

2. Søk etter ledningsbrudd:

Hvis den røde lysdioden på dockingstasjonen blinker raskt, betyr det at avgrensningstråden er brutt. (⇒ 13.1)

- Søk etter ledningsbrudd (⇒ 16.7)


3. Vinterlagring:


Når du trykker på OK, settes robotklipperen i vinterlagringsmodus. Innstillingene bevares, men dato og klokkeslett tilbakestilles.

- Lad batteriet helt opp før vinterlagring.
- Trykk på en knapp for å vekke maskinen når den skal tas i bruk igjen.









4. Tilb.still innstill.:

Når du trykker på OK, gjenoprettes fabrikkinnstillingene for robotklipperen, og installasjonsveiviseren startes på nytt. (⇒ 9.6)


- Trykk på OK-knappen, og legg deretter inn PIN-koden. 

 Du blir ikke spurt om PIN-kode hvis "Ingen" er valgt som sikkerhetsnivå.

11.17 Informasjon


 Informasjon	10:32			
				
Meldinger				
Regn registrert		FR 13:52		
Anbefaling		SØ 15:00		


1. Meldinger:

Liste over alle aktive feil, forstyrrelser og anbefalinger. Visning sammen med tidspunktene for når de oppstod. Hvis det ikke er oppdaget feil/forstyrrelser, 

vises teksten "Ingen meldinger". Trykk på OK-knappen for mer detaljert meldingsinformasjon. (⇒ 24.)

2. Hendelser:

Liste over de siste aktivitetene for robotklipperen.  Trykk på OK-knappen for mer detaljert informasjon om hendelsene (tilleggstekst, tidspunkt og kode).

 Kontakt forhandleren for mer informasjon hvis enkelte av aktivitetene forekommer uvanlig ofte. Feil som oppstår under normal drift, dokumenteres i meldingene.

3. iMOW®-status:

Informasjon om robotklipperen. 

- Ladetilstand:
Batterikapasitet i prosent.
- Resttid:
Gjenværende klippevarighet i timer og minutter for inneværende uke. Denne visningen er kun tilgjengelig ved bruk av klippeplanen "Dynamisk".
- Dato og klokkeslett
- Starttid:
Start av neste planlagte klippeomgang.
- Klippeomganger:
Antall avsluttede klippeomganger.
- Klippetimer:
Samlet varighet av alle de avsluttede klippeomgangene angitt i timer.
- Strekning:
Samlet tilbakelagt strekning i meter.
- Ser.-No.:
Robotklipperens serienummer. Dette er også angitt på merkeplaten i rommet under styrekonsollen.

- Service:
Datoen for siste utførte service hos en STIHL forhandler.
- Batteri:
Batteriets serienummer.
- Programvare:
Installert maskinprogramvare.

4. Plenstatus:

Informasjon om plenen.



- Klippeområde i kvadratmeter:
Verdien angis ved førstegangsinstallering eller ved eventuell ny installering. (⇒ 9.6)
- Rundetid:
Hvor lenge hver runde rundt klippeområdet varer i minutter og sekunder.
- Startpunkt 1–4:
Hvor mange meter det respektive startpunktet befinner seg fra dockingstasjonen, målt i urviserretningen. (⇒ 11.14)
- Omfang:
Klippeområdets omfang målt i meter.
- Kantklipping:
Hyppighet for kantklippinger per uke (⇒ 11.13)

5. Radiomodulstatus

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Informasjon om radiomodulen



- Satellitter:
Antall satellitter som er innenfor rekkevidde.
- Posisjon:
Aktuell posisjon for robotklipperen. Tilgjengelig ved tilstrekkelig satellittforbindelse.

- Signalstyrke:
Signalstyrken til mobilforbindelsen: Jo flere pluss-tegn (maks "++++") som vises, desto bedre er forbindelsen.
- Nett:
Nettidentifikasjon som består av landskode (MMC) og operatørkode (MNC).
- Mobilnummer:
Eierens mobiltelefonnummer (legges inn i appen). (⇒ 10.)
- IMEI:
Radiomodulens maskinvernummer.
- IMSI:
Internasjonal abonnent-ID for mobilnummer.
- SW:
Radiomodulens programvareversjon.
- Ser.-No.:
Radiomodulens serienummer.
- Modem SN:
Modemets serienummer.

12. Avgrensningstråd



Før du legger ut
avgrensningstråden

(særlig før førstegangsinstallering), er det viktig at du leser hele kapitlet og planlegger utleggingen nøye.

Utfør førstegangsinstallering ved hjelp av installasjonsveiviseren. (⇒ 9.6)

Kontakt en STIHL forhandler hvis du ønsker hjelp med å forberede klippeområdet og installere avgrensningstråden.



Test installeringen før avgrensningstråden festes endelig. (⇒ 9.12) Det er som regel nødvendig å tilpasse utleggingen ved passasjer, smale partier eller sperreflater.

Avvik kan forekomme

- hvis robotklipperens tekniske muligheter utfordres, for eksempel ved svært lange passasjer, eller hvis avgrensningstråden legges ut i et område med metallgjenstander, for eksempel hvis det er metall under plenen (f.eks. vann- og strømledninger).
- når klippeområdet strukturmessig endres for å tilpasses bruk av robotklipperen.



De angitte tråдавstandene i denne bruksanvisningen tilpasses etter utleggingen av avgrensningstråden på gressflaten.

Avgrensningstråden kan også graves ned opptil 10 cm under bakken (f.eks. med et maskinelt utleggingsredskap).

Nedgraving i bakken påvirker som regel signalmottaket, særlig hvis det legges ut heller eller belegningsstein over avgrensningstråden. Robotklipperen kjører om nødvendig videre med forskyvning utover langs avgrensningstråden, og dette krever da større plass i passasjer, smale partier og ved kjøring langs kanten. Tilpass trådutleggingen ved behov.

12.1 Planlegge utlegging av avgrensningstråden

i Se **installasjonseksempelene** bakerst i bruksanvisningen. (⇒ 27.) Installer sperreflater, passasjer, tilleggsarealer, søkestråder og trådreserver samtidig som du legger ut avgrensningstråden, slik at du slipper senere korrigeringer.

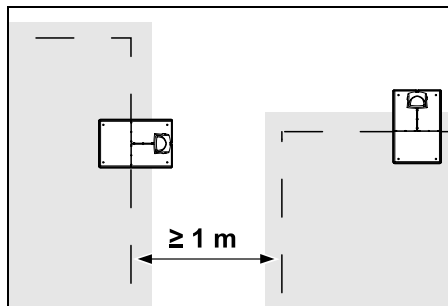
- Bestem **hvor dockingstasjonen** skal stå. (⇒ 9.1)
- Fjern eventuelle **hindringer** fra klippeområdet, eller installer sperreflater. (⇒ 12.9)
- **Avgrensningstråd:** Avgrensningstråden skal legges i en ubrutt sløyfe rundt hele klippeområdet. Maksimal lengde: **500 m**

i På mindre klippeområder med en trådlengde på under 80 m må tilbehøret AKM 100 installeres sammen med avgrensningstråden. (⇒ 9.9)

- **Passasjer og tilleggsarealer:** Hvis du vil klippe hele klippeområdet automatisk, forbinder du de ulike områdene ved hjelp av **passasjer**. (⇒ 12.11) Hvis det ikke er nok plass til dette, oppretter du **tilleggsarealer**. (⇒ 12.10)
- Vær oppmerksom på **avstandene** ved utlegging av avgrensningstråden (⇒ 12.5):
ved tilstøtende kjørbare flater (nivåforskjell på mindre enn +/- 1 cm, f.eks. gangveier): **0 cm**
ved passasjer: **27 cm**

ved høye hindringer (f.eks. murer, trær): minst **33 cm**
ved smale partier: **54 cm**
ved vannflater og steder med veltefare (kanter, trinn): **100 cm**

- **Hjørner:** Unngå å legge tråden i spiss vinkel (mindre enn 90°).
- **Søkestråder:** Hvis forskjøvet hjemkjøring (korridor) skal brukes, må det installeres søkestråder ved passasjer eller ved den eksterne dockingstasjonen. (⇒ 12.12)
- **Trådreserver:** For å gjøre det enklere å endre utleggingen av avgrensningstråden i etterkant, bør du installere flere trådreserver. (⇒ 12.15)



Klippeområdene skal ikke overlape hverandre. Sørg for minst **≥ 1 m** avstand mellom avgrensningstrådene på klippeområder.

i Opprullede restlengder med avgrensningstråd kan føre til forstyrrelser, og må fjernes.

12.2 Lage en skisse over klippeområdet



Det anbefales å lage en skisse over klippeområdet når robotklipperen og dockingstasjonen skal installeres. Det er satt av en side til dette i begynnelsen av bruksanvisningen.

Pass på å oppdatere skissen ved eventuelle senere endringer.

Skisseinnhold:

- **Omriss av klippeområdet** med viktige hindringer, grenser og eventuelle sperreflater som robotklipperen skal unngå. (⇒ 27.)
- Plassering av **dockingstasjonen** (⇒ 9.8)
- Plassering av **avgrensningstråden**
Gresset vil i løpet av noen uker gro over begrensningstråden, og den vil ikke lenger være synlig. Pass særlig på å merke avgrensningstråd som er lagt rundt hindringer. (⇒ 12.3)
- Plassering av **forbindelsesstykker**
Forbindelsesstykkene som benyttes, vil etter kort tid ikke lenger være synlige. Noter derfor ned plasseringen, i tilfelle du trenger å bytte dem. (⇒ 12.16)

12.3 Legge ut avgrensningstråden

i Bruk bare originale festeplugger og original avgrensningstråd. **Installeringssett** med det nødvendige installeringsmaterialet er tilgjengelig som tilbehør hos STIHL forhandleren. (⇒ 18.)

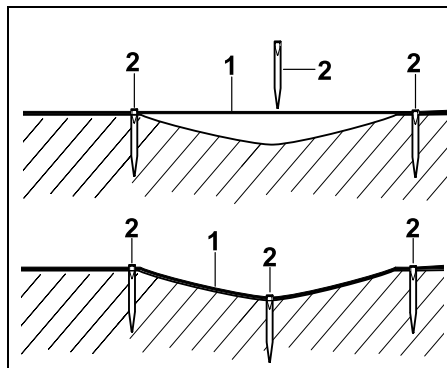
Tråden kan legges ut med eller mot urviseren.

Fjern festepluggene med en kombitang eller et annet egnet verktøy – ikke prøv å dra dem ut ved hjelp av avgrensningstråden.

Lag en skisse som viser hvor avgrensningstråden er lagt ut. (⇒ 12.2)



- Installer dockingstasjonen. (⇒ 9.8)
- Start ved dockingstasjonen og legg avgrensningstråden rundt klippeområdet og eventuelle hindringer (⇒ 12.9). Fest tråden til bakken ved hjelp av festeplugger. Kontroller avstandene med iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)
Følg anvisningene i kapitlet "Førstegangsinstallering". (⇒ 9.9)
- Koble til avgrensningstråden. (⇒ 9.10)

i Merknad: For å unngå ledningsbrudd er det viktig at avgrensningstråden ikke strammes for mye. Ved bruk av utleggingsmaskin er det særlig viktig å passe på at avgrensningstråden ruller lett av spolen.

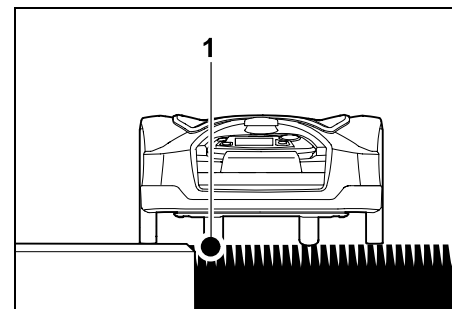


Legg avgrensningstråden (1) over bakken, og fest den med ekstra festeplugger (2) der underlaget er ujevnt. Dette hindrer at klippekniven kutter av tråden.

12.4 Koble til avgrensningstråden

- Trekk ut støpselet, og ta deretter av dekselet på dockingstasjonen. 
- Legg avgrensningstråden i kabelføringene på bunnplaten, før den gjennom sokkelen, avisoler endene, og koble til dockingstasjonen. Følg anvisningene i kapitlet "Førstegangsinstallering". (⇒ 9.10)
- Monter dekselet på dockingstasjonen, og sett deretter inn støpselet. 
- Kontroller trådsignal. (⇒ 11.13)
- Kontroller inndockingingen. (⇒ 15.7)
Hvis nødvendig, retter du opp plasseringen av avgrensningstråden i området rundt dockingstasjonen.

12.5 Tråдавstander – bruk av iMOW® Ruler

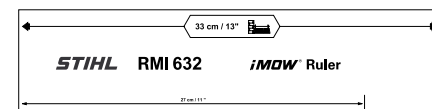


Langs kjørbare hindringer som terrasser og kjørbare veier, kan avgrensningstråden (1) **legges ut uten avstand**. Robotklipperen kjører da med ett bakhjul utenfor klippeområdet. Maks nivåforskjell til gressroten: **+/- 1 cm**


i Ved klipping av plenkanter må du passe på at avgrensningstråden ikke skades. Installer om nødvendig avgrensningstråden med litt avstand (2 - 3 cm) til plenkanter.

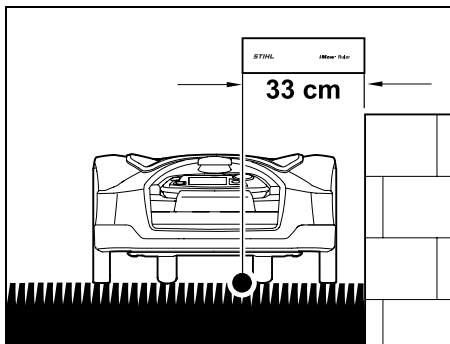
Måle tråдавstander med iMOW® Ruler:

Mål opp avstanden med iMOW® Ruler for å sikre at avgrensningstråden legges i riktig avstand til kanten av klippeområdet og eventuelle hindringer.



Høy hindring:

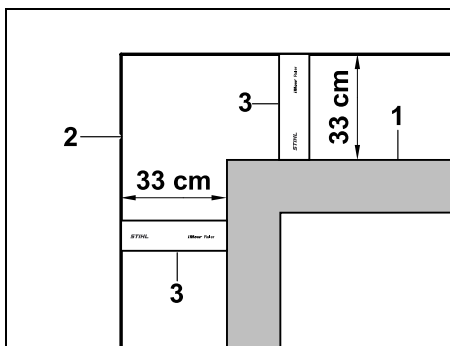
Avstand mellom avgrensningstråden og en høy hindring. 



Robotklipperen må kjøre helt innenfor klippeområdet og kan ikke berøre hindringen.

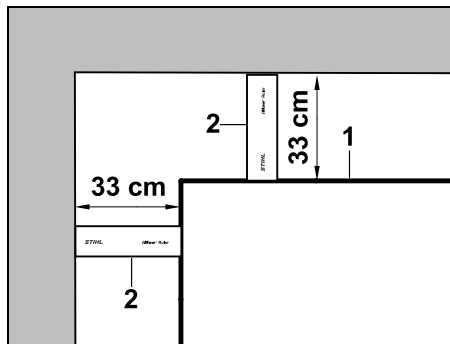
Med en avstand på 33 cm vil robotklipperen kjøre langs avgrensningstråden rundt en høy hindring i et hjørne uten å støte mot hindringen.

Utlekking rundt høye hindringer:



Hvis tråden skal legges rundt høye hindringer (1) som f.eks. murkanter eller oppbygde bed, må du sørge for riktig avstand, slik at robotklipperen ikke tar borti hindringen. Legg avgrensningstråden (2) ved hjelp av iMOW® Ruler (3), slik bildet viser.

Trådavstand: 33 cm

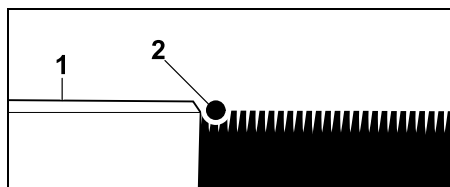


Mål trådavstanden med iMOW® Ruler (2) hvis avgrensningstråden (1) skal legges på en høy hindring i et indre hjørne.

Trådavstand: 33 cm

Måling av høyden på hindringer:

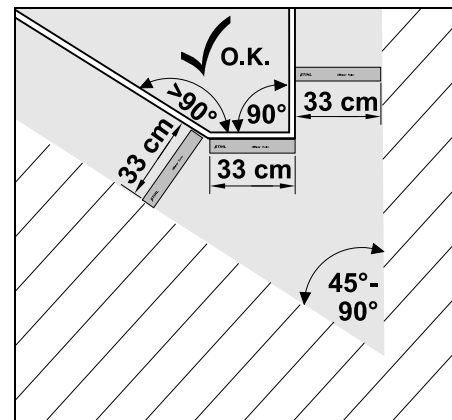
Robotklipperen kan kjøre på tilstøtende flater som f.eks. veier, hvis nivåforskjellen er mindre enn +/- 1 cm.



Høydeforskjellen til den kjørbare hindringen (1) er mindre enn +/- 1 cm: Legg ut avgrensningstråden (2) uten avstand til hindringen.

i Juster eventuelt **klippehøyden** slik at robotklipperen ikke støter borti hindringer med klippeaggregatet. Når den laveste klippehøyden er stilt inn, kan robotklipperen kun kjøre over lave nivåforskjeller, som angitt.

12.6 Spisse hjørner



I tilsmalnende plenhjørner (45°–90°) legger du avgrensningstråden slik bildet viser. Avstanden mellom de to vinklene må være minst **33 cm** for at robotklipperen skal kunne kjøre langs kanten.

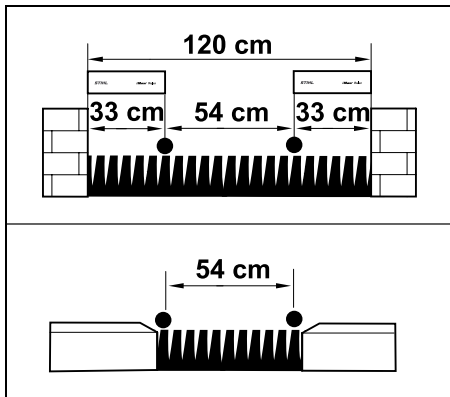
Hjørner som er smalere enn 45°, skal ikke inkluderes i utleggingen.

12.7 Smale partier

i Hvis det er installert et smalt parti i klippeområdet, må den forsinkede hjemkjøringen (korridor) være slått av (⇒ 11.13) eller søketråder være installert. (⇒ 12.12)

Robotklipperen kjører automatisk også på smale partier, forutsatt at minimum trådavstand overholdes. Smalere partier av klippeområdet må sperres av ved utlegging av avgrensningstråden.

Hvis to klippeområder er forbundet med hverandre gjennom et kjørbart, smalt parti, kan det installeres en passasje. (⇒ 12.11)



Minimum tråдавstand er **54 cm**.

Dette gir følgende plassbehov på **smale partier**:

- mellom høye hindringer som er over +/- 1 cm (f.eks. murer): **120 cm**.
- mellom tilstøtende, kjørbare flater med mindre nivåforskjell enn +/- 1 cm (f.eks. gangveier): **54 cm**.

12.8 Installere forbindelsesstrekninger

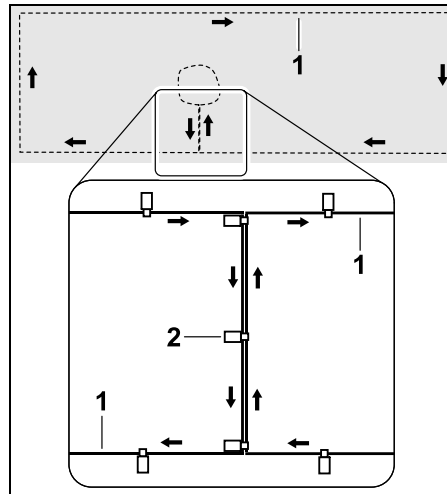
Robotklipperen ignorerer avgrensningstrådsignalet hvis de parallelle trådene er lagt for nært inntil hverandre. Installer forbindelsesstrekninger hvis

- det skal installeres tilleggsarealer (⇒ 12.10)
- det må brukes sperreflater (⇒ 12.9)



STIHL anbefaler at eventuelle forbindelsesstrekninger og sperreflater/tilleggsarealer legges samtidig med avgrensningstråden.

Hvis installeringen utføres i etterkant, må du kutte kantsløyfen og deretter integrere forbindelsesstrekningene ved hjelp av de medfølgende forbindelsesstykkene. (⇒ 12.16)



Avgrensningstråden (1) i forbindelsesstrekninger skal legges parallelt, uten at trådene overlapper eller ligger for nær hverandre. Fest forbindelsesstrekningen på bakken ved hjelp av et tilstrekkelig antall festepluggar (2).

12.9 Sperreflater

Sperreflater må installeres

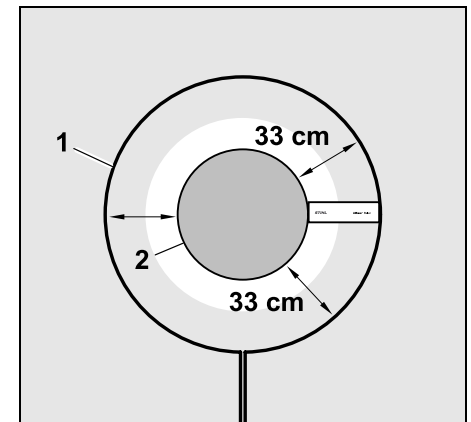
- rundt hindringer som robotklipperen ikke skal komme borti

- rundt hindringer som ikke er tilstrekkelig stabile
- rundt hindringer som er for lave Minstehøyde: 10 cm

STIHL anbefaler

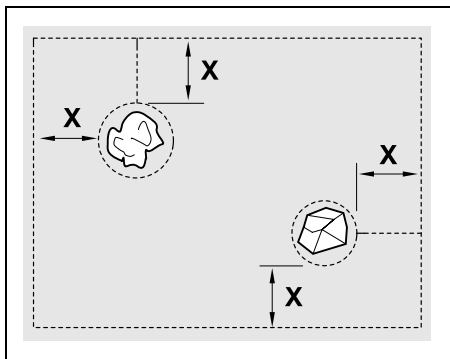
- at du fjerner hindringene eller unngår dem ved hjelp av sperreflater
- at du kontrollerer sperreflatene ved hjelp av kommandoen "Test kant" etter førstegangsinstalleringen eller etter endringer i trådinstalleringen (⇒ 11.13)

Avstand for plassering av avgrensningstråden rundt en sperreflate: **33 cm**



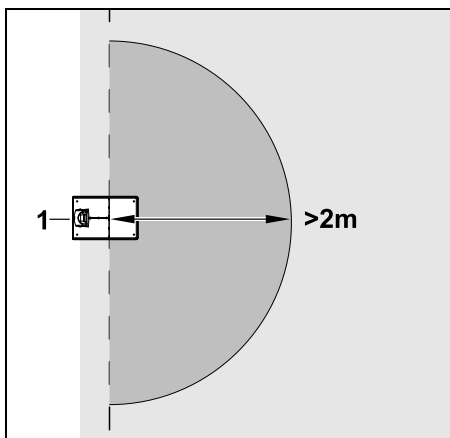
Robotklipperen kjører langs avgrensningstråden (1) rundt hindringen (2) uten å støte mot den.

For å sikre robust drift bør sperreflatene generelt være runde, og ikke ha oval, kantet eller innoverbuet form.

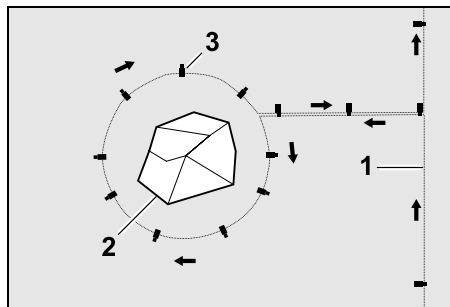


Sperreflatene må ha en **minimumsdiameter** på 66 cm. **Avstanden til kantsløyfen (X)** må være større enn 54 cm.

i Anbefaling: Sperreflater bør ha en diameter på maksimalt 2–3 m.



For å unngå å forstyrre inndocking skal det ikke installeres sperreflater nærmere enn **2 m** fra dockingstasjonen (1).

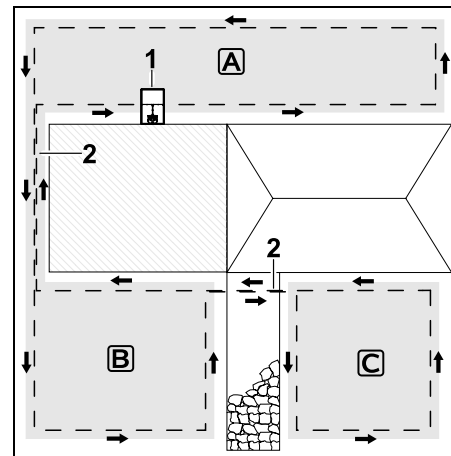


Før avgrensningstråden (1) fra kanten og frem til hindringen (2), og pass på at avstanden blir riktig (bruk iMOW® Ruler). Fest deretter tråden på bakken ved hjelp av et tilstrekkelig antall festeplugger (3). Når dette er gjort, fører du avgrensningstråden tilbake til kanten.

Avgrensningstråden skal legges **parallelt** i en forbindelsesstrekning mellom hindringen og kanten. Pass på at tråden legges i riktig retning rundt sperreflaten (⇒ 12.8)

12.10 Tilleggsarealer

Tilleggsarealer er deler av klippeområdet som robotklipperen ikke kan kjøre til på egen hånd, og som derfor **ikke kan klippes helautomatisk**. Én enkelt avgrensningstråd kan legges rundt flere adskilte klippeområder. Robotklipperen må fraktes manuelt til og fra de ulike klippeområdene. Klippeomgangen startes via "Start"-menyen (⇒ 11.5).



Dockingstasjonen (1) installeres i klippeområde **A**, som klippes helautomatisk i tråd med klippeplanen. Tilleggsarealene **B** og **C** er forbundet med klippeområde **A** gjennom forbindelsesstrekninger (2). Avgrensningstråden må legges i samme retning i alle områdene – pass på at avgrensningstråden i forbindelsesstrekningene ikke overlapper.

- Aktiver tilleggsarealer i menyen "Mer – Innstillinger – Installering". (⇒ 11.13)

12.11 Passasjer

Hvis det skal klippes flere klippeområder (f.eks. foran og bak huset), kan disse forbindes med en passasje. Dette gjør det mulig å klippe alle klippeområdene **automatisk**.

i Gresset i passasjene klippes bare ved kjøring langs avgrensningstråden. Du kan om nødvendig aktivere automatisk kantklipping, eller klippe passasjeområdet manuelt med jevne mellomrom. (⇒ 15.6), (⇒ 11.13)

Hvis det er installert passasjer i klippeområdet, må den forsinkede hjemkjøringen (korridor) være slått av (⇒ 11.13) eller det må være installert søkestråder. (⇒ 12.12)

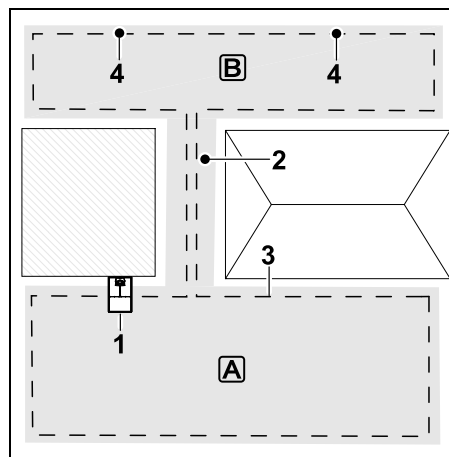
De angitte tråдавstandene og passasjesjablone tilpasses etter utleggingen av avgrensningstråden på gressflaten. Hvis avgrensningstråden legges svært dypt (f.eks. under belegningsstein), vil målene avvike. Kontroller funksjonen og tilpass ev. utleggingen.

Forutsetninger:

- **Minste bredde** (plassbehov):
mellom faste hindringer: 108 cm
mellom kjørbare veier: 27 cm.

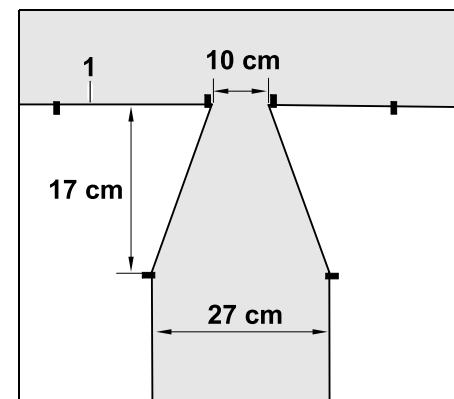
i I lengre passasjer kan plassbehov være litt større avhengig av underlaget. Lengre passasjer skal installeres så midt mellom hindringene som mulig.

- Passasjen er fritt kjørbar.
- Det er angitt minst 1 **startpunkt** på det andre klippeområdet. (⇒ 11.14)



Dockingstasjonen (1) installeres på klippeområde **A**. Klippeområde **B** forbindes med klippeområde **A** gjennom en passasje (2). Robotklipperen kan til enhver tid kjøre langs avgrensningstråden (3). For å klippe klippeområde **B** må det angis startpunkter (4). (⇒ 11.14)
De enkelte klippeomgangene startes da på de forskjellige startpunktene avhengig av hvilken innstilling (starthypighet) som er valgt.

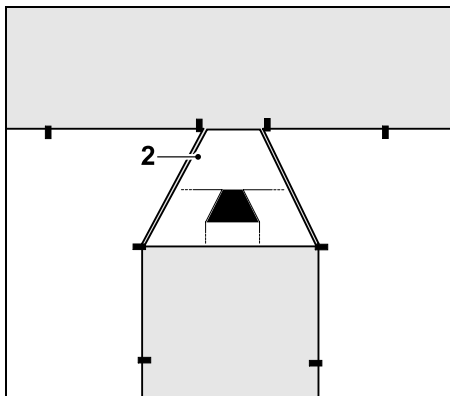
Start og slutt på passasjen:



Ved starten og slutten av en passasje legges avgrensningstråden (1) ut i traktform. Med denne installeringen hindres det at robotklipperen utilsiktet kjører i passasjen under klippingen.

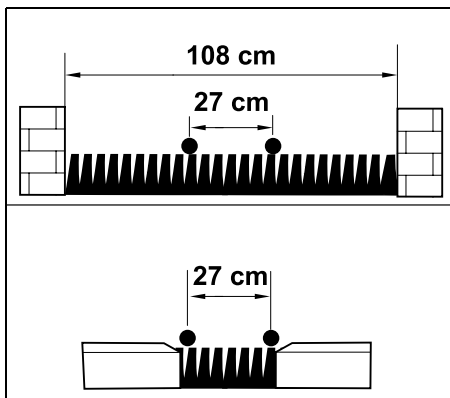
i Målene kan variere mye etter omgivelser og terreng. I forbindelse med passasjer med traktformet start eller slutt må du alltid kontrollere om robotklipperen kan passere disse.

Legg avgrensningstråden ca. én maskinlengde rett frem til venstre og høyre for passasjeinngangen.



Bruk den medfølgende passasjesjablongen (2) for å installere den traktformede inn- og utkjøringen.

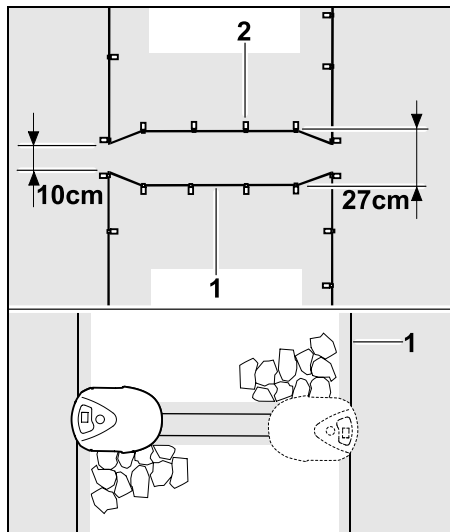
Installere en passasje:



Tråddavstand i passasjer: **27 cm**

Dette gir følgende plassbehov:

- mellom høye hindringer (1 cm – f.eks. murer):
108 cm
- mellom gangveier eller kjørbare flater med mindre nivåforskjell enn +/- 1 cm
Høyde:
27 cm



I passasjer legges avgrensningstråden (1) parallelt og festes til bakken med et tilstrekkelig antall festepluggar (2). I starten og slutten av en passasje skal det installeres en traktformet inn- og utkjøring.

12.12 Søketråd for forskjøvet hjemkjøring

Hvis forskjøvet hjemkjøring aktiveres, må det legges ut søketråd

- når det er installert en ekstern dockingstasjon

eller

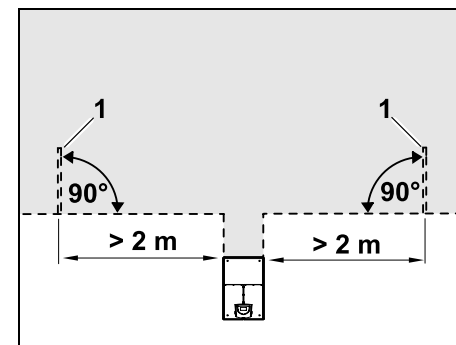
- når det finnes passasjer eller trange steder i klippeområdet

Funksjonsmåte:

Hvis robotklipperen kjører forskjøvet hjem langs innsiden av avgrensningstråden, krysser den i løpet av hjemkjøringen én av

søketrådene. Deretter kjører den til avgrensningstråden og videre til dockingstasjonen.

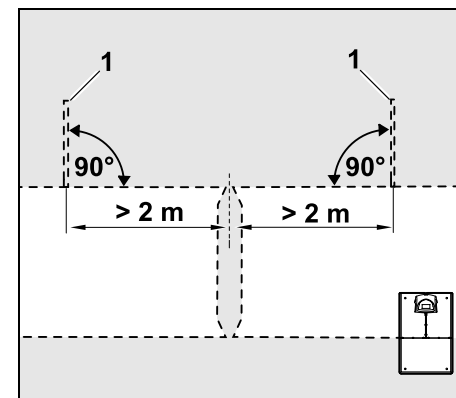
Søketråd ved ekstern dockingstasjon:



Til venstre og høyre for innkjøringen til den eksterne dockingstasjonen installeres to søketråder (1) i en vinkel på 90° mot avgrensningstråden.

Minsteavstand til innkjøring: **2 m**

Søketråder ved passasjer:

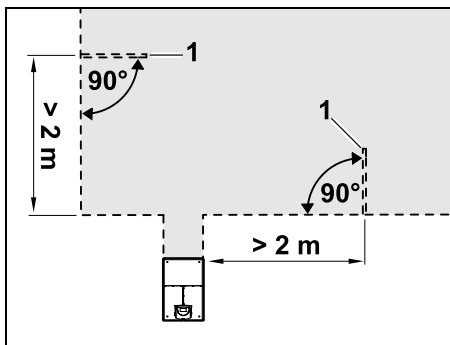


Til venstre og høyre for innkjøringen til passasjen installeres to søketråder (1) i en vinkel på 90° mot avgrensningstråden, og alltid i den delen av klippeområdet som

kun kan nås via en passasje.
Minsteavstand til passasjeinnkjøringen:
2 m

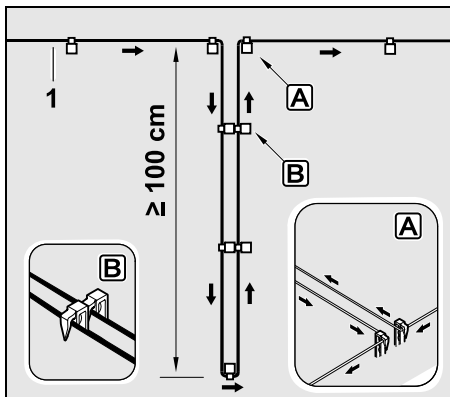
i Hvis det er installert flere passasjer etter hverandre, skal det installeres søkestråder i hvert av de aktuelle klippeområdene.

Installering av søkestråd:



Søkestråder skal ikke installeres i nærheten av hjørner.

Minsteavstand til hjørnene: 2 m



Installer søkestråd i klippeområdet som vist på bildet. Avgrensningstråden (1) må festes i bakken med to festeplugger ved

kanten **A**, og denne får ikke overlape.

Minstelengde: 100 cm

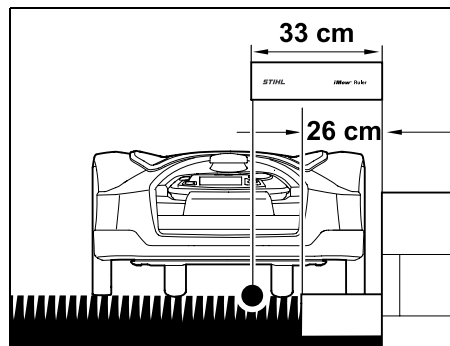
Utlegging fra plugg til plugg **B**

- Fest søkestråden i bakken ved hjelp av et tilstrekkelig antall festeplugger.

12.13 Nøyaktig klipping av kanter

i Langs høye hindringer blir det stående igjen en opptil 26 cm bred stripe med uklippet gress. Ved behov kan det legges ut kantsteiner rundt høye hindringer.

Minste bredde for kantsteinene:



Legg ut avgrensningstråden med 33 cm avstand til hindringen. For at plenkantene skal bli klipt fullstendig, må kantsteinene være minst 26 cm brede. Hvis det legges ut bredere kantsteiner, klippes plenkantene enda mer nøyaktig.

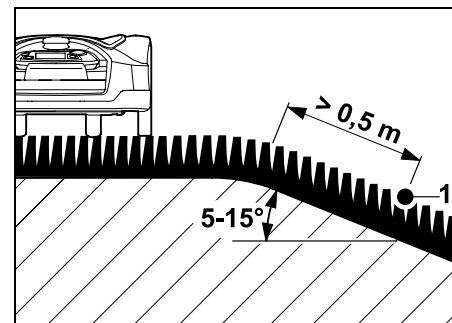
12.14 Hellende terreng langs avgrensningstråden

i **Merknad:** For å sikre en robust installasjon anbefales det at avgrensningstråden ikke legges i brattere helninger enn maks 10° (17 %). Avgrensningstråden kan legges i helninger på opptil 15° (27 %), men dette stiller betydelig større krav til utleggingen. Helninger bør i alle tilfeller merkes av på hageskissen.

For at robotklipperen automatisk og problemfritt skal kunne klippe en skråning i klippeområdet (opptil 15° helning), må avgrensningstråden i helningen installeres med en minsteavstand til bakkekanten.

Sørg for minst 100 cm avstand til vannflater og steder med veltefare (f.eks. kanter og trinn).

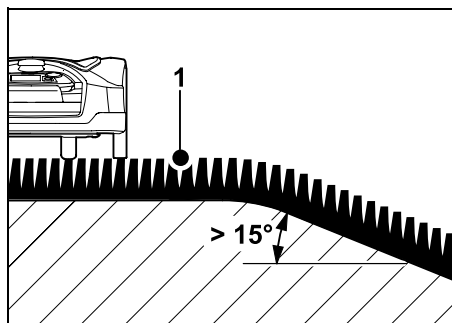
Skråning med en helning på 5° - 15°:



Hvis det er en skråning med en helning på 5° - 15° i klippeområdet, kan avgrensningstråden legges ut bak bakkekanten i skråningen, som vist på bildet. For at robotklipperen skal fungere

problemfritt, må minsteavstanden (0,5 m) fra bakkekanten til avgrensningstråden tas hensyn til.

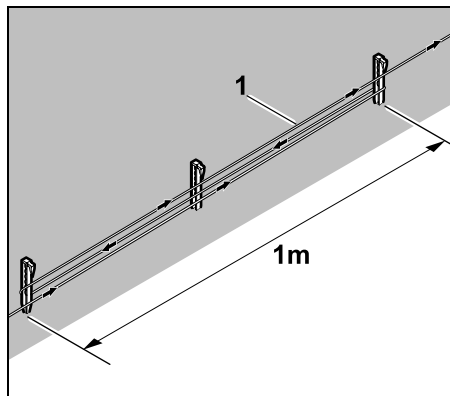
Skråning med en helning på > 15°:



Hvis det skal legges ut avgrensningstråd i et klippeområde som ligger i en skråning med en helning på > 15°, anbefales det å legge ut avgrensningstråden (1) på det flate området ovenfor bakkekanten, som vist på bildet. Bakkekanten og skråningen blir ikke klippet.

12.15 Installere trådreserver

Når trådreserver er installert med regelmessig avstand, blir det enklere å foreta nødvendige korrigeringer, f.eks. endre dockingstasjonens posisjon eller avgrensningstrådens plassering, på et senere tidspunkt. Det er spesielt viktig å installere trådreserver i nærheten av vanskelige passasjer.

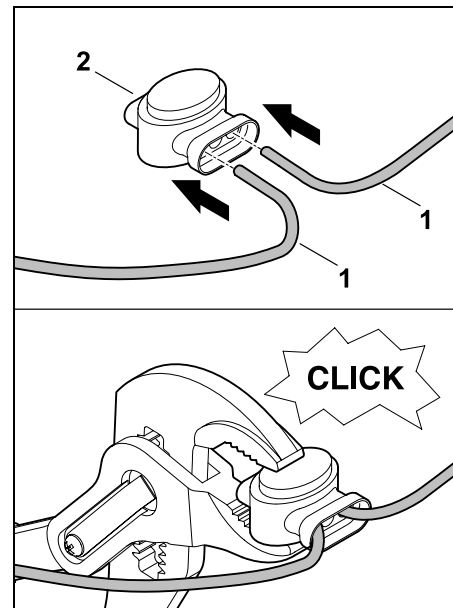


Legg ut avgrensningstråden (1) i en lengde på ca. 1 m mellom to festeplugg, som vist på bildet. Fest trådreserven til bakken i midten med en ytterligere festeplugg.

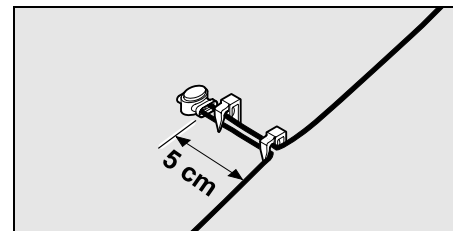
12.16 Bruke forbindelsesstykker

Forlenging av avgrensningstråden eller sammenkobling av tråden skal kun gjøres med de gel-fylte forbindelsesstykkene som er tilgjengelig som tilbehør. Disse forhindrer tidlig slitasje (f.eks. rust på trådendene), og garanterer en optimal tilkobling.

Merk av plasseringen av forbindelsesstykkene i skissen over klippeområdet. (⇒ 12.2)



Før de løse, ikke-avisolerte trådendene (1) så langt som mulig inn i forbindelsesstykket (2). Trykk forbindelsesstykket godt sammen ved hjelp av en egnet tang.



For å oppnå strekkavlastning festes avgrensningstråden i bakken ved hjelp av to festeplugg, som vist på bildet.

12.17 Små kantavstander

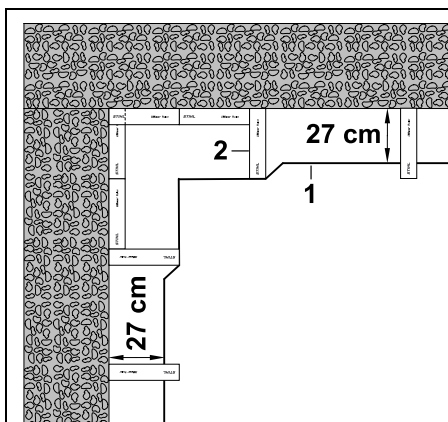
På rette strekninger (ikke i hjørner) kan trådavstanden til en høy hindring reduseres til **27 cm**. Dette gjør det mulig å klippe et større areal.

Ved kjøring langs plenkannten (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) må det sørges for tilstrekkelig avstand (min. 5 cm) mellom robotklipperen og hindringene. Øk eventuelt trådavstanden til hindringene.



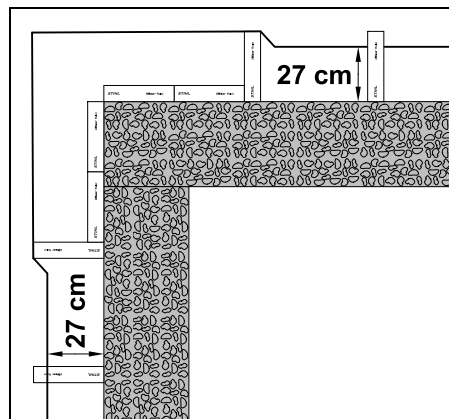
Steder med liten kantavstand må merkes i hageskissen. (⇒ 12.2)

Små kantavstander i et indre hjørne:



Legg avgrensningstråden (1) i det indre hjørnet slik bildet viser. Bruk iMOW® Ruler (2).

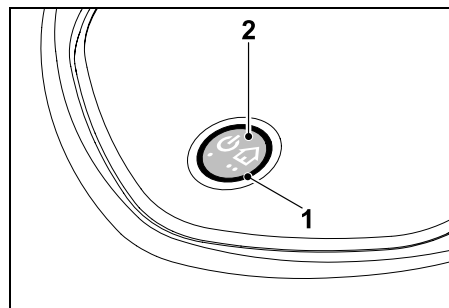
Små kantavstander i et ytre hjørne:



Legg avgrensningstråden (1) i det ytre hjørnet slik bildet viser. Bruk iMOW® Ruler (2).

13. Dockingstasjon

13.1 Betjenings-elementer på dockingstasjonen



En ringformet, rød lysdiode (1) informerer om status for dockingstasjonen og trådsignalet.

Funksjoner for knappen (2):

- Slå dockingstasjonen på og av
 - Aktivere Til dock
 - Aktivere søk etter ledningsbrudd
- LED-indikatoren lyser ikke:**
- Dockingstasjonen og trådsignalet er slått av.

LED-indikatoren lyser kontinuerlig:

- Dockingstasjonen og trådsignalet er slått på.
- Robotklipperen er ikke docket inn.

LED-indikatoren blinker sakte (2 sekunder på – kort av):

- Robotklipperen er docket inn, og batteriet lades om nødvendig.
- Dockingstasjonen og trådsignalet er slått på.

LED-indikatoren blinker raskt:

- Avgrensningstråden er brutt – brudd på tråden eller tråden er ikke korrekt koblet til dockingstasjonen. (⇒ 16.7)

LED-indikatoren lyser i 3 sekunder fulgt av en 1 sekunds pause:

- Til dock er aktivert.

LED-indikatoren blinker 3 ganger kort, 3 ganger lenge, 3 ganger kort, fulgt av en ca. 5 sekunders pause (SOS-signal):

- Feil på dockingstasjonen.

Slå dockingstasjonen på og av:

I automatdrift slås dockingstasjonen automatisk på og av.



Når robotklipperen ikke er docket inn, kan dockingstasjonen aktiveres ved å **trykke kort på knappen**. Trådsignalet forblir aktivt i 48 timer, med mindre robotklipperen dockes inn før den tid.

Dockingstasjonen slås av ved å trykke på knappen i **2 sekunder**.

Aktivere Til dock:

Trykk kort to ganger på knappen i løpet av 2 sekunder under klipping.



Robotklipperen avslutter klippingen, søker etter avgrensningstråden, og kjører tilbake til dockingstasjonen for å lade batteriet. Det blir ikke startet flere klippeomganger i den gjeldende aktiviteten.



Til dock er aktiv til robotklipperen er docket inn. Til dock kan også avsluttes ved å trykke to ganger på knappen på dockingstasjonen.

14. Råd for klipping

14.1 Generell informasjon

Robotklipperen er beregnet på automatisk klipping av gressplener. Gresset holdes her kort gjennom kontinuerlig klipping. Resultatet er en pen og tett gressplen.

Hvis plenen ikke har blitt klippet med en vanlig gressklipper på forhånd, må den bearbeides i flere klippeomganger. Et pent klipperesultat oppnås dermed først etter et par klippeomganger (dette gjelder særlig ved høyt gress).

Unngå å klippe plenen for kort ved tørt og varmt vær, da dette kan gjøre at den blir svidd av solen og ser stygg ut.

Klipperesultatet blir bedre med en skarp kniv enn med en sløv, og kniven bør derfor skiftes ut regelmessig.

14.2 Bioklipping

Robotklipperen er en bioklipper.

Ved bioklipping blir gresstråene finkuttet i klippeaggregatet etter klipping. Deretter faller de tilbake i gressroten (gressrotsonen), der de blir liggende og komposteres.

Det finkuttede klippematerialet/gressavfallet tilfører plenen organiske næringsstoffer og fungerer som naturlig gjødsel. Gjødselbehovet reduseres dermed betraktelig.

14.3 Aktiviteter

Når klippeplanen "Standard" er valgt, vil robotklipperen klippe under hele aktiviteten, og klippingen avbrytes kun for lading.

Med klippeplanen "Dynamisk" kan robotklipperen når som helst forlate dockingstasjonen og klippe plenen i aktivitetene. Disse tidsrommene omfatter dermed **klippeomganger, ladinger og hvilefaser**. De nødvendige klippeomgangene og ladingene fordeles automatisk i det tilgjengelige tidsvinduet.

Ved installering fordeles aktivitetene automatisk ut over hele uken. Bruk av tidsreserver garanterer optimal plenpleie også når enkelte klippeomganger bortfaller (f.eks. på grunn av regn).



Se til at ingen oppholder seg i fareområdet under aktivitetene. Tilpass aktivitetene deretter. Overhold de kommunale bestemmelsene for bruk av robotklippere, og følg anvisningene i kapitlet "For din egen sikkerhet" (⇒ 6.). Bruk Klippeplan-menyen for å endre aktivitetene. (⇒ 11.7) Kontakt ansvarlig myndighet for å avklare når på døgnet det er tillatt å bruke maskinen.

14.4 Klippevarighet

Klippevarigheten angir i hvor mange timer plenen skal klippes per uke. Varigheten kan forlenges eller forkortes i ukeinnstillingene (⇒ 11.7).

Klippevarigheten tilsvarer tiden robotklipperen har brukt på å klippe plenen. Tiden som går med til å lade batteriet, blir ikke regnet med i klippevarigheten.

Robotklipperen beregner klippevarigheten automatisk ut fra den angitte størrelsen på klippeområdet ved førstegangsinstallering. Denne standardverdien tar utgangspunkt i en normal plen ved tørre forhold.

Flateytelse:

Til 100 m² trenger robotklipperen gjennomsnittlig:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minutter
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 minutter

14.5 Hjemmeområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Robotklipperen gjenkjenner plasseringen sin ved hjelp av den innebygde GPS-mottakeren. Under hver kjøring langs plenkanten for å kontrollere riktig trådutlegging (⇒ 9.12) og ved programmering av startpunktene (⇒ 11.14) lagrer robotklipperen koordinatene til det vestligste, østligste, sørligste og nordligste punktet.

Dette området defineres som hjemmeområde, og her kan robotklipperen brukes. Koordinatene oppdateres ved hver ny kjøring langs plenkanten.

Med aktivert **GPS-beskyttelse** får eieren av maskinen melding på SMS eller e-post når maskinen settes i drift utenfor hjemmeområdet. I tillegg vises en forespørsel om PIN-kode i displayet på robotklipperen.

14.6 Manuell klipping


Ikke koble inn klippekniven i høyt gress eller ved laveste klippehøyde!

Robotklipperen skal kun belastes så mye at turtallet til klippemotoren ikke synker vesentlig. Hvis turtallet synker eller robotklipperen kjører saktere, velger du en høyere klippehøyde.


15. Ta maskinen i bruk

15.1 Forberedelser

 En installasjonsveiviser veileder deg gjennom **førstegangsinstalleringen**. (⇒ 9.)

 Robotklipperen bør kun lades og brukes ved utetemperaturer fra +5 °C til +40 °C.

- Installer dockingstasjonen (⇒ 9.8)
- Legg ut avgrensningstråden (⇒ 9.9) og koble den til (⇒ 9.10)
- Fjern eventuelle fremmedlegemer (f.eks. leker, verktøy) fra klippeområdet
- Lad opp batteriet (⇒ 15.8)
- Still inn klokkeslett og dato (⇒ 11.10)
- Kontroller og ev. tilpass klippeplanen – pass særlig på at ingen oppholder seg i fareområdet under aktivitetene (⇒ 11.7)

 Hvis gresset er svært høyt (f.eks. hvis det er lenge siden sist plenen ble klippet), gå du over med en vanlig gressklipper før du tar i bruk robotklipperen.

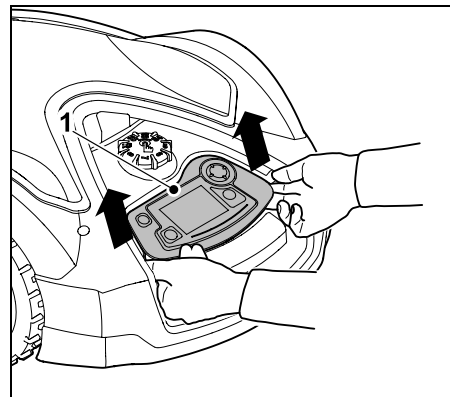
15.2 Ta ut og sette inn styrekonsollen

Styrekonsollen kan tas ut av robotklipperen hvis du f.eks. vil klippe manuelt eller endre programmeringen.

Automatisk drift av robotklipperen er kun mulig når styrekonsollen er satt inn.

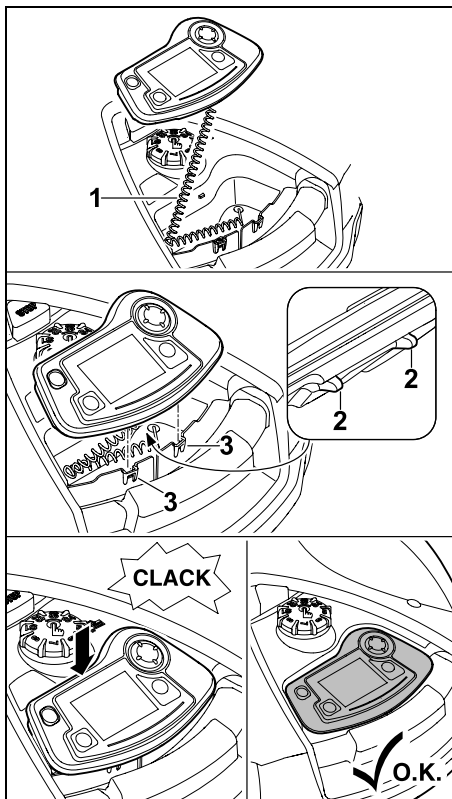
Ta ut styrekonsollen:

- Trykk på STOP-knappen før du tar ut styrekonsollen når robotklipperen kjører.



Løft bakre del av styrekonsollen (1) med et lett rykk, og ta den ut av robotklipperen. Spiralledningen gjør at den forblir tilkoblet til maskinen.

Sette inn styrekonsollen:



Legg spiralledningen (1) i oppbevaringsrommet i huset. Vipp styrekonsollen forsiktig bakover og trykk festeknastene (2) inn i utsparingene på huset (3). Trykk deretter ned styrekonsollen foran, og la den gå i inngrep.

15.3 Tilpasse programmeringen

Den aktuelle programmeringen kan ses i **klippeplanen** eller for modellene RMI 632 C, RMI 632 PC i **iMOW®-appen**. (⇒ 10.)

Klippeplanen beregnes ut fra størrelsen på klippeområdet ved installering eller når du oppretter en ny klippeplan.

De viste **aktivtidene** og **klippevarigheten** kan endres individuelt. Ved bruk av klippeplanen **Standard** vil robotklipperen klippe og lade innenfor aktivtidene. Med klippeplanen **Dynamisk** blir de nødvendige klippeomgangene fordelt automatisk på de tilgjengelige aktivtidene. Det kan ved behov kjøres flere klippe- og ladeprosesser per aktivtid, og du kan la kanten av klippeområdet bli klippet automatisk med jevne mellomrom. (⇒ 11.13)

Det kan programmeres opptil tre forskjellige aktiviteter per dag. (⇒ 11.7)

Hvis du vil at robotklipperen skal gå direkte til bestemte deler av klippeområdet, angi du spesifikke startpunkter. (⇒ 11.14)

i For å sikre optimal plenpleie blir ikke nødvendigvis alle aktivtidene benyttet (f.eks. ved pent vær eller store tidsvinduer) når klippeplanen **Dynamisk** er valgt.

Endre **aktivtider**: (⇒ 11.7)

- Ekstra aktiviteter for flere klippeomganger.
- Tilpass tidsvinduene for å unngå at det f.eks. klippes om morgenen eller om natten.
- Hopp over aktiviteter som kolliderer med annen bruk av klippeområdet, f.eks. i forbindelse med tilstelninger.

Forleng **klippevarigheten**: (⇒ 11.7)

- Det finnes områder som ikke klippes tilstrekkelig, f.eks. svært vinklede partier av klippeområdet.
- Intensiv gressvekst i vekstperioden.

- Ekstra tett plen.

Forkorte **klippevarigheten**: (⇒ 11.7)

- Redusert gressvekst på grunn av varmt, kaldt eller tørt vær.

Opprette en **ny klippeplan**: (⇒ 11.7)

- Størrelsen på klippeområdet har blitt endret.

Ny installering: (⇒ 9.6)


- Ny plassering av dockingstasjonen.
- Nytt klippeområde tas i bruk for første gang.

15.4 Automatisk klipping

- **Slå på auto:**
Når auto-funksjonen er slått på, vises Auto-symbolet ved siden av batterisymbolet i displayet. (⇒ 11.7)
- **Starte klippeomganger:**
Ved bruk av klippeplanen **Standard** vil robotklipperen ta løs og klippe plenen når aktiviteten begynner. Ved bruk av klippeplanen **Dynamisk** fordeles klippeomgangene automatisk på de tilgjengelige aktivtidene. (⇒ 11.7)



- **Avslutte klippeomganger:**
Når batteriet er utladet, kjører robotklipperen automatisk tilbake til dockingstasjonen. (⇒ 15.7)
Den pågående klippeomgangen kan når som helst avsluttes manuelt med **STOP**-knappen eller "**Hjemkjøring**"-menyen. (⇒ 5.1)
Aktivering av **tilbakekalling** på dockingstasjonen avslutter også den pågående klippeomgangen umiddelbart. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Klippeomgangen kan også avsluttes ved hjelp av appen. Robotklipperen sendes til dockingstasjonen. (⇒ 10.)

 Klippeområder som robotklipperen kommer til via en **passasje**, klippes kun hvis de inneholder startpunkter.


15.5 Klipping utenom aktivtidene

- Aktiver robotklipperen i docken med et tastetrykk. Da slås også dockingstasjonen på.

Klippeområder med dockingstasjon:


- Starte klipping umiddelbart:
Åpne "**Start**"-menyen (⇒ 11.5) eller trykk på **klippeknappen**.
Klippeomgangen starter umiddelbart, og varer frem til det valgte klokkeslettet. Velg startpunkt hvis tilgjengelig.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Start klipping med appen. (⇒ 10.)
Klippeomgangen starter ved den valgte starttiden og varer frem til det angitte avslutningstidspunktet. Velg startpunkt hvis tilgjengelig.

- Avslutte klipping manuelt:
Du kan når som helst avslutte den pågående klippeomgangen enten med **STOP**-knappen eller "**Hjemkjøring**"-menyen (⇒ 11.6). (⇒ 5.1)
Aktivering av **tilbakekalling** på dockingstasjonen avslutter også den pågående klippeomgangen umiddelbart. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Klippeomgangen kan også avsluttes ved hjelp av appen. Robotklipperen sendes til dockingstasjonen. (⇒ 10.)

 Robotklipperen lader opp batteriet ved behov, og fortsetter deretter klippeomgangen frem til det valgte avslutningstidspunktet.



Tilleggsarealer:

- Kjør eller bær robotklipperen til tilleggsarealet som skal klippes.
- Aktiver tilleggsareal. (⇒ 12.10)
- Starte klipping umiddelbart:
Åpne "**Start**"-menyen (⇒ 11.5) eller trykk på **klippeknappen**.
Klippeomgangen starter umiddelbart, og varer frem til det valgte klokkeslettet.
- Avslutt klipping:
Når det valgte avslutningstidspunktet er nådd, kjører robotklipperen til avgrensningstråden og blir stående. Plasser maskinen i dockingstasjonen for å lade opp batteriet, og bekreft den viste meldingen. (⇒ 24.)
Du kan når som helst avslutte den pågående klippeomgangen manuelt ved å trykke på **STOP**-knappen. (⇒ 5.1)

 Hvis batteriet lades ut før det valgte avslutningstidspunktet, forkortes klippeomgangen tilsvarende.

15.6 Manuell klipping

 Ved manuell klipping er støtføleren og kantavgrensningen inaktiv.

- Lad eventuelt opp batteriet. (⇒ 15.8)
- Ta ut styreconsollen. (⇒ 15.2)
- Aktiver undermenyen "**Manuell klipping**" i menyen "Mer" (⇒ 11.8)
- Beveg og styr robotklipperen ved hjelp av styreknappen. Du kan velge mellom to hastigheter forover: trykk lett på knappen for å kjøre **langsomt**, og øk trykket på knappen for å kjøre **fort**. 
- Før du kobler inn klippeknaven, må du passe på at du har føttene godt unna klippeaggregatet – gå alltid bak robotklipperen. (⇒ 4.2)
- Aktiver klippeknaven ved å trykke og holde inne **OK**-knappen med høyre tommel, og deretter trykke og holde inne **klippeknappen** med venstre tommel og slippe opp **OK**-knappen. Klippekniven roterer så lenge du holder inne klippeknaven. 
- Under manuell klipping holder du inne klippeknaven med venstre tommel, og betjener styreknappen med høyre hånd.
- Slipp opp klippeknaven for å koble ut klippeknaven.
- Lad opp batteriet når du er ferdig med den manuelle klippingen. (⇒ 15.8)

15.7 Docke inn robotklipperen

Inndocking i automatdrift:

Robotklipperen kjører automatisk til dockingstasjonen når aktivtiden er omme, eller batteriet er utladet.

Tvungen inndocking:

- Sett på styrekonsollen hvis nødvendig (⇒ 15.2)
- Slå på dockingstasjonen hvis nødvendig (⇒ 13.1)
- Aktiver hjemkjøring. (⇒ 11.6)
Under en klippeomgang kan du også aktivere **Til dock** på dockingstasjonen.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Send robotklipperen til dockingstasjonen via appen. (⇒ 10.)



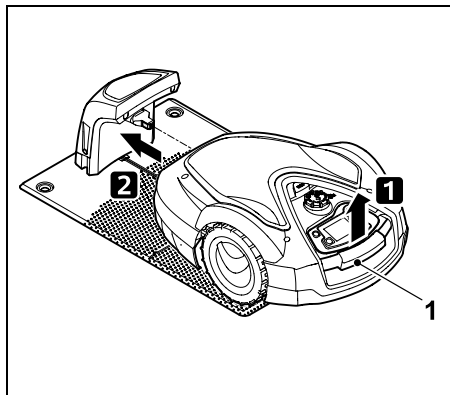
Etter inndocking startes det ikke flere klippeomganger i den gjeldende aktivtiden.

Manuell inndocking:

- Kjør robotklipperen til dockingstasjonen ved hjelp av styrekonsollen – ta i den forbindelse ut styrekonsollen (⇒ 15.2) og aktiver undermenyen "**Manuell klipping**" (⇒ 11.8) i "Mer"-menyen.

eller

- Skyv robotklipperen inn i dockingstasjonen manuelt.



Løft robotklipperen litt opp etter bærehåndtaket (1) for å avlaste drivhjulene. Støtt maskinen på forhjulene, og skyv den inn i dockingstasjonen.

- Sett på styrekonsollen hvis nødvendig (⇒ 15.2)

15.8 Lade opp batteriet



Lad opp batteriet kun via dockingstasjonen. Batteriet skal ikke demonteres eller lades opp med en ekstern lader.

Automatisk lading:

Under **klipping** lades batteriet automatisk ved slutten av hver klippeomgang når robotklipperen dockes i dockingstasjonen.

Starte lading manuelt:

- Etter bruk **på tilleggsarealer** må robotklipperen hentes tilbake til klippeområdet og dockes inn. (⇒ 15.7)
- Hvis en **klippeomgang avbrytes**, docker du inn robotklipperen. (⇒ 15.7)
- Standbymodus kan eventuelt avsluttes ved å trykke på en knapp. Ladingen starter automatisk.

Lading:

Under ladingen vises teksten "Batteriet lades" i **statusmenyen**.



I de andre menyene vises et støpsel i stedet for et batteri i informasjonsområdet på displayet.



Ladevarigheten varierer, og tilpasses automatisk ut fra neste bruk.



Ved ladeproblemer vises en korresponderende melding i displayet. (⇒ 24.)

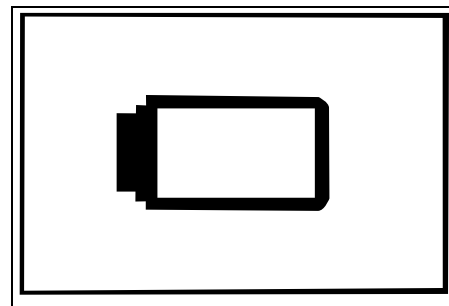
Batteriet lades først når spenningen faller under et bestemt nivå.

Ladetilstand:

Den aktuelle ladetilstanden kan leses av direkte i **statusmenyen** når den korresponderende menyen er valgt. (⇒ 11.12)



I de andre menyene angis ladetilstanden med et **batterisymbol** i informasjonsområdet på displayet. (⇒ 11.3)



Hvis batteriladingen er for lav, vises det aktuelle batterisymbolet. Når dette er tilfellet, setter du robotklipperen til lading i dockingstasjonen.

16. Vedlikehold



Fare for personskade!

Før du utfører vedlikeholds- eller rengjøringsarbeid på maskinen, er det viktig at du leser nøye gjennom kapitlet "For din sikkerhet" (⇒ 6.) og spesielt underkapitlet "Vedlikehold og reparasjoner" (⇒ 6.9). Følg alle sikkerhetsanvisningene.

Aktiver maskinsperren før du utfører vedlikeholds- eller rengjøringsarbeider. (⇒ 5.2)



Trekk ut støpselet på dockingstasjonen før du starter vedlikeholdsarbeider.



Bruk alltid hansker når du utfører vedlikeholdsarbeider (spesielt når du jobber med klippekniven).



16.1 Vedlikeholdsplan

Vedlikeholdintervallene avhenger blant annet av driftstimene. Klippetimer-telleren kan åpnes i menyen "Mer – Informasjon". (⇒ 11.17)

Følg de angitte vedlikeholdintervallene.

Vedlikeholdsarbeider på dager med aktivtider:

- Foreta en visuell kontroll av den generelle tilstanden til maskinen og dockingstasjonen.

- Sjekk displayvisningen – kontroller klokken og tidspunktet for neste klippeomgang.
- Kontroller klippeområdet og fjern eventuelle fremmedlegemer.
- Kontroller at batteriet lades. (⇒ 15.8)

Ukentlige vedlikeholdsarbeider:

- Rengjør maskinen. (⇒ 16.2)
- Foreta en visuell kontroll av klippekniven, knivfestet og klippeaggregatet for å se om de viser tegn på skader (hakk, riper, brudd osv.) eller slitasje. (⇒ 16.3)

Hver 200. time:

- Skift ut klippekniven. (⇒ 16.4)

Årlige vedlikeholdsarbeider:

- STIHL anbefaler at du kontakter en STIHL forhandler for å få utført en årlig inspeksjon i løpet av vinterhalvåret. Vedlikeholdsarbeidet er her særlig rettet mot batteri, elektronikk og software.



For å sikre at forhandleren kan utføre alle vedlikeholdsarbeidene forskriftsmessig endrer du sikkerhetsnivået til "Ingen", eller gir forhandleren PIN-koden.

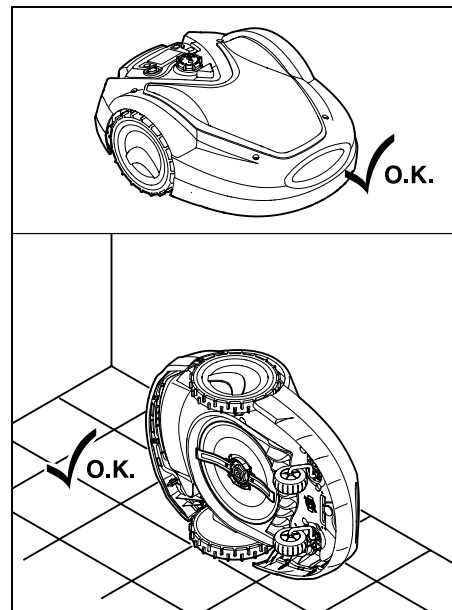
16.2 Rengjøre maskinen

Skånsom behandling forhindrer skader på maskinen, og forlenger brukslevetiden.

Rengjørings- og vedlikeholdsstilling:



Kontroller før rengjøring at skruknappen er forskriftsmessig montert, slik at det ikke kommer vann i maskinen.



Plasser maskinen på et jevnt, fast og plant underlag når du skal rengjøre **oversiden** (deksel, fjernkontroll). Når du skal rengjøre **undersiden** (klippekniv, klippeaggregat), vipper du robotklipperen over på venstre side og lener den mot en vegg (se bildet).

- Fjern smuss ved hjelp av en børste eller klut. Pass på å rengjøre også klippekniven og dockingstasjonen.
- Bruk en trepinne for å løsne gress som har kilt seg fast i huset og klippeaggregatet.
- Bruk spesialrens (f.eks. STIHL spesialrens) hvis nødvendig.
- Demonter medbringerskiven med jevne mellomrom, og fjern gressrester. (⇒ 16.6)

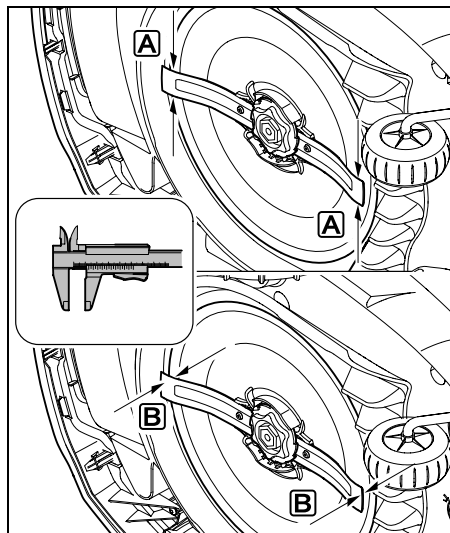
i I vått vær må medbringerskiven rengjøres oftere. Gressrester som sitter fast mellom medbringerskiven og klippeaggregatet, skaper friksjon og fører dermed til økt energiforbruk.

16.3 Kontrollere slitegrensene for klippekniven

! Fare for personskade! En slitt eller skadd klippekniv kan brette og forårsake alvorlige personskader. Pass derfor på å følge anvisningene for vedlikehold av kniven. Klippekniver slites forskjellig avhengig av bruksområde og bruksvarighet. Hvis maskinen brukes på tørre steder eller underlag med mye sand, utsettes klippekniven for større belastning og slites unormalt raskt.

Skift klippekniv minst hver 200. driftstime – ikke slip den. (⇒ 16.5)

- Aktiver maskinsperren. (⇒ 5.2)
- Vipp robotklipperen over på siden, og støtt den mot en solid vegg. Rengjør klippeaggregatet og klippeknivene grundig. (⇒ 16.2)



Kontroller **knivbredden A** og **knivtykkelsen B** med en skyvelære.


A > 25 mm

B > 1,3 mm

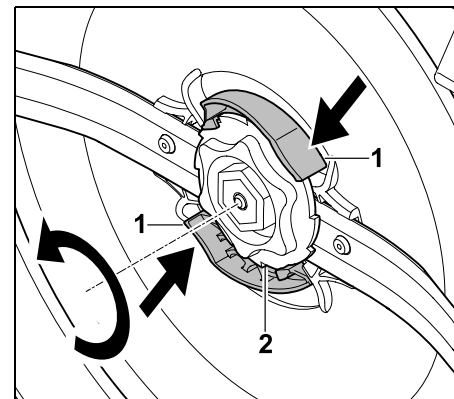
Kniven skal skiftes ut når måleverdien på ett eller flere steder er nådd eller er utenfor de tillatte grensene.

16.4 Demontere og montere klippekniven

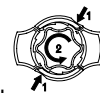
! Klippekniven har en forventet brukslevetid på 200 timer.

- Aktiver maskinsperren (⇒ 5.2), og ta på deg hansker. 
- Vipp robotklipperen over på siden, og støtt den mot en solid vegg. Rengjør klippeaggregatet og klippeknivene grundig. (⇒ 16.2)

Demontere klippekniven:



Trykk og hold inne begge knastene (1) på medbringerskiven med én hånd. Bruk den andre hånden til å skru ut festemutteren (2). Fjern kniven og festemutteren.

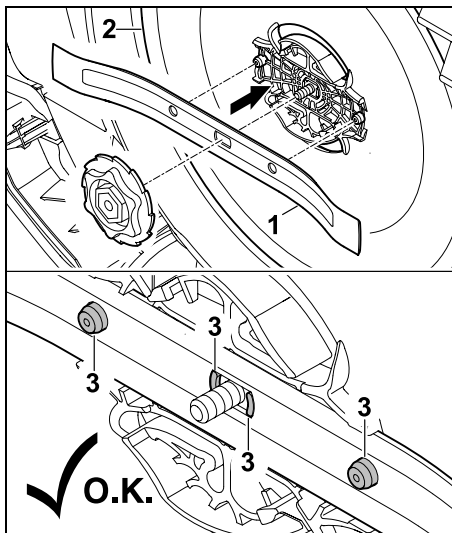


Montere klippekniven:

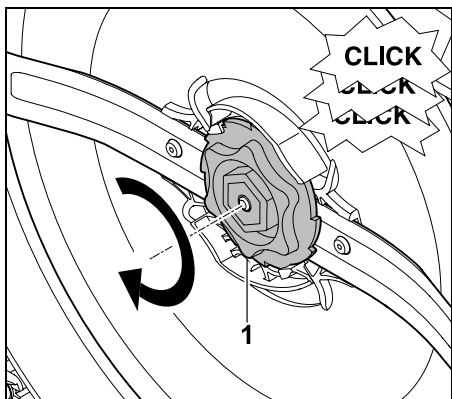
! **Fare for personskade!** Kontroller kniven for skader før montering. Kniven må skiftes ut hvis det er synlige hakk eller riper i kniven, eller hvis den er slitt. (⇒ 16.3)

Medbringerskiven og festemutteren må tilsvarende skiftes ut hvis de er skadet (f.eks. brukket eller slitt). Påse at festemutteren kommer rett på plass i medbringerskiven.

- Rengjør kniven, medbringerskiven og festemutteren før montering.



Sett klippekniven (1) på medbringerskiven (2) som vist på bildet. Pass på at festeknastene (3) sitter riktig i klippekniven.



Skru festemutteren (1) så langt inn som mulig. Når den trekkes til, høres flere klykklyder. Kontroller at klippekniven er godt festet.

- Etter montering av ny klippekniv bekrefter du knivskiftet i menyen "Mer – Service". (⇒ 11.16)

16.5 Slipe klippekniven

Klippekniven skal **aldri** slipes.

STIHL anbefaler at du **alltid** skifter ut klippekniven med en ny når den har blitt sløv.

- i** Kun en ny klippekniv er avbalansert med riktig presisjon og kan garantere at maskinen virker forskriftsmessig og har et lavt støyutslipp.

16.6 Demontere og montere medbringerskiven

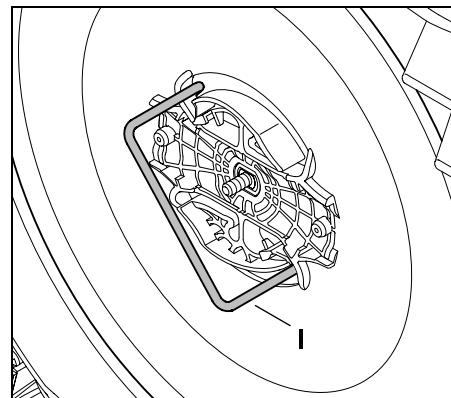
- i** Medbringerskiven kan demonteres når klippeaggregatet skal rengjøres.

- Aktiver maskinsperren (⇒ 5.2), og ta på deg hansker.
- Vipp robotklipperen over på siden, og støtt den mot en solid vegg. Rengjør klippeaggregatet og klippeknivene grundig. (⇒ 16.2)

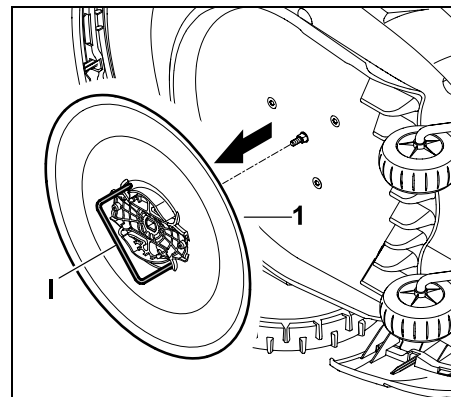


Demontere medbringerskiven:

- Demonter klippekniven. (⇒ 16.4)

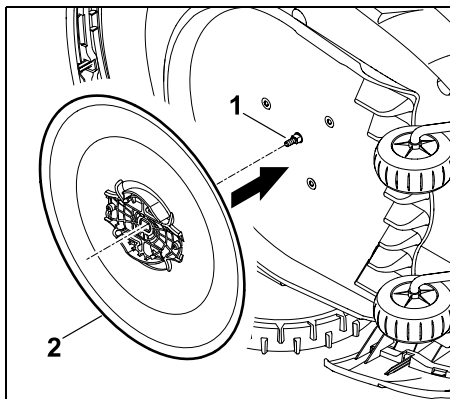


Før inn avtrekkeren (I) i medbringerskiven til den stopper, som vist på bildet, og dreii mot urviseren.



Støtt maskinen med en hånd. Trekk av medbringerskiven (1) ved å trekke i avtrekkeren (I).

Montere medbringerskiven:



Rengjør knivakselen (1) og festet på medbringerskiven (2) grundig. Skyv medbringerskiven mot knivakselen til den stopper.

- Monter klippeknivene. (⇒ 16.4)

16.7 Søk etter ledningsbrudd

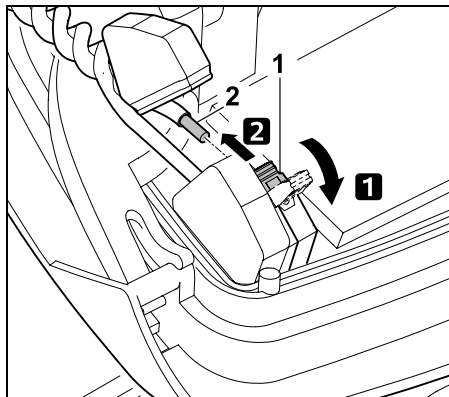
i Ved ledningsbrudd blinker den røde lysdioden raskt på dockingstasjonen. (⇒ 13.1) En tilsvarende melding vises i displayet i robotklipperen.

Kontakt forhandler hvis et eventuelt ledningsbrudd ikke kan lokaliseres med denne fremgangsmåten.

Du kan søke etter eventuelle ledningsbrudd både med og uten påsatt styrekonsoll. Styrekonsollen bør imidlertid settes på ved finsjekk.

- Forut for søket etter ledningsbrudd må du trykke **én gang** på knappen på dockingstasjonen (lysdioden blinker fortsatt raskt).

- Ta av dekelet på dockingstasjonen, og vipp opp panelet. (⇒ 9.2)



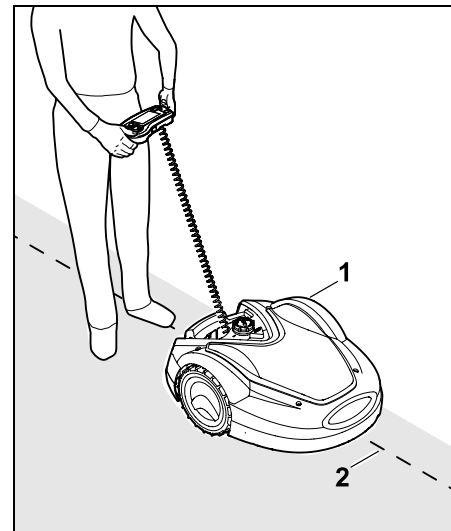
- 2** Vipp opp venstre klemspak (1).
- 2** Ta tråddenden (2) ut av klemblokken, og lukk klemspaken igjen.

- Klapp igjen panelet, og sett på dekelet på dockingstasjonen. (⇒ 9.2)

Nedenfor er søket etter ledningsbrudd beskrevet i urviserretning, dvs. at det kjøres langs avgrensningstråden fra dockingstasjonen og med urviseren. Om nødvendig kan søket også utføres mot urviseren, men den høyre enden på avgrensningstråden må da tas ut av klemblokken.

- Ta ut styrekonsollen hvis nødvendig. (⇒ 15.2)
- Velg "Søk etter ledningsbrudd" i menyen "Mer – Service", og bekreft med OK. (⇒ 11.16)

Søk etter ledningsbrudd når styrekonsollen er fjernet:



Før robotklipperen (1) i **urviserretningen** fra dockingstasjonen langs kanten av klippeområdet. Styr maskinen med styreknappen, og pass på at avgrensningstråden (2) går under ledningssensorene. Ledningssensorene er montert på et beskyttet sted til venstre og høyre foran på robotklipperen. Ved søk etter ledningsbrudd vises **signalstyrken** i displayet. En maksimal verdi angir at ledningssensorene er optimalt plassert over avgrensningstråden.

Hvis ledningssensorene mottar trådsignalet riktig, vises symbolet **Trådsignal OK** på displayet.

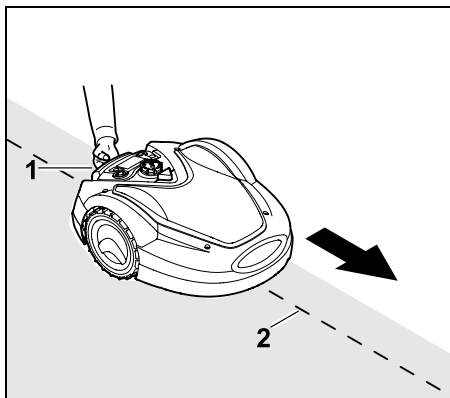


I området rundt ledningsbruddet svekkes signalstyrken, og displayet viser symbolet for **Kontroller trådsignal**.



- Bruk et forbindelsesstykke for å koble sammen ledningene (⇒ 12.16), eller legg eventuelt ut avgrensningstråden på nytt i området rundt bruddstedet.
- Koble til igjen den venstre trådden. (⇒ 9.10)
- Hvis ledningsbruddet ble forskriftsmessig reparert, lyser nå kun den røde lysdioden. (⇒ 13.1)

Finsjekk med påsatt styrekonsoll:



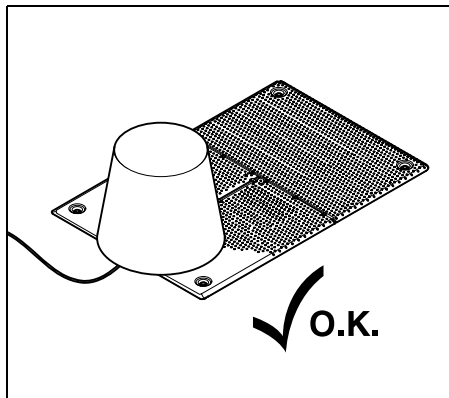
Løft robotklipperen litt opp etter bærehåndtaket (1) for å avlaste drivhjulene. Støtt maskinen på forhjulene, og følg avgrensningstråden (2). Fremgangsmåten videre er den samme som ved søk uten styrekonsoll.

16.8 Oppbevaring og vinterlagring

Hvis robotklipperen skal **settes bort** (f.eks. vinterlagring eller midlertidig oppbevaring), må du passe på følgende:

- Lad opp batteriet (⇒ 15.8)
- Slå av auto-funksjonen. (⇒ 11.7)
- Aktiver høyeste sikkerhetsnivå (⇒ 11.15)

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktiver energimodus ECO (⇒ 11.10)
- Vinterlagre robotklipperen (⇒ 11.16)
- Koble støpselet for strømforsyningsenheten fra strømmettet.
- Rengjør grundig de utvendige delene av robotklipperen og dockingstasjonen.



Dekk over dockingstasjonen med en egnet bøtte som du deretter fester.

- Oppbevar robotklipperen stående på hjulene i et tørt, lukket rom med lite støv. Sørg for å oppbevare maskinen utilgjengelig for barn.
- Kontroller at robotklipperen er i driftssikker stand før du setter den bort.
- Se til at alle skruene er strammet godt, skift ut eventuelle uleselige farehensvisninger og advarsler på maskinen, og kontroller hele maskinen for slitasje og skader. Skift ut slitte eller skadede deler.
- Sørg for å få utbedret eventuelle feil før maskinen settes bort for lengre tid.

i Aldri legg fra deg eller plasser gjenstander på robotklipperen.

Pass på at temperaturen der maskinen oppbevares, ikke kommer under 5 °C.

Ta i bruk igjen robotklipperen etter lengre driftsopphold:

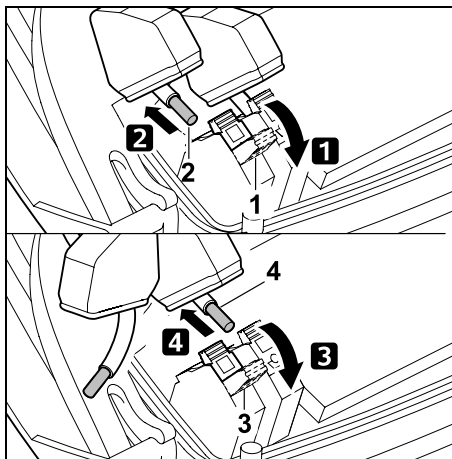
i Etter et lengre driftsopphold må dato og klokkeslett korrigeres. Et korresponderende valgvinde vises når maskinen tas i bruk. Hvis valgvinduet ikke vises automatisk, kontrollerer og ev. endrer du dato og klokkeslett i menyen "Innstillinger". (⇒ 11.10)

- Gjør klart klippeområdet: Fjern eventuelle fremmedlegemer og klipp plenen med en vanlig gressklipper hvis gresset er svært høyt.
- Frigjør dockingstasjonen og koble strømforsyningen til strømmettet.
- Lad opp batteriet (⇒ 15.8)
- Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen. (⇒ 9.11)
- Fjern hindringer og fremmedlegemer langs kanten. Start kjøring langs plenkanten og kontroller at passasjer og trange steder er kjørbare. (⇒ 11.13)
- Kontroller og ev. tilpass klippeplanen. (⇒ 11.7)
- Slå på auto-funksjonen. (⇒ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktiver eventuelt energimodusen Standard (⇒ 11.10) og slå på GPS-beskyttelsen. (⇒ 11.15)

16.9 Demontering av dockingstasjon

Hvis robotklipperen skal **settes bort i lengre tid** (f.eks. om vinteren), kan dockingstasjonen også demonteres.

- Klargjøre robotklipperen for lengre driftsopphold (⇒ 16.8)
- Koble støpselet for strømforsyningsenheten fra strømmettet.
- Ta av dekkelet på dockingstasjonen, og klapp opp panelet (⇒ 9.2)



1 Vipp opp høyre klemspak (1).

2 Ta høyre trådende (2) ut av klemblokken.

Lukk klemspaken (1) igjen.

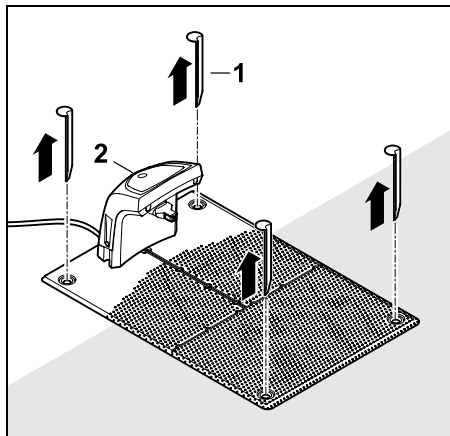
3 Vipp opp venstre klemspak (3).

4 Ta venstre trådende (4) ut av klemspaken.

Lukk klemspaken (3) igjen.

- Klappe igjen panelet (⇒ 9.2)
- Trø høyre og venstre trådende adskilt ut av dockingstasjonen

- Sett dekkelet på dockingstasjonen (⇒ 9.2)



Trekk ut kilene (1), fjern dockingstasjonen (2) med den tilkoblede strømforsyningsenheten fra plenen, rengjør grundig (med en fuktig klut), og lagre.

- Oppbevar robotklipperen sammen med dockingstasjonen og strømforsyningsenheten i normalstilling i et tørt, lukket rom med lite støv. Dock inn robotklipperen i dockingstasjonen. Sørg for å oppbevare maskinen utilgjengelig for barn.
- Beskytt de løse endene på avgrensningstråden mot vær og vind ved f.eks. å teipe dem med egnet isoleringsteip.
- Ved ny montering må dockingstasjonen installeres som ved første installering – spesielt må den høyre og venstre trådenden kobles til på riktig side. (⇒ 9.1)

17. Vanlige reservedeler

Klippekniv:
6309 702 0102

18. Tilbehør

- **STIHL Kit S** for arealer opptil 500 m²
- **STIHL Kit L** for arealer 2000 m² – 4000 m²
- Festeplugger **STIHL AFN 075**
- Avgrensningstråd **STIHL ARB 501**:
Lengde: 500 m
Diameter: 3,4 mm
- Forbindelsesstykke **STIHL ADV 010**
- Modul for små areal **STIHL AKM 100**

Det finnes ytterligere tilbehør til maskinen. Du får mer informasjon hos STIHL forhandleren, eller du kan ta en titt på nettsiden vår (www.stihl.com) eller i STIHL katalogen.



Av sikkerhetsmessige årsaker må alt tilbehør som skal brukes på maskinen, være godkjent av STIHL.

19. Minimere slitasjen og unngå skader

Viktige henvisninger vedrørende vedlikehold for produktgruppen

Robotklipper, batteridrevet (STIHL RMI)

STIHL frasier seg ethvert ansvar for materielle skader og personskader som skyldes at bruksanvisningen ikke er fulgt (spesielt med hensyn til sikkerhet,

betjening og vedlikehold) eller at det er brukt ikke-godkjente påbyggings- eller reservedeler.

Følg disse henvisningene for å unngå skader eller unormal slitasje på din STIHL maskin:

1. Slitedeler

Enkelte av komponentene på STIHL maskinen utsettes for normal slitasje også når produktet brukes i henhold til bestemmelsene. Disse komponentene må skiftes ut i tide, avhengig av hvordan og hvor mye produktet brukes.

Det innbefatter blant annet:

- Klippekniv
- Batteri
- Dekk

2. Følg informasjonen i denne bruksanvisningen.

Bruk, vedlikehold og lagring av STIHL maskinen må skje i henhold til informasjonen i denne bruksanvisningen. Brukeren må selv ta ansvaret hvis det oppstår skader fordi sikkerhets-, bruks- og vedlikeholdsforskriftene ikke er fulgt.

Dette gjelder spesielt ved:

- Feil håndtering av batteriet (lading, oppbevaring)
- Feil elektrisk tilkobling (spenning).
- Endringer på produktet som ikke er godkjent av STIHL.
- Bruk av verktøy eller tilbehør som ikke er tillatt/egnet for maskinen, eller som har dårlig kvalitet.
- Ikke-forskriftsmessig bruk av produktet.

- Bruk av produktet ved sportsarrangementer eller andre konkurranser.

- Skader som skyldes at produktet er brukt med defekte komponenter.

3. Vedlikeholdsarbeider

Alle arbeider som er nevnt under "Vedlikehold", må utføres regelmessig.

Hvis brukeren ikke kan utføre disse vedlikeholdsarbeidene selv, skal han eller hun ta kontakt med en forhandler.

STIHL anbefaler at alt vedlikeholdsarbeid og alle reparasjoner utføres hos en STIHL forhandler.

I tillegg til jevnlig tilbud om opplæring, får STIHL forhandlerne regelmessig tilsendt teknisk informasjon.

Hvis disse arbeidene forsømmes, kan det oppstå skader som brukeren er ansvarlig for.

Dette innbefatter følgende:

- Skader på maskinen som er forårsaket av mangelfull eller feil rengjøring.
- Korrosjonsskader og andre skader som oppstår som følge av uegnet lagringssted.
- Skader på maskinen grunnet bruk av reservedeler med dårlig kvalitet.
- Skader som skyldes utilstrekkelig vedlikehold / at vedlikehold ikke er utført i rett tid, hhv. skader som skyldes vedlikeholds- eller reparasjonsarbeider som ikke er utført hos en autorisert forhandler.

20. Miljøvern

Emballasjen, maskinen og tilbehøret er produsert av gjenvinnbare materialer og skal kasseres deretter.

Atskilt, miljøvennlig kassering av materialrester bidrar til økt gjenbruk av verdistoffer. Maskinen bør derfor leveres til gjenvinning etter at den normale levetiden er nådd. Følg anvisningene i kapitlet "Kassering". (⇒ 6.11)



Avfallsprodukter som f.eks. batterier, skal alltid kasseres forskriftsmessig. Følg de lokale forskriftene.

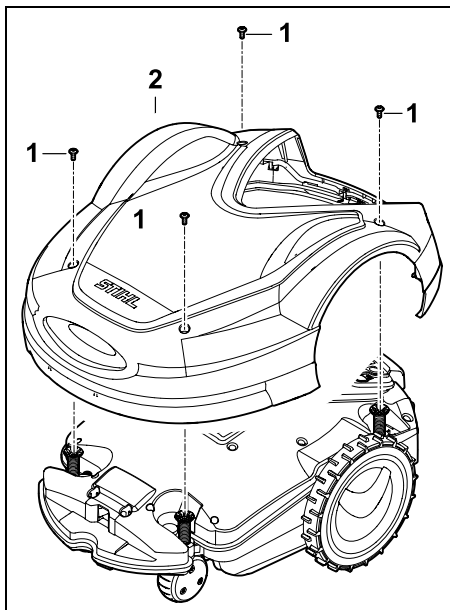


Li-Ion

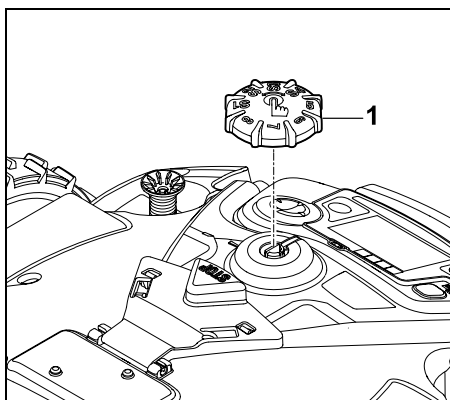
Litium-ion-batterier skal leveres til forhandleren eller et innsamlingssted for spesialavfall. Ikke kast dem sammen med husholdningsavfall.

20.1 Demontere batteriet

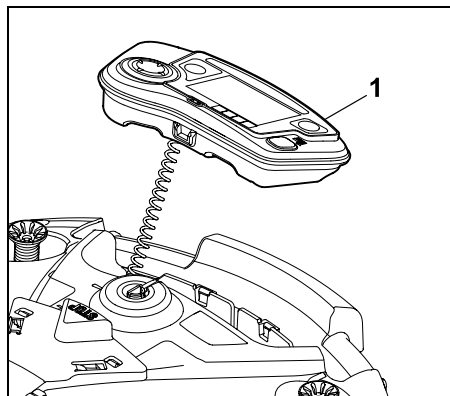
- Aktiver maskinsperren. (⇒ 5.2)



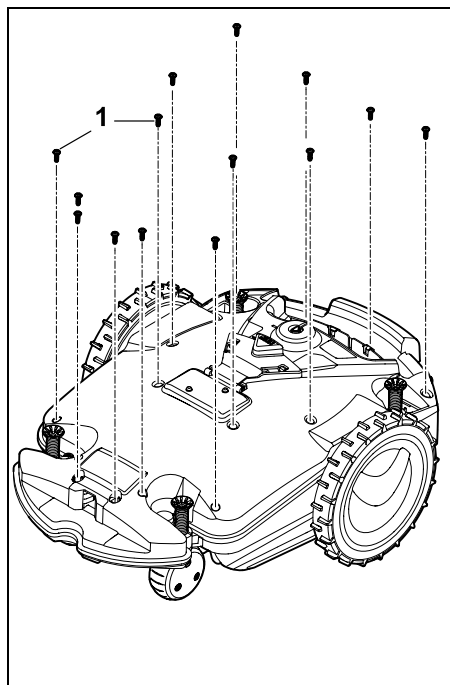
Skruløs og ta ut skruene (1) i dekselet (2).
Trekk dekselet (2) av oppover.



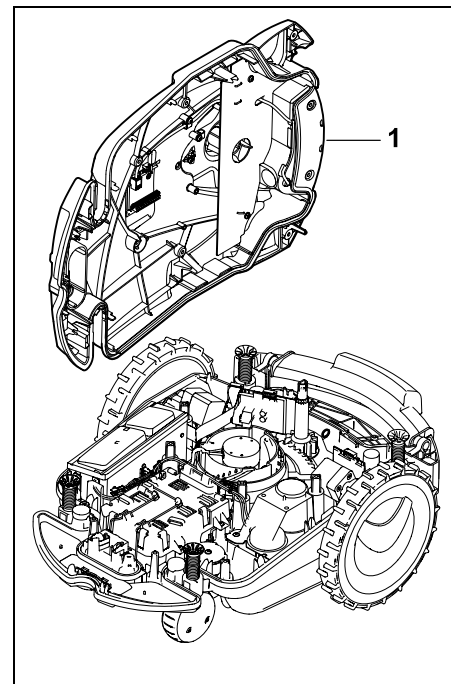
Trekk skruknappen (1) av oppover.



Ta ut styrekonsollen (1) og legg den bak.



Skrut ut og fjern skruene (1).

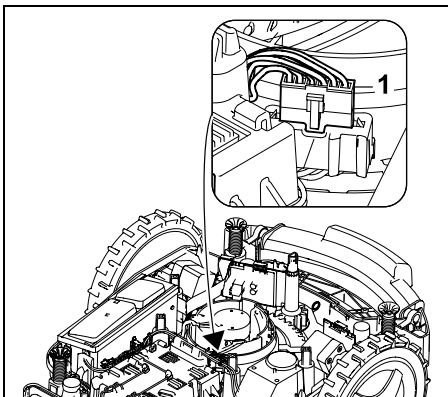


Legg til side styreoverdelen (1).

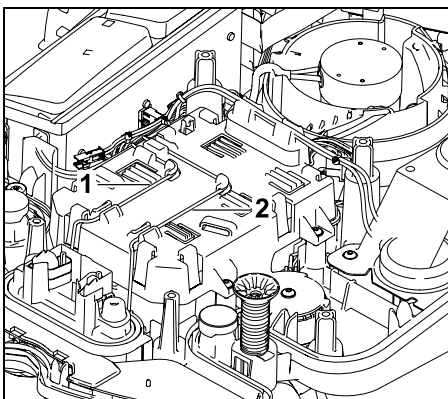


Fare for personskade!

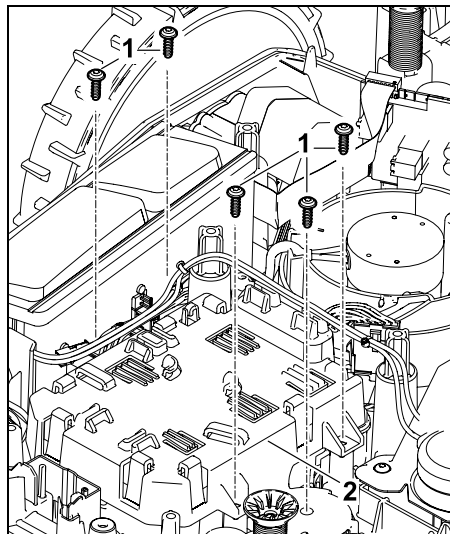
Ingen av batteriledningene får
kuttet av. Fare for kortslutning!
Ledningene skal alltid trekkes ut og
tas av sammen med batteriet.



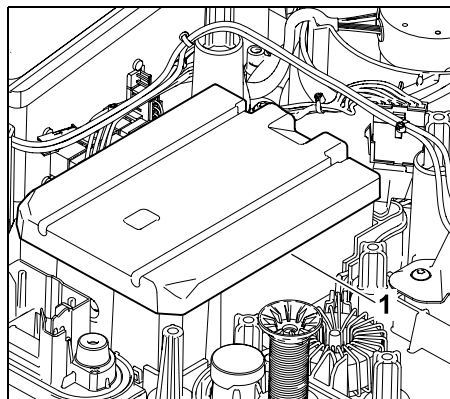
Trekk ut kabelstøpset (1).



Ta ledning (1) og ledning (2) ut av kabelføringen.



Ta av skruene (1) og batteridekselet (2).



Ta ut batteriet (1).

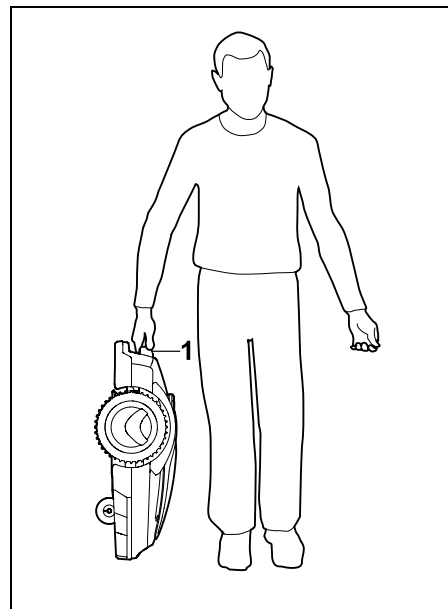
21. Transport



Fare for personskade!

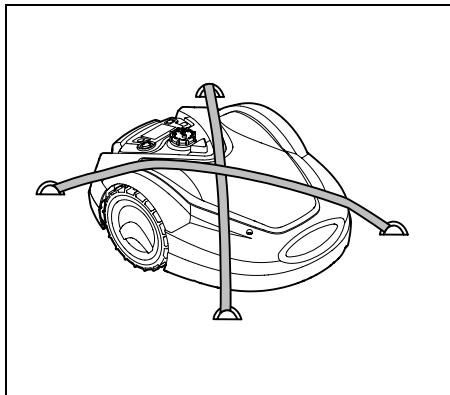
Før du transporterer maskinen, er det viktig at du leser nøye gjennom kapitlet "For din sikkerhet" (⇒ 6.), og særlig underkapitlet "Transport av maskinen" (⇒ 6.5). Sørg for å følge alle sikkerhetsanvisningene, og husk å aktivere maskinsperren. (⇒ 5.2)

21.1 Løfte eller bære maskinen



Løft og bær gressklipperen etter bærehåndtaket (1). Hold god avstand til klippeknyven, og pass særlig på føtter og bein.

21.2 Binde fast maskinen



Sikre gressklipperen godt på lasteflaten. Fest maskinen med egnede festemidler (stroppe, tau) slik bildet viser.

Sørg også for å sikre tilhørende maskindeler (f.eks. dockingstasjonen, små deler), slik at disse ikke glir.

22. Produsentens samsvarserklæring

22.1 Produsentens EU-samsvarserklæring for batteridrevet, elektrisk robotklipper (RMI) med dockingstasjon (ADO)

Produsert av:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Østerrike

ANDREAS STIHL AG & Co. KG bekrefter som eneansvarlig at maskinen

Modell: Gressklipper, automatisk og batteridrevet
Merke: STIHL
Type: RMI 632.1
RMI 632.1 P
RMI 632.1 C
RMI 632.1 PC
Serienummer: 6309
Modell: Dockingstasjon
Merke: STIHL
Type: ADO 601.1
Serienummer: 6309

oppfyller de relevante bestemmelsene i direktiv 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU og er utviklet og produsert i samsvar med de versjonene av følgende standarder som var gyldige på produksjonsdatoen:
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)

for RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC gjelder i tillegg:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Det tekniske kontrollorganet TÜV Rheinland LGA Products GmbH, Nr. 0197, har kontrollert samsvaret iht. vedlegg III modul B til direktivet 2014/53/EU, og har utstedt følgende EU-produkttestsertifikat: RT 60146449 001

Oppbevaring av teknisk dokumentasjon:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Produktgodkjenning

Produksjonsår og maskinnummer (serienr.) er angitt på enheten.

Waiblingen, 02.11.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

på vegne av

A handwritten signature in cursive script that reads "J. Hoffmann".

Dr. Jürgen Hoffmann, ansvarlig for produktdata, -forskrifter og -godkjenning

23. Tekniske data

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

Serieidentifikasjon	6309
Klippesystem	Bioklippeaggregat
Klippeinnretning	Knivbjelke
Klippebredde	28 cm
Turtall for klippeinnretningen	3150 o/min
Batteritype	Litium-ion
Batterispenning U_{DC}	29 V
Klippehøyde	20 - 60 mm
Beskyttelsesklasse	III

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

Beskyttelsestype IPX4

I henhold til EN 50636-2-107:

Lydtrykknivå L_{pA} 51 dB(A)Usikkerhet K_{pA} 3 dB(A)

I henhold til 2000/14/EG / S.I. 2001/1701:

Målt lydeffektnivå

 L_{WA} 59 dB(A)Usikkerhet K_{WA} 3 dB(A) $L_{WA} + K_{WA}$ 62 dB(A)

Lengde 73 cm

Bredde 54 cm

Høyde 27 cm

RMI 632.1:

Vekt 14 kg

RMI 632.1 C, RMI 632.1 P,

RMI 632.1 PC:

Vekt 15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Effekt 120 W

Strømforsyningsenhet HLG-120H

2,9 A

Batteribetegnelse AAI 160.1

Batteristrøm 167 Wh

Batterikapasitet 4,9 Ah

Batterivekt 1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Effekt 185 W

Strømforsyningsenhet HLG-185H

4,4 A

Batteribetegnelse AAI 250.1

Batteristrøm 251 Wh

Batterikapasitet 7,3 Ah

Batterivekt 1,6 kg

Mobilsignal:Støttede E-GSM-900
frekvensbånd DCS-1800**Maks utstrålt sendeeffekt**E-GSM-900: 880–915 MHz:
33,0 dBmDCS-1800: 1710–
1785 MHz:
30,0 dBm**Dockingstasjon ADO 601.1:**Spenning U_{DC} 42 V

Beskyttelsesklasse III

Beskyttelsestype IPX4

Vekt 3 kg

Avgrensningstråd og søkestråd

Frekvensområde: 1,0–90 kHz

Maks feltstyrke: < 72 μ A/m**Strømforsyningsenhet:**Spenning U_{AC} 100 - 240 V

Frekvens 50/60 Hz

Spenning U_{DC} 42 V

Beskyttelsesklasse I

Beskyttelsestype IP67

Transport av STIHL batterier:

STIHL batteriene innfrir forutsetningene i UN-håndboken ST/SG/AC.10/11/rev.5 del III, underkapittel 38.3.

Ingen spesielle vilkår gjelder ved frakt av STIHL batteriene med veitransport til maskinens brukssted.

Følg gjeldende nasjonale forskrifter ved fly- eller båttransport.

Se <http://www.stihl.com/safety-data-sheets> for mer transportinformasjon.**REACH:**

REACH er navnet på en EU-bestemmelse for registrering, vurdering og godkjenning av kjemikalier. Informasjon om innfrielse av REACH-bestemmelsen (EU) nr. 1907/2006 finnes på www.stihl.com/reach

24. Meldinger

Meldingene informerer om aktive feil, forstyrrelser og anbefalinger. De vises i et dialogvindu, og kan hentes frem i menyen " Mer – Informasjon – Meldinger" etter at du har trykket på OK-knappen. (⇒ 11.17)

Anbefalinger og aktive meldinger vises også i statusindikatoren. (⇒ 11.2)

Meldingskode, prioritet og opplysninger om når og hvor ofte feilen/forstyrrelsen har oppstått, kan hentes frem i meldingsinformasjonen.

- **Anbefalinger** har prioriteten "Lav" eller "Info", og vises vekselvis med teksten "iMOW® driftsklar" i statusmenyen. Robotklipperen er fortsatt tilgjengelig for bruk, og den automatiske driften fortsetter å kjøre.
- **Forstyrrelser** har "Middels" prioritet, og krever handling fra brukerens side. Det er ikke mulig å bruke robotklipperen før forstyrrelsen er fjernet.
- Hvis det oppstår **feil** med "Høy" prioritet, vises teksten "Kontakt forhandler" i displayet. Det er ikke mulig å bruke robotklipperen før feilen er utbedret hos en STIHL forhandler.



Hvis det foreslåtte tiltaket ikke løser problemet, og meldingen fortsatt er aktiv, kontakter du en STIHL forhandler.

Feil som kun kan løses av STIHL forhandlere, er ikke oppført nedenfor. Hvis en slik feil oppstår, kontakter du forhandleren og oppgir den firesifrede feilkoden samt feilteksten.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Meldinger som gjelder reduksjon av normal drift, varsles også i appen. (⇒ 10.)

Robotklipperen går i standbymodus etter at meldingen er sendt og deaktiverer mobiltrafikken for å skåne batteriet.

Melding:

0001 – Data oppdatert
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Maskinprogramvaren er blitt oppdatert
- Spenningstap
- Programvare- eller maskinvarefeil

Tiltak:

- Når du trykker på OK, bruker robotklipperen de forhåndsvalgte innstillingene – kontroller og korriger innstillingene (dato, klokkeslett, klippeplan)

Melding:

0100 – Batteri utladet
Batterispenning for lav

Mulig årsak:

- Batterispenningen er for lav

Tiltak:

- Sett robotklipperen i dockingstasjonen for å lade opp batteriet (⇒ 15.8)

Melding:

0180 – Lav temperatur
Hovedkort

Mulig årsak:

- Den innvendige temperaturen i robotklipperen er for lav

Tiltak:

- Varm opp robotklipperen

Melding:

0181 – Høy temperatur
Hovedkort

Mulig årsak:

- Den innvendige temperaturen i robotklipperen er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen

Melding:

0183 – Høy temperatur
Kretskort for ladestyring

Mulig årsak:

- Den innvendige temperaturen i robotklipperen er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen

Melding:

0185 – Høy temperatur
Kretskort for kjøremotor

Mulig årsak:

- Den innvendige temperaturen i robotklipperen er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen

Melding:

0186 – Lav temperatur
batteri

Mulig årsak:

- Batteritemperaturen er for lav

Tiltak:

- Varm opp robotklipperen

Melding:

0187 – Høy temperatur
batteri

Mulig årsak:

- Batteritemperaturen er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen

Melding:

0302 – Feil i drivmotor
For høy temperatur

Mulig årsak:

- Temperaturen i venstre drivmotor er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen

Melding:

0305 – Feil i drivmotor
Venstre hjul sitter fast

Mulig årsak:

- Venstre drivhjul er overbelastet

Tiltak:

- Rengjør robotklipperen (⇒ 16.2)
 - Fjern ujevnheter (hull, fordypninger) på klippeområdet
-

Melding:

0402 – Feil i drivmotor
For høy temperatur

Mulig årsak:

- Temperaturen i høyre drivmotor er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen
-

Melding:

0405 – Feil i drivmotor
Høyre hjul sitter fast

Mulig årsak:

- Høyre drivhjul er overbelastet

Tiltak:

- Rengjør robotklipperen (⇒ 16.2)
 - Fjern ujevnheter (hull, fordypninger) på klippeområdet
-

Melding:

0502 – Feil i klippemotor
For høy temperatur

Mulig årsak:

- Temperaturen i klippemotoren er for høy

Tiltak:

- Avkjøl robotklipperen
-

Melding:

0505 – Klippemotorfeil
Klippemotoren er overbelastet

Mulig årsak:

- Smuss mellom medbringerskiven og klippeaggregatet
- Det er ikke mulig å starte klippemotoren
- Klippemotoren er overbelastet

Tiltak:

- Rengjør klippekniven og klippeaggregatet (⇒ 16.2)
 - Rengjør medbringerskiven (⇒ 16.6)
 - Still inn større klippehøyde (⇒ 9.5)
 - Fjern ujevnheter (hull, fordypninger) på klippeområdet
-

Melding:

0701 – Batteritemperatur
Utenfor temperaturområde

Mulig årsak:

- Temperaturen i batteriet er for lav eller for høy

Tiltak:

- Varm opp / avkjøl robotklipperen – pass på riktig temperaturområde for batteriet (⇒ 6.4)
-

Melding:

0703 – Batteri utladet
Batterispenning for lav

Mulig årsak:

- Batterispenningen er for lav

Tiltak:

- Sett robotklipperen i dockingstasjonen for å lade opp batteriet (⇒ 15.8)
-

Melding:

0704 – Batteri utladet
Batterispenning for lav

Mulig årsak:

- Batterispenningen er for lav

Tiltak:

- Sett robotklipperen i dockingstasjonen for å lade opp batteriet (⇒ 15.8)
-

Melding:

1000 – Overslag
For stor helning

Mulig årsak:

- Helningssensoren har registrert overslag

Tiltak:

- Sett robotklipperen opp på hjulene, se etter mulige skader, og bekreft meldingen med OK
-

Melding:

1010 – iMOW® løftet
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Robotklipperen ble løftet etter dekselet

Tiltak:

- Kontroller bevegeligheten til dekselet, og bekreft meldingen med OK
-

Melding:

1030 – Dekselfeil
Kontroller deksel
Trykk deretter på OK

Mulig årsak:

- Deksel er ikke registrert

Tiltak:

- Kontroller dekselet (bevegelighet, at det er godt festet), og bekreft meldingen med OK
-

Melding:

1100 – Styrekonsoll
Styrekonsollen fjernet under kjøring

Mulig årsak:

- Styrekonsollen ble fjernet under automatisk drift

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK – automatisk drift gjenopptas så snart styrekonsollen settes på igjen
-

Melding:

1120 – Deksel blokkert
Kontroller deksel
Trykk deretter på OK

Mulig årsak:

- Det er registrert en permanent kollisjon

Tiltak:

- Frigjør robotklipperen, fjern eventuelle hindringer eller andre plasseringen av avgrensningstråden – bekreft deretter meldingen med OK
 - Kontroller bevegeligheten til dekselet, og bekreft meldingen med OK
-

Melding:

1125 – Fjern hindringer
Kontroller plass. av avgrensningstråd

Mulig årsak:

- Avgrensningstråden er lagt ut unøyaktig

Tiltak:

- Kontroller plasseringen av avgrensningstråden og kontroller avstandene med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
-

Melding:

1130 – Står fast
Frigjør iMOW®
Trykk deretter på OK

Mulig årsak:

- Robotklipperen står fast
- Drivhjulene spinner

Tiltak:

- Frigjør robotklipperen, fjern ujevnheter i klippeområdet eller andre plasseringen av avgrensningstråden – bekreft deretter meldingen med OK
 - Rengjør drivhjulene og ev. unngå drift i regnvær – bekreft deretter meldingen med OK (⇒ 11.11)
-

Melding:

1135 – Utenfor
Plasser iMOW inne på klippeområdet

Mulig årsak:

- Robotklipperen er utenfor klippeområdet

Tiltak:

- Plasser robotklipperen på klippeområdet
-

Melding:

1140 – For bratt
Kontroller utlegging

Mulig årsak:

- Helningssensoren har registrert en skråning på mer enn 22°

Tiltak:

- Endre plasseringen av avgrensningstråden, og sperr av klippeområder med skråninger over 22°
-

Melding:

1160 – Håndtak aktivert
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Robotklipperen ble løftet etter bærehåndtaket

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
-

Melding:

1170 – Ikke signal
Slå på dockingstasjonen

Mulig årsak:

- Dockingstasjonen er slått av.
- Det mottas ikke lenger kantsignal under drift
- Robotklipperen er utenfor klippeområdet
- Dockingstasjonen eller elektroniske komponenter har blitt skiftet ut

Tiltak:

- Slå på dockingstasjonen og gi en klippekommando
 - Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen
 - Kontroller LED-indikatoren på dockingstasjonen – den røde LED-indikatoren skal lyse kontinuerlig under drift (⇒ 13.1)
-

- Plasser robotklipperen på klippeområdet
- Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen (⇒ 11.15)

Melding:

1180 – Dock iMOW®
Automatisk inndocking ikke mulig

Mulig årsak:

- Dockingstasjonen ble ikke funnet
- Starten eller slutten på en passasje ble feil installert

Tiltak:

- Kontroller lysdioden på dockingstasjonen, og slå eventuelt på dockingstasjonen (⇒ 13.1)
- Kontroller inndocking (⇒ 15.7)
- Kontroller den traktformede inn- og utkjøringen til passasjen (⇒ 12.11)

Melding:

1190 – Dockingfeil
Dock.stasjon opptatt

Mulig årsak:

- Dockingstasjonen brukes av en annen robotklipper

Tiltak:

- Dock inn robotklipperen når dockingstasjonen er ledig igjen

Melding:

1200 – Klippemotorfeil
Start av klippemotor har mislyktes 5 ganger

Mulig årsak:

- Smuss mellom medbringerskiven og klippeaggregatet
- Det er ikke mulig å starte klippemotoren

- Klippemotoren er overbelastet

Tiltak:

- Rengjør klippekniven og klippeaggregatet (⇒ 16.2)
Rengjør medbringerskiven (⇒ 16.6)
- Still inn større klippehøyde (⇒ 9.5)
- Fjern ujevnheter (hull, fordypninger) på klippeområdet

Melding:

1210 – Feil i drivmotor
Hjul står fast

Mulig årsak:

- Et av drivhjulene er overbelastet

Tiltak:

- Rengjør robotklipperen (⇒ 16.2)
- Fjern ujevnheter (hull, fordypninger) på klippeområdet

Melding:

1220 – Regn registrert
Klipping avbrutt

Mulig årsak:

- Klippeomgangen ble avbrutt / ikke startet på grunn av regn

Tiltak:

- Det er ikke nødvendig å gjøre noe, still ev. inn regnføleren (⇒ 11.11)

Melding:

1230 – Inndockingsfeil
Dock iMOW®

Mulig årsak:

- Dockingstasjonen funnet, automatisk inndocking ikke mulig

Tiltak:

- Kontroller inndocking, dock om nødvendig inn robotklipperen manuelt (⇒ 15.7)

- Kontroller avgrensningstråden – pass på at den plasseres riktig i området rundt dockingstasjonen (⇒ 9.9)

Melding:

2000 – Signalproblem
Dock iMOW®

Mulig årsak:

- Kantsignalet er mangelfullt, og må fininnstilles

Tiltak:

- Plasser robotklipperen i dockingstasjonen, og trykk deretter på OK

Melding:

2020 – Anbefaling
Årlig service hos forhandler

Mulig årsak:

- Service på maskinen anbefales

Tiltak:

- Få utført årlig service hos en STIHL forhandler

Melding:

2030 – Batteri
Tillatt levetid er nådd

Mulig årsak:

- Batteriet må byttes

Tiltak:

- Få byttet batteriet hos en STIHL forhandler

Melding:

2031 – Ladefeil
Kontroller ladekontakten

Mulig årsak:

- Ladingen kan ikke startes

Tiltak:

- Kontroller ladekontakten på dockingstasjonen og robotklipperen, rengjør om nødvendig – bekreft deretter meldingen med OK
-

Melding:

2032 – Batteritemperatur
Utenfor temperaturområde

Mulig årsak:

- Temperaturen i batteriet ved lading er for lav eller for høy

Tiltak:

- Varm opp / avkjøl robotklipperen – pass på riktig temperaturområde for batteriet
-

Melding:

2040 – Batteritemperatur
Utenfor temperaturområde

Mulig årsak:

- Temperaturen i batteriet ved klippestart er for lav eller for høy

Tiltak:

- Varm opp / avkjøl robotklipperen – pass på riktig temperaturområde for batteriet (⇒ 6.4)
-

Melding:

2050 – Tilpass klippeplan
Forleng aktivtider

Mulig årsak:

- Aktivtidene har blitt avkortet/slettet eller klippevarigheten har blitt forlenget – de lagrede aktivtidene er utilstrekkelige for de nødvendige klippeomgangene

Tiltak:

- Forleng aktivtidene (⇒ 11.7) eller reduser klippevarigheten (⇒ 11.7)
-

Melding:

2060 – Klipping avsluttet
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Klipping i tilleggsarealer er avsluttet

Tiltak:

- Plasser robotklipperen i klippeområdet, og dock den inn for å lade opp batteriet (⇒ 15.7)
-

Melding:

2070 – GPS-signal
Ikke signal ved kant

Mulig årsak:

- Hele kanten av klippeområdet ligger i signalskygge

Tiltak:

- Gjenta kjøring langs kanten (⇒ 11.13)
 - Kontakt STIHL forhandleren for å få gjennomført en detaljert diagnose
-

Melding:

2071 – GPS-signal
Ikke signal ved startpunkt 1

Mulig årsak:

- Startpunkt 1 ligger i signalskygge

Tiltak:

- Endre posisjonen til startpunkt 1 (⇒ 11.14)
-

Melding:

2072 – GPS-signal
Ikke signal ved startpunkt 2

Mulig årsak:

- Startpunkt 2 ligger i signalskygge

Tiltak:

- Endre posisjonen til startpunkt 2 (⇒ 11.14)
-

Melding:

2073 – GPS-signal
Ikke signal ved startpunkt 3

Mulig årsak:

- Startpunkt 3 ligger i signalskygge

Tiltak:

- Endre posisjonen til startpunkt 3 (⇒ 11.14)
-

Melding:

2074 – GPS-signal
Ikke signal ved startpunkt 4

Mulig årsak:

- Startpunkt 4 ligger i signalskygge

Tiltak:

- Endre posisjonen til startpunkt 4 (⇒ 11.14)
-

Melding:

2075 – GPS-signal
Ikke signal i ønsket sone

Mulig årsak:

- Ønsket sone ligger i signalskygge

Tiltak:

- Fastsett ønsket sone på nytt (⇒ 10.)
-

Melding:

2076 – GPS-signal
Ønsket sone ble ikke funnet

Mulig årsak:

- Kunne ikke finne ønsket sone under kjøring langs kanten

Tiltak:

- Fastsett ønsket sone på nytt. Pass på at ønsket sone og avgrensningstråden overlapper (⇒ 10.)
-

Melding:

2077 – Ønsket sone
Ønsket sone utenfor hjemmeområdet

Mulig årsak:

- Ønsket sone befinner seg utenfor det lagrede hjemmeområdet

Tiltak:

- Fastsett ønsket sone på nytt (⇒ 10.)
-

Melding:

2090 – Radiomodul
Kontakt forhandler

Mulig årsak:

- Kommunikasjon med radiomodulen brutt

Tiltak:

- Ingen handling nødvendig, fastvaren oppdateres automatisk ved behov

- Hvis problemet vedvarer, kontakter du STIHL forhandleren
-

Melding:

2095 – Radiomodul
Kontakt forhandler

Mulig årsak:

- Kommunikasjon med GPS-antennen brutt

Tiltak:

- Ingen handling nødvendig, fastvaren oppdateres automatisk ved behov
 - Hvis problemet vedvarer, kontakter du STIHL forhandleren
-

Melding:

2100 – GPS-beskytt.
Utenfor hjemmeområdet
Maskinen er sperret

Mulig årsak:

- Robotklipperen er fjernet fra hjemmeområdet

Tiltak:

- Plasser robotklipperen i hjemmeområdet, og tast inn PIN-koden (⇒ 5.10)
-

Melding:

2110 – GPS-beskytt.
Ny plassering
Ny installering kreves

Mulig årsak:

- Robotklipperen er tatt i bruk på et annet klippeområde. Trådsignalet til den andre dockingstasjonen er allerede lagret.

Tiltak:

- Foreta ny installering (⇒ 11.13)

Melding:

2400 – iMOW® er tilbakestillt til fabrikkinnstillingene

Mulig årsak:

- Robotklipperen er tilbakestillt til fabrikkinnstillingene

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
-

Melding:

4000 – Spenningsfeil
Over- eller underspenning i batteri

Mulig årsak:

- Over- eller underspenning i batteriet

Tiltak:

- Ingen handling nødvendig, fastvaren oppdateres automatisk ved behov
 - Hvis problemet vedvarer, kontakter du STIHL forhandleren
-

Melding:

4001 – Temperaturfeil
Utenfor temperaturområde

Mulig årsak:

- Temperaturen i batteriet eller inne i maskinen er for lav eller for høy

Tiltak:

- Varm opp / avkjøl robotklipperen – pass på riktig temperaturområde for batteriet (⇒ 6.4)
-

Melding:

4002 – Overslag
Se melding 1000

Melding:

4003 – Deksel åpent
Kontroller deksel
Trykk deretter på OK

Mulig årsak:

- Dekselet har blitt åpnet

Tiltak:

- Kontroller dekselet og bekreft meldingen med OK
-

Melding:

4004 – Bremsetid fremdrift overskredet
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Feil i programforløpet
- Feil utlegging
- Hindringer rundt avgrensningstråden

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
 - Kontroller utleggingen (særlig i hjørnene) ved hjelp av iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
 - Fjern hindringene
-

Melding:

4005 – Bremsetid kniv overskredet
Trykk OK for å frigi

Mulig årsak:

- Feil i programforløpet
- Signalbrudd (f.eks. på grunn av strømbrudd) under automatisk klipping

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
 - Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen – den røde lysdioden skal lyse kontinuerlig under drift – og trykk deretter på OK-knappen (⇒ 13.1)
-

Melding:

4006 – Lading avbrutt
Trykk OK for å frigi

Mulig årsak:

- Feil i programforløpet
- Strømbrudd under lading
- Robotklipperen har rullet ut av dockingstasjonen

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
 - Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen – den røde lysdioden blinker langsomt når robotklipperen er docket inn (⇒ 13.1)
 - Kontroller at dockingstasjonen er riktig plassert (⇒ 9.1)
-

Melding:

4008 – Betj.panel ikke satt på plass
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Styrekonsollen er satt på feil

Tiltak:

- Sett på styrekonsollen
 - Bekreft meldingen med OK
-

Melding:

4009 – Dekselføleren registrerer feil
Trykk OK for å frigi

Mulig årsak:

- Dekselet er forskjøvet

Tiltak:

- Kontroller dekselposisjonen
 - Kontroller bevegeligheten til dekslet og rengjør eventuelt deksellageret
 - Bekreft meldingen med OK
-

Melding:

4016 – Sensoravvik STOP-knapp
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- Feil i programforløpet

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
-

Melding:

4027 – STOP-knapp trykket
Trykk på OK for å frigi

Mulig årsak:

- STOP-knappen har blitt trykket inn

Tiltak:

- Bekreft meldingen med OK
-

25. Feilsøking

Hjelp og teknisk støtte

Kontakt en STIHL forhandler for å få hjelp og teknisk støtte.

Se <https://support.stihl.com/> eller <https://www.stihl.com/> for kontaktmuligheter og mer informasjon.

- ✂ Kontakt eventuelt en forhandler. STIHL anbefaler STIHL forhandleren.
-

Feil/problem:

Robotklipperen arbeider på feil tidspunkt

Mulig årsak:

- Innstilt klokkeslett og dato er feil
- De innstilte aktivitetene er feil
- Maskinen har vært brukt av uvedkommende

Tiltak:

- Still inn klokkeslett og dato (⇒ 11.10)
 - Still inn aktivtider (⇒ 11.7)
-

- Still inn "Middels" eller "Høy" sikkerhetsnivå (⇒ 11.15)

Feil/problem:

Robotklipperen klipper ikke i aktivtiden

Mulig årsak:

- Batteriet lades
- Auto slått av
- Aktivtiden er avsluttet
- Regn registrert
- Når klippeplanen "Dynamisk" er aktivert: Den ukentlige klippevarigheten er nådd, og det er ikke nødvendig å utføre flere klippeomganger denne uken
- Aktiv melding
- Styrekonsollen er satt på feil
- Dockingstasjonen er ikke koblet til strømmettet
- Utenfor temperaturområde
- Strømbrudd

Tiltak:

- La batteriet lade ferdig (⇒ 15.8)
- Slå på auto-funksjonen. (⇒ 11.7)
- Frigi aktivtid (⇒ 11.7)
- Still inn regnføleren (⇒ 11.11)
- Du trenger ikke å gjøre noe. Med klippeplanen "Dynamisk" fordeles klippeomgangene automatisk utover uken. Ved behov kan du imidlertid starte en klippeomgang i "Start"-menyen (⇒ 11.5)
- Løs feilen/problemet som er angitt, og bekreft meldingen med OK (⇒ 24.)
- Sett på styrekonsollen (⇒ 15.2)
- Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen (⇒ 9.3)
- Varm opp / avkjøl robotklipperen – normalt temperaturområde for robotklipperen: +5 °C til +40 °C. Fagforhandleren har detaljert informasjon. ✖

- Kontroller strømforsyningen. Hvis robotklipperen etter en periodisk kontroll igjen registrerer et trådsignal, fortsetter den med klippeomgangen som ble avbrutt. Det kan derfor gå flere minutter før klippingen automatisk gjenopptas etter strømbruddet. Avstandene mellom de periodiske kontrollene øker jo lengre strømbruddet varer.

Feil/problem:

Det er ikke mulig å starte robotklipperen med "Start"-menyen

Mulig årsak:

- Batterikapasiteten er utilstrekkelig
- Regn registrert
- Styrekonsollen er satt på feil
- Aktiv melding
- Til dock på dockingstasjonen er aktivert

Tiltak:

- Lad opp batteriet (⇒ 15.8)
- Still inn regnføleren (⇒ 11.11)
- Sett på styrekonsollen (⇒ 15.2)
- Løs feilen/problemet som er angitt, og bekreft meldingen med OK (⇒ 24.)
- Avslutt Til dock, eller utfør "Start"-menyen på nytt etter inndocking

Feil/problem:

Robotklipperen arbeider ikke, og displayet er tomt

Mulig årsak:

- Maskinen er i standbymodus
- Batteriet er defekt

Tiltak:

- Trykk på en knapp for å vekke robotklipperen – statusindikatoren vises (⇒ 11.2)
- Bytt batteri (✖)

Feil/problem:

Robotklipperen vibrerer og lager mye støy

Mulig årsak:

- Klippekniven er skadet
- Det er mye gress i klippeaggregatet

Tiltak:

- Skift ut klippekniven – fjern hindringer på klippeområdet (⇒ 16.4), (✖)
- Rengjør klippeaggregatet (⇒ 16.2)

Feil/problem:

Dårlig klippe- eller bioklippresultat

Mulig årsak:

- Gresset er for høyt i forhold til klippehøyden
- Gresset er svært vått
- Klippekniven er sløv eller slitt
- Utilstrekkelige aktivtider, for kort klippevarighet
- Den innstilte størrelsen på klippeområdet er feil
- Gresset på klippeområdet er svært høyt
- Lange perioder med regn

Tiltak:

- Juster klippehøyden (⇒ 9.5)
- Still inn regnføleren (⇒ 11.11) Forskyv aktivtidene (⇒ 11.7)
- Skift ut klippekniven (⇒ 16.4), (✖)
- Forleng eller legg til flere aktivtider (⇒ 11.7) Forleng klippevarigheten (⇒ 11.7)
- Opprett en ny klippeplan (⇒ 11.7)
- Alt etter størrelsen på klippeområdet kan det ta robotklipperen opptil 2 uker å få et pent klippresultat.
- Tillat klipping i regnvær (⇒ 11.11) Forleng aktivtidene (⇒ 11.7)

Feil/problem:

Displayvisning på feil språk

Mulig årsak:

- Språkinnstillingen har blitt endret

Tiltak:

- Still inn ønsket språk (⇒ 11.10)
-

Feil/problem:

Det oppstår brune (jordholdige) flekker på klippeområdet

Mulig årsak:

- Klippevarigheten er for lang i forhold til klippeområdet
- Avgrensningstråden er lagt ut i for liten radius
- Den innstilte størrelsen på klippeområdet er feil

Tiltak:

- Reduser klippevarigheten (⇒ 11.7)
 - Korrigjer plasseringen av avgrensningstråden (⇒ 12.)
 - Opprett en ny klippeplan (⇒ 11.7)
-

Feil/problem:

Klippeomgangene er betydelig kortere enn vanlig

Mulig årsak:

- Gresset er svært høyt eller for vått
- Det er mye gress i maskinen (klippeaggregatet, drivhjulene)
- Batteriet er utladet

Tiltak:

- Juster klippehøyden (⇒ 9.5)
 - Still inn regnføleren (⇒ 11.11)
 - Forskyv aktivitetene (⇒ 11.7)
 - Rengjør maskinen (⇒ 16.2)
 - Bytt batteriet – følg anbefalingen i displayet (⚡), (⇒ 24.)
-

Feil/problem:

Batteriet lades ikke selv om robotklipperen er docket inn

Mulig årsak:

- Det er ikke nødvendig å lade batteriet (fulladet)
- Dockingstasjonen er ikke koblet til strømnettet
- Feil inndocking
- Ladekontaktene er korrodert

Tiltak:

- Det er ikke nødvendig å gjøre noe – batteriet lades automatisk når spenningen faller under et bestemt nivå
 - Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen (⇒ 9.8)
 - Plasser robotklipperen på klippeområdet, og send den tilbake til dockingstasjonen (⇒ 11.6). Kontroller at inndocking går som den skal, og juster ev. plasseringen av dockingstasjonen (⇒ 9.1)
 - Skift ut ladekontaktene (⚡)
-

Feil/problem:

Inndocking fungerer ikke

Mulig årsak:

- Ujevnheter i innkjøringsområdet til dockingstasjonen
- Skitne drivhjul eller skitten bunnplate
- Avgrensningstråden i området rundt dockingstasjonen er lagt ut feil
- Endene på avgrensningstråden er ikke avkortet

Tiltak:

- Fjern ujevnheter i innkjøringsområdet (⇒ 9.1)
 - Rengjør drivhjulene og bunnplaten på dockingstasjonen (⇒ 16.2)
-

- Legg ut avgrensningstråden på nytt, og pass på at den plasseres riktig i området rundt dockingstasjonen (⇒ 9.9)
 - Skjær til avgrensningstråden slik det beskrives, og legg den ut uten trådeserver – ikke rull opp overskytende ender (⇒ 9.10)
-

Feil/problem:

Robotklipperen kjører forbi dockingstasjonen eller docker skrått inn

Mulig årsak:

- Trådsignalet er påvirket av omgivelsene
- Avgrensningstråden i området rundt dockingstasjonen er lagt ut feil

Tiltak:

- Koble robotklipperen på nytt til dockingstasjonen – pass på at robotklipperen står rett i dockingstasjonen ved sammenkoblingen (⇒ 11.15)
 - Legg ut avgrensningstråden på nytt, og pass på at den plasseres riktig i området rundt dockingstasjonen (⇒ 9.9)
 - Kontroller at avgrensningstrådene er forskriftsmessig koblet til dockingstasjonen (⇒ 9.10)
-

Feil/problem:

Robotklipperen har kjørt over avgrensningstråden

Mulig årsak:

- Avgrensningstråden er lagt ut feil, avstandene stemmer ikke
 - Klippeområdet har for stor helning
-

- Forstyrrende felter virker inn på robotklipperen

Tiltak:

- Kontroller plasseringen av avgrensningstråden (⇒ 11.13), og kontroller avstandene med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Kontroller utleggingen av avgrensningstråden, og sperr av soner med for bratte skråninger (⇒ 11.13)
- Kontakt STIHL forhandleren (✖)

Feil/problem:

Robotklipperen blir ofte stående fast

Mulig årsak:

- Klippehøyden er for lav
- Det er mye gress i drivhjulene
- Fordypninger eller hindringer på klippeområdet

Tiltak:

- Øk klippehøyden (⇒ 9.5)
- Rengjør drivhjulene (⇒ 16.2)
- Fyll igjen hull på klippeområdet, installer sperreflater rundt hindringer som f.eks. røtter på bakken, fjern hindringer (⇒ 12.)

Feil/problem:

Støtfløleren blir ikke aktivert når robotklipperen kjører på en hindring

Mulig årsak:

- Lav hindring (lavere enn 10 cm)
- Hindringen sitter ikke fast på bakken – f.eks. nedfallsfrukt eller en tennisball

Tiltak:

- Fjern hindringen eller unngå den med en sperreflate (⇒ 12.9)
- Fjern hindringen

Feil/problem:

Kjørespor ved kanten av klippeområdet

Mulig årsak:

- For hyppig kantklipping
- For lang klippevarighet
- Bruk av startpunkter
- Batteriet lades opp for ofte mot slutten av levetiden
- Forskjøvet hjemkjøring (korridor) er ikke slått på

Tiltak:

- Deaktiver kantklipping eller reduser til én gang i uken (⇒ 11.13)
- Reduser klippevarigheten
- Start alle klippeomgangene ved dockingstasjonen på egnede klippeområder (⇒ 11.14)
- Bytt batteriet – følg anbefalingen i displayet (✖), (⇒ 24.)
- Slå på forskjøvet hjemkjøring (korridor) (⇒ 11.13)

Feil/problem:

Uklippet gress ved kanten av klippeområdet

Mulig årsak:

- Kantklipping er deaktivert
- Avgrensningstråden er lagt ut unøyaktig
- Gresset er utenfor rekkevidde for klippeknaven

Tiltak:

- Utfør kantklipping én til to ganger i uken (⇒ 11.13)
- Kontroller plasseringen av avgrensningstråden (⇒ 11.13), og kontroller avstandene med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Gå over uklippede områder regelmessig med en egnet gresstrimmer

Feil/problem:

Ikke noe trådsignal

Mulig årsak:

- Dockingstasjonen er slått av – ingen lysdioder lyser
- Dockingstasjonen er ikke koblet til strømmettet – ingen lysdioder lyser
- Avgrensningstråden er ikke koblet til dockingstasjonen – den røde lysdioden blinker (⇒ 13.1)
- Brudd på avgrensningstråden – den røde lysdioden blinker (⇒ 13.1)
- Robotklipperen og dockingstasjonen er ikke sammenkoblet
- Feil på elektronikken – lysdioden blinker SOS (⇒ 13.1)

Tiltak:

- Slå på dockingstasjonen (⇒ 13.1)
- Kontroller strømforsyningen til dockingstasjonen (⇒ 9.8)
- Koble avgrensningstråden til dockingstasjonen (⇒ 9.10)
- Søk etter ledningsbrudd (⇒ 16.7), og reparer deretter avgrensningstråden ved hjelp av forbindelsesstykker (⇒ 12.16)
- Koble sammen robotklipperen og dockingstasjonen (⇒ 11.15)
- Kontakt forhandler (✖)

Feil/problem:

Lysdiode på dockingstasjonen blinker SOS

Mulig årsak:

- Avgrensningstråden er kortere enn minimumslengden
- Feil på elektronikken

Tiltak:

- Installer tilbehør (AKM 100) (✖)
- Kontakt forhandler (✖)

Feil/problem:

Robotklipperen mottar ikke noe GPS-signal.

Mulig årsak:

- Forbindelse til satellitter holder på å opprettes
- 3 eller færre satellitter innen rekkevidde
- Maskinen befinner seg i signalskygge

Tiltak:

- Ingen flere handlinger nødvendig, det kan ta noen minutter å etablere forbindelsen
- Omgå eller fjern avskjermende hindringer (f.eks. trær, takutspring)

Feil/problem:

Robotklipperen kan ikke opprette en mobilforbindelse

Mulig årsak:

- Klippeområdet ligger i signalskygge
- Radiomodulen er ikke aktivert

Tiltak:

- Få aktivert radiomodulen hos STIHL forhandleren (✖)

Feil/problem:

Robotklipperen kan ikke kontaktes med appen

Mulig årsak:

- Radiomodulen er inaktiv
- Robotklipperen står i standbymodus
- Ingen Internett-forbindelse
- Robotklipperen er ikke tilordnet riktig e-postadresse


Tiltak:

- Radiomodulen slås av under sammenkoblingen. Deretter aktiveres den igjen, og robotklipperen er på nytt tilgjengelig.

- Aktiver robotklipperen med et tastetrykk og still inn energimodusen "Standard" (⇒ 11.10)
- Maskinen som appen er installert på, har ikke Internett-forbindelse
- Korrigjer e-postadressen (⇒ 10.)

26. Serviceplan

26.1 Bekreftelse av overleveringen


Modell: _____
Serienummer: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Dato: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

Neste service
Dato: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Servicebekreftelse



Gi denne bruksanvisningen til STIHL fagforhandleren når du får utført vedlikeholdsarbeider. Forhandleren bekrefter det utførte arbeidet ved å fylle ut de angitte feltene.

 Service utført

 Dato for neste service

27. Installeringsseksempler

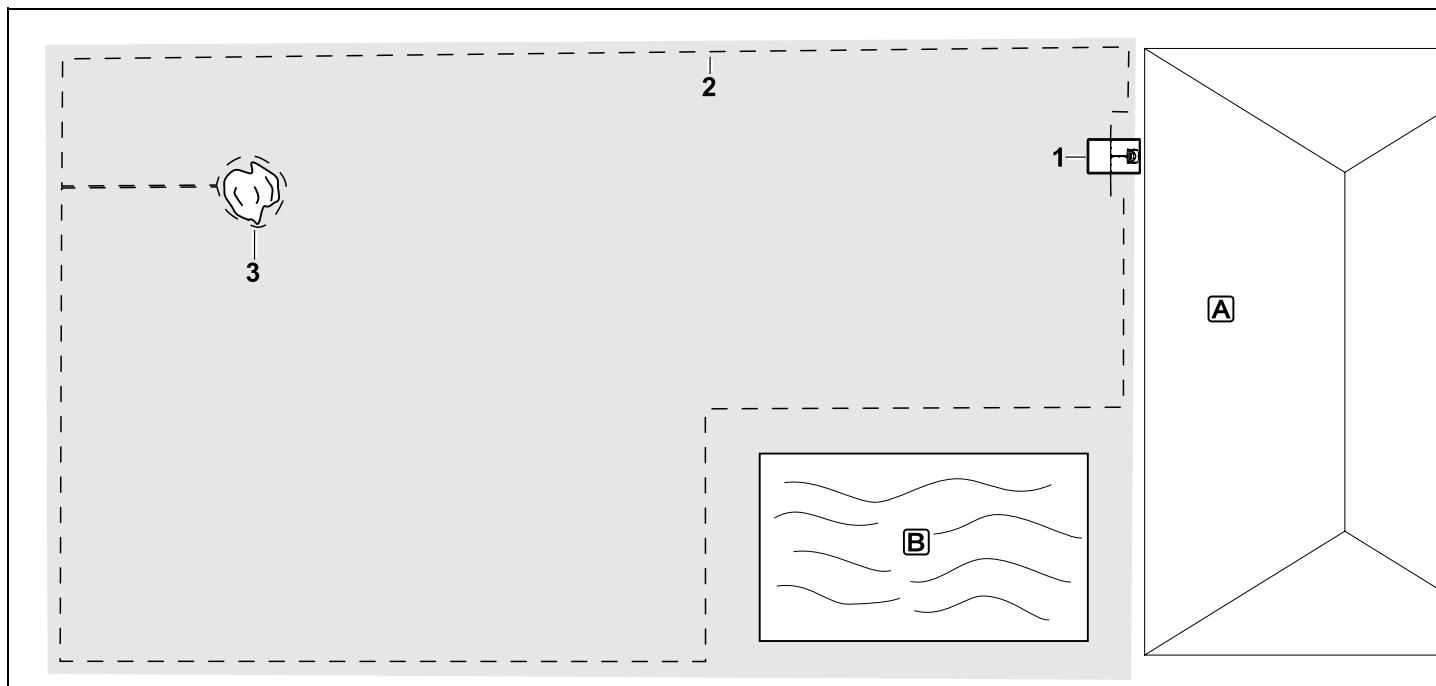
NO

SV

FI

DA

PL



Rettvinklet klippeområde med ett tre og svømmebasseng

Dockingstasjon:

Plassering (1) direkte ved huset **A**

Sperreflate:

Installeres rundt det frittstående treet (3) med utgangspunkt i en forbindelsesstrekning som er installert i rett vinkel til kanten.

Svømmebasseng:

Av sikkerhetsmessige årsaker (foreskrevet trådvastand) skal avgrensningstråden (2) legges rundt bassenget **B**.

Trådvastand: (⇒ 12.5)

Avstand til kanten: **33 cm**

avstand til tilstøtende, kjørbare flate (f.eks. gangvei) med mindre nivåforskjell enn +/- 1 cm: **0 cm**

Avstand rundt treet: **33 cm**

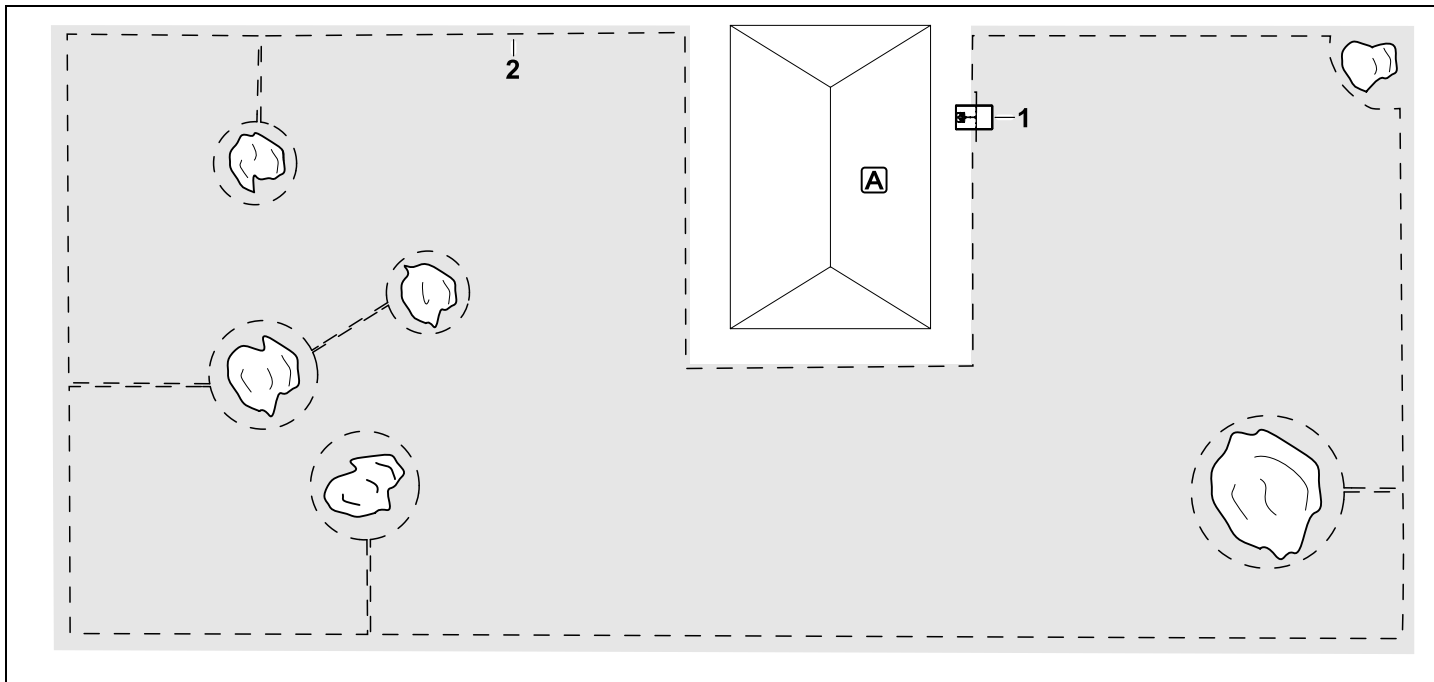
Avstand til vannflaten: **100 cm**

Programmering:

Etter at størrelsen på klippeområdet er fastslått, er det ikke nødvendig å gjøre andre tilpasninger.

Spesielle partier:

Uklippede partier rundt bassenget klippes regelmessig enten manuelt eller med en egnet gresstrimmer.



U-formet klippeområde med flere frittstående trær

Dockingstasjon:

Plassering (1) direkte ved huset **A**

Sperreflater:

2 sperreflater installeres rundt de frittstående trærne og forbindes med en forbindelsesstrekning (2) som går i rett vinkel til kanten.

Tråddavstand: (⇒ 12.5)

Avstand til kanten: **33 cm**

Avstand til tilstøtende, kjørbare flate (f.eks. gangvei) med mindre nivåforskjell enn +/-

1 cm: **0 cm**

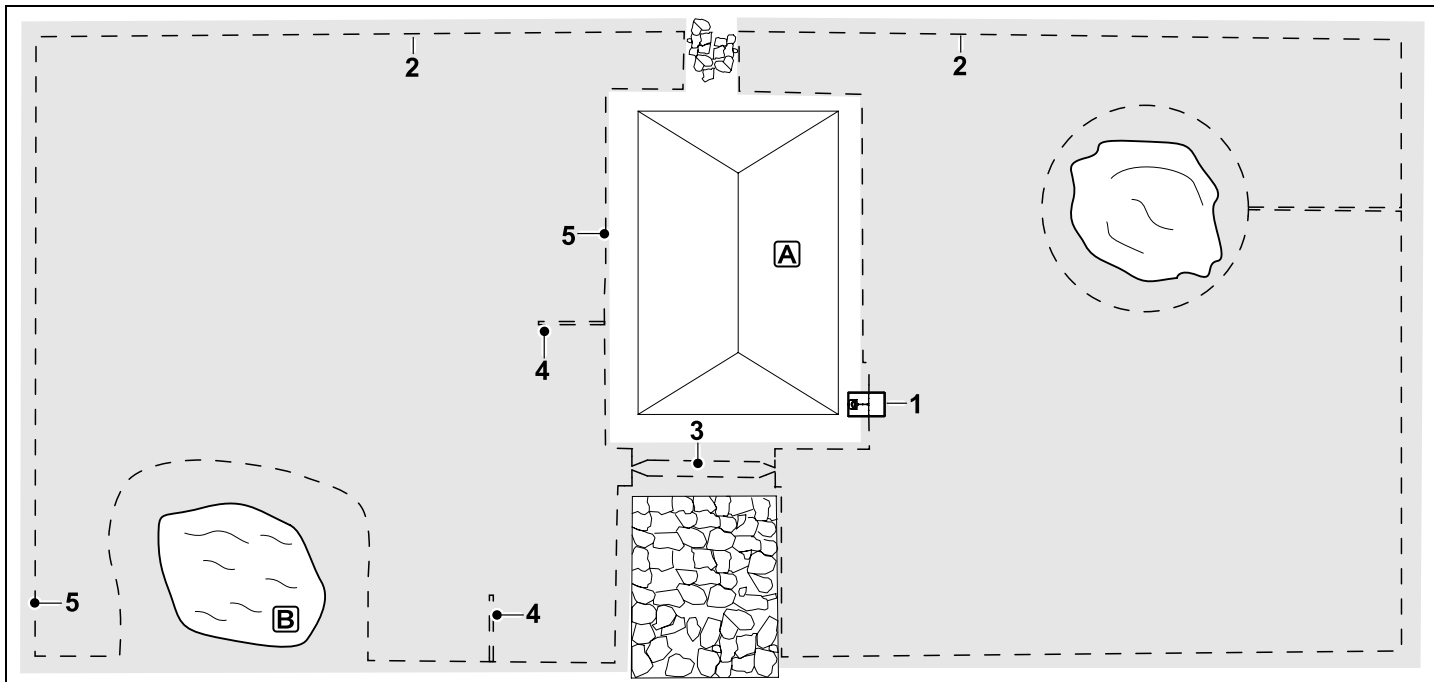
Avstand til trærne: **33 cm**

Programmering:

Etter at størrelsen på klippeområdet er fastslått, er det ikke nødvendig å gjøre andre tilpasninger.

Spesielle partier:

Treet i hjørnet av klippeområdet – klipp området rundt det avgrensede treet regelmessig med en egnet gresstrimmer, eller la det stå igjen som eng.



Todelt klippeområde med dam og frittstående tre

Dockingstasjon:

Plassering (1) direkte ved huset **A**

Sperreflate:

Installeres rundt det frittstående treet, med utgangspunkt i en forbindelsesstrekning som er installert i rett vinkel til kanten.

Dam:

Av sikkerhetsmessige årsaker (foreskrevet tråдавstand) skal avgrensningstråden (2) legges rundt dammen **B**.

Tråдавstand: (⇒ 12.5)

Avstand til kanten: **33 cm**

Avstand til tilstøtende, kjørbart flate (f.eks. gangvei) med mindre nivåforskjell enn +/-

1 cm: **0 cm**

Rundt treet: **33 cm**

Avstand til vannflaten: **100 cm**

Passasje:

Installering av passasje (3). Tråдавstand: **27 cm** (⇒ 12.11)

Søkestråder:

Installering av to søkestråder (4) for bruk av funksjonen for forskjøvet hjemkjøring. (⇒ 11.13)

Minsteavstand fra passasjeinnkjøringen:

2 m

Overhold minsteavstand til hjørnene. (⇒ 12.12)

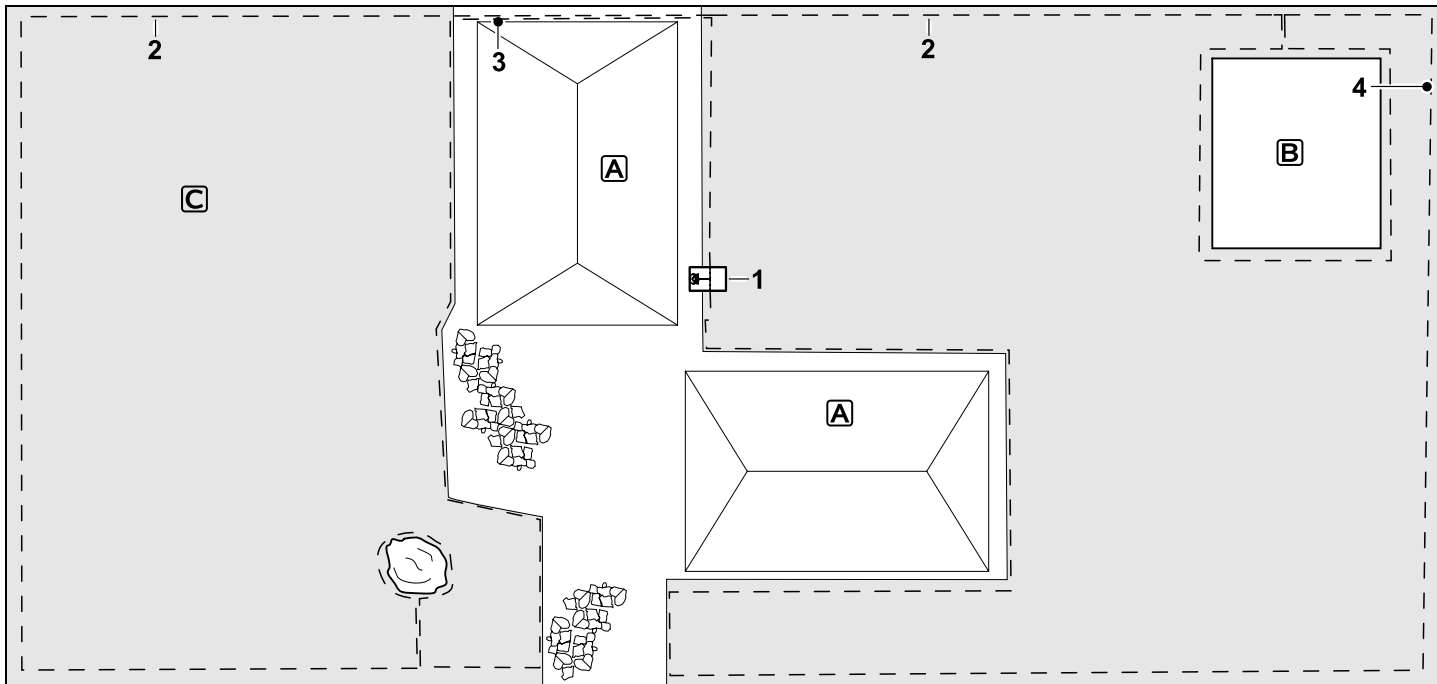
Programmering:

Finn ut størrelsen på det totale klippeområdet, og programmer 2

startpunkter (5) (i nærheten av dockingstasjonen og i det vinklede hjørnet ved dammen) (⇒ 11.14)

Spesielle partier:

Uklippede partier (f.eks. rundt dammen) klippes regelmessig enten manuelt eller med en egnet gresstrimmer.



Todelt klippeområde – robotklipperen kan ikke kjøre til og fra klippeområdene på egen hånd.

Dockingstasjon:

Plassering (1) direkte ved siden av husene **A**

Sperreflater:

Installeres rundt det frittstående treet og grønnsakshagen **B**, med utgangspunkt i en forbindelsesstrekning som er installert i rett vinkel til kanten.

Tråddavstand: (⇒ 12.5)

Avstand til tilstøtende, kjørbart flate (f.eks. terrasse) med mindre nivåforskjell enn +/- 1 cm: **0 cm**

Avstand til høye hindringer: **33 cm**

Avstand til treet: **33 cm**

Minste tråddavstand i de smale partiene bak grønnsakshagen: **54 cm**

Tilleggsareal:

Installering av tilleggsareal **C**, der forbindelsesstrekningen (3) skjules i en ledningskanal på husterrassen.

Programmering:

Finn ut størrelsen på klippeområdet (ikke medregnet tilleggsarealer), og programmer 1 startpunkt (4) i det smale partiet for bruk av funksjonen for forskjøvet hjemkjøring (⇒ 11.13) – starthypighet 2 av 10 utkjøringer (⇒ 11.14)

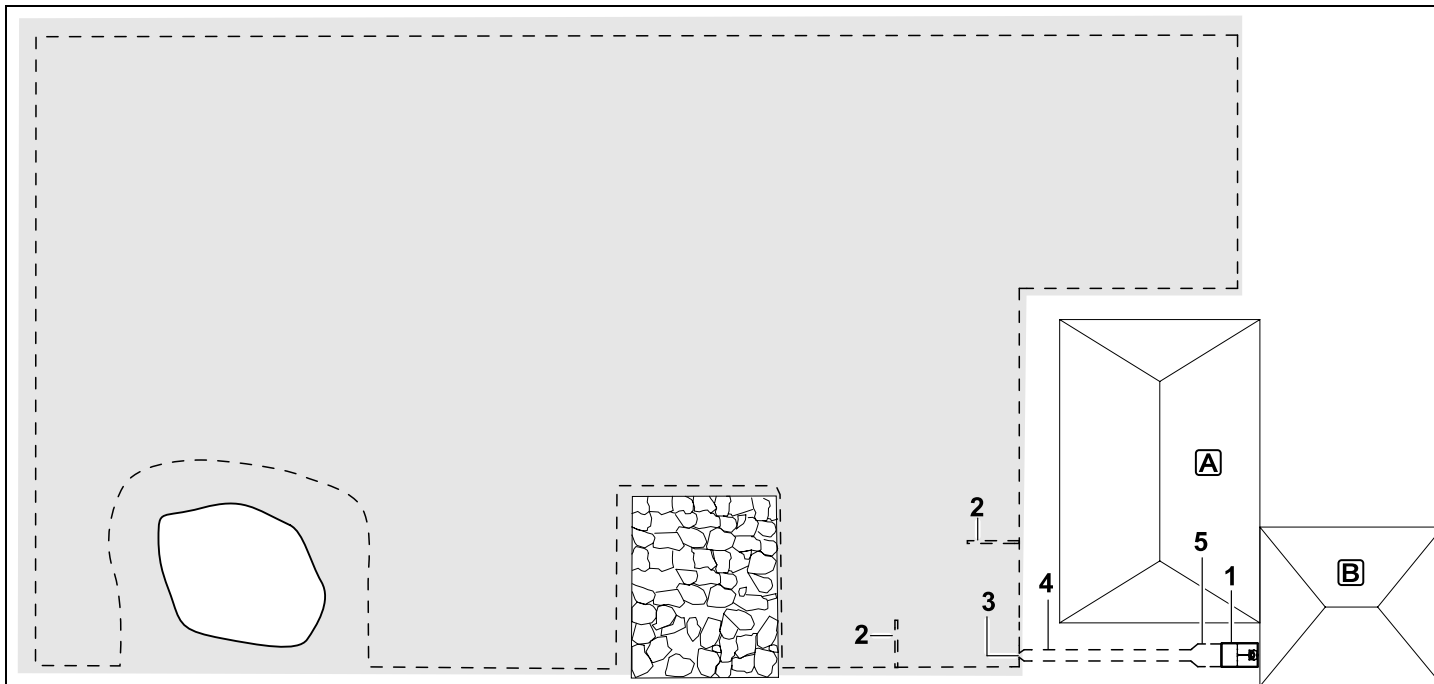
Spesielle partier:

Sett robotklipperen på tilleggsarealet flere ganger i uken, og aktiver "Start"-menyen. (⇒ 11.5)

Vær oppmerksom på flateytelsen.

(⇒ 14.4)

Det kan ved behov installeres to adskilte klippeområder med to dockingstasjoner.



Klippeområde med ekstern
dockingstasjon (1)

Dockingstasjon:

Plassering (1) like ved garasjen (B) og bak
huset (A).

Tråдавstand: (⇒ 12.5)

Avstand til kanten: **33 cm**

Avstand til tilstøtende, kjørbare flate (f.eks.
terrasse) med mindre nivåforskjell enn +/-
1 cm: **0 cm**

Avstand til vannflaten: **100 cm**

Søkestråder:

Installasjon av to søkestråder (2) for bruk av
funksjonen for forskjøvet hjemkjøring.
(⇒ 11.13)

Minsteavstand fra passasjeinnkjøringen:

2 m

Overhold minsteavstand til hjørnene.
(⇒ 12.12)

Programmering:

Fastslå størrelsen på klippeområdet og
velg minst ett startpunkt utenfor passasjen
til dockingstasjonen. (⇒ 11.14)

Spesielle partier:

Installasjon av passasje (4) med
traktformet innkjøring (3). (⇒ 12.11)
Tråдавstand: 27 cm

Passasjen (4) fører til en ekstern
dockingstasjon (1). Én meter foran
dockingstasjonen skal tråдавstanden i
passasjen økes til tilsvarende bredden på
basisplaten (5). (⇒ 9.9)

Ta hensyn til plassbehovet i passasjen og
ved siden dockingstasjonen.

Hej!

Tack för att du valt en produkt från STIHL. Vi utvecklar och tillverkar produkter av mycket hög kvalitet som uppfyller våra kunders behov. Därför är våra produkter mycket säkra även när de belastas mycket.

STIHL ger även en förstklassig service. Hos våra återförsäljare får du kompetent rådgivning och instruktioner samt tekniska råd.

Vi uppskattar ditt förtroende för oss och önskar dig lycka till med din STIHL produkt.



Dr Nikolas Stihl

VIKTIGT! LÄS BRUKSANVISNINGEN INNAN DU ANVÄNDER PRODUKTEN OCH SPARA DEN.

1. Innehållsförteckning

Information om denna bruksanvisning	96		
Allmänt	96		
Landsberoende varianter	97		
Beskrivning av bruksanvisningen	97		
Maskinbeskrivning	98		
Robotgräsklippare	98		
Dockningsstation	99		
Styrkonsol	100		
Hur robotgräsklipparen arbetar	101		
Funktionsprincip	101		
Manuell klippning	102		
Säkerhetsanordningar	102		
STOP-knapp	102		
Maskinspär	102		
Skyddskåpor	102		
Tvåhandsmanövrering	103		
Stötsensor	103		
Lyftskydd	103		
Lutningssensor	103		
Displaybelysning	103		
PIN-kod	103		
GPS-skydd	103		
För din säkerhet	103		
Allmänt	103		
Klädsel och utrustning	104		
Varning – fara pga elektrisk ström	105		
Batteri	105		
Transportera maskinen	106		
Före användning	106		
Programmering	107		
Under användningen:	107		
Underhåll och reparationer	108		
		Förvaring under längre driftsuppehåll	109
		Sluthantering	109
		Symbolbeskrivning	110
		Leveransens omfattning	110
		Första installationen	111
		Anvisningar för dockningsstationen	115
		Anslutningar på dockningsstationen	117
		Anslut nätkabeln till dockningsstationen	118
		Installationsmaterial	119
		Ställa in klipphöjd	119
		Anvisningar för den första installationen	119
		Ställa in språk, datum och klockslag	120
		Installera dockningsstationen	120
		Placera ut begränsningsslingan	121
		Ansluta begränsningsslingan	124
		Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen	128
		Kontrollera installationen	129
		Programmera robotgräsklipparen	130
		Avsluta den första installationen	131
		Första klippningen efter den första installationen	132
		iMOW® app	132
		Meny	133
		Hanteringsanvisningar	133
		Statusmeny	134
		Infoområde	135
		Huvudmeny	135
		Start	136
		Kör hem	136
		Klippschema	136
		Mer	137
		Inställningar	138

iMOW® – maskininställningar	138	Klipptid	154	EU-konformitetsdeklaration – batteridriven, elektrisk robotgräsklippare (RMI) med dockningsstation (ADO)	167
Ställa in regnsensorn	138	Hemområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)	154	Tekniska data	168
Ställa in statusmeny	139	Manuell klippning	154	Meddelanden	169
Installation	139	Ta maskinen i bruk	154	Felsökning	176
Ställa in ingångar	140	Förberedelse	154	Serviceschema	179
Säkerhet	140	Ta bort och sätta i styrkonsolen	155	Överlämningsbekräftelse	179
Service	142	Anpassa programmeringen	155	Servicebekräftelse	179
Information	142	Klippning med automatik	156	Installationsexempel	180
Begränsningsslinga	143	Klippning oberoende av de aktiva tiderna	156		
Planera utplaceringen av begränsningsslingan	143	Manuell klippning	157		
Göra en skiss av ytan som ska klippas	144	Docka robotgräsklippare	157		
Placera ut begränsningsslingan	144	Ladda batteriet	157		
Ansluta begränsningsslingan	145	Underhåll	158		
Kabelavstånd – använda iMOW® Ruler	145	Underhållsschema	158		
Spetsiga hörn	146	Göra rent maskinen	159		
Trånga passager	146	Kontrollera knivens slitagegräns	159		
Installera förbindelsesträckor	146	Demontera och montera kniven	159		
Spärrade ytor	147	Vässa kniv	160		
Biytor	148	Demontera och montera knivtallriken	160		
Passager	148	Söka kabelbrott	161		
Söktrådar för förskjutet körning hemåt	150	Förvaring och vinteruppehåll	162		
Exakt kantklippning	151	Demontering av dockningsstationen	163		
Sluttande område längs begränsningsslingan	151	Vanliga reservdelar	164		
Installera extra längder	151	Tillbehör	164		
Använda kabelkopplingar	152	Minimera slitage och förhindra skador	164		
Korta kantavstånd	152	Miljöskydd	165		
Dockningsstation	153	Demontera batteri	165		
Reglage på dockningsstationen	153	Transport	167		
Anvisningar om klippning	153	Lyfta eller bära maskinen	167		
Allmänt	153	Binda fast maskinen	167		
Bioklippning	154	Tillverkarens konformitetsdeklaration	167		
Aktiva tider	154				

2. Information om denna bruksanvisning

2.1 Allmänt

Denna bruksanvisning är en **original bruksanvisning** från tillverkaren enligt EG-riktlinjen 2006/42/EC.

STIHL arbetar ständigt med vidareutveckling av sitt produktutbud. Vi förbehåller oss därför rätten till ändringar av design, teknik och utrustning. Inga anspråk grundade på uppgifter och bilder i denna bruksanvisning kan därför ställas.

I denna bruksanvisning beskrivs ev. modeller som inte finns tillgängliga i alla länder.

Denna bruksanvisning är upphovsrättsskyddad. Alla rättigheter förbehållna, särskilt då rätten till kopiering, översättning och bearbetning med elektroniska system.

2.2 Landsberoende varianter

STIHL levererar maskinerna med olika kontakter och strömbrytare, beroende på vilket land maskinen ska levereras till.

På bilderna visas maskiner med eurokontakter. Nätanslutningen av maskiner med andra kontakter sker på liknande sätt.

2.3 Beskrivning av bruksanvisningen

Bilder och text beskriver vissa arbetsmoment.

Samtliga bildsymboler, som finns på maskinen, förklaras i denna bruksanvisning.

Blickriktning:

Blickriktning vid användning "vänster" och "höger" i bruksanvisningen: Användaren står bakom maskinen och ser framåt i färdriktningen.

Kapitelhänvisning:

En pil hänvisar till motsvarande kapitel och underkapitel med ytterligare förklaringar. Följande exempel visar en hänvisning till ett kapitel: (⇒ 3.)

Märkning av textavsnitt:

De beskrivna anvisningarna kan vara markerade som i följande exempel.

Arbetsmoment som kräver att användaren ingriper:

- Lossa skruven (1) med en skruvmejsel, aktivera spaken (2) ...

Allmänna uppräknings:

- Användning av produkten för sport- eller tävlingsändamål

Text med extra betydelse:

Textavsnitt med extra betydelse markeras med en av följande symboler, för att ytterligare framhäva dem i bruksanvisningen.



Fara!

Risk för olycksfall och allvarliga personskador. Ett visst förhållningssätt är nödvändigt eller bör undvikas.



Varning!

Risk för personskador. Ett visst förhållningssätt förhindrar möjliga eller sannolika personskador.



Var försiktig!

Lätta personskador resp. saksador kan förhindras med ett visst förhållningssätt.



Anvisning

Information om hur du bättre använder maskinen och undviker möjlig felhantering.

Text med bildreferens:

Vissa bilder som är nödvändiga för användningen av maskinen finns alldeles i början av bruksanvisningen.

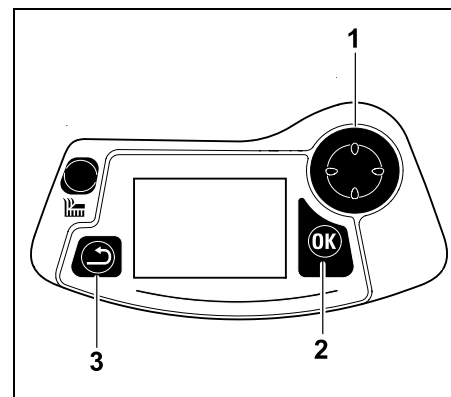
Kamerasymbolen kopplar samman bilderna på bildsidorna med motsvarande textavsnitt i bruksanvisningen.



Bilder med textavsnitt:

Arbetsmoment med direkt referens till motsvarande bild finns omedelbart efter bilden med motsvarande positionssiffra.

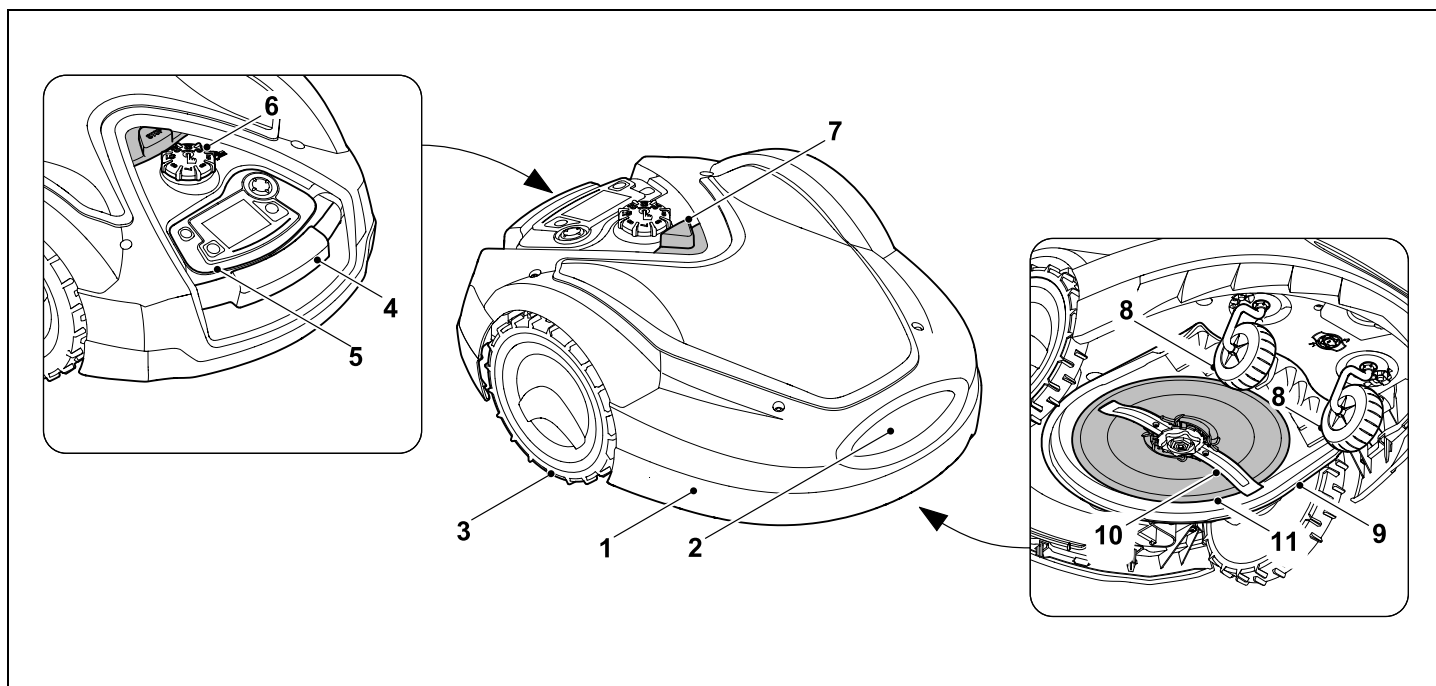
Exempel:



Använd styrkorset (1) för att navigera i menyerna, bekräfta inställningar och öppna menyer med OK-knappen (2). Du kan lämna menyerna igen med tillbakaknappen (3).

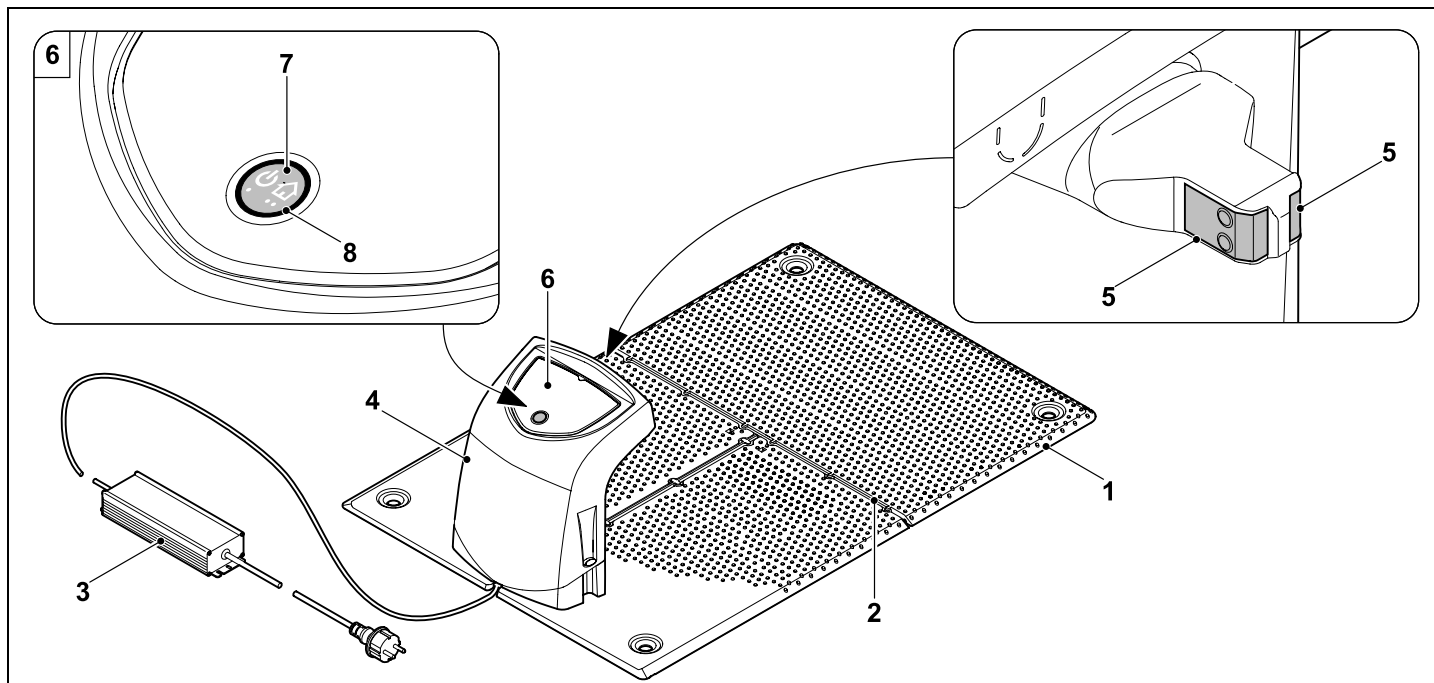
3. Maskinbeskrivning

3.1 Robotgräsklippare



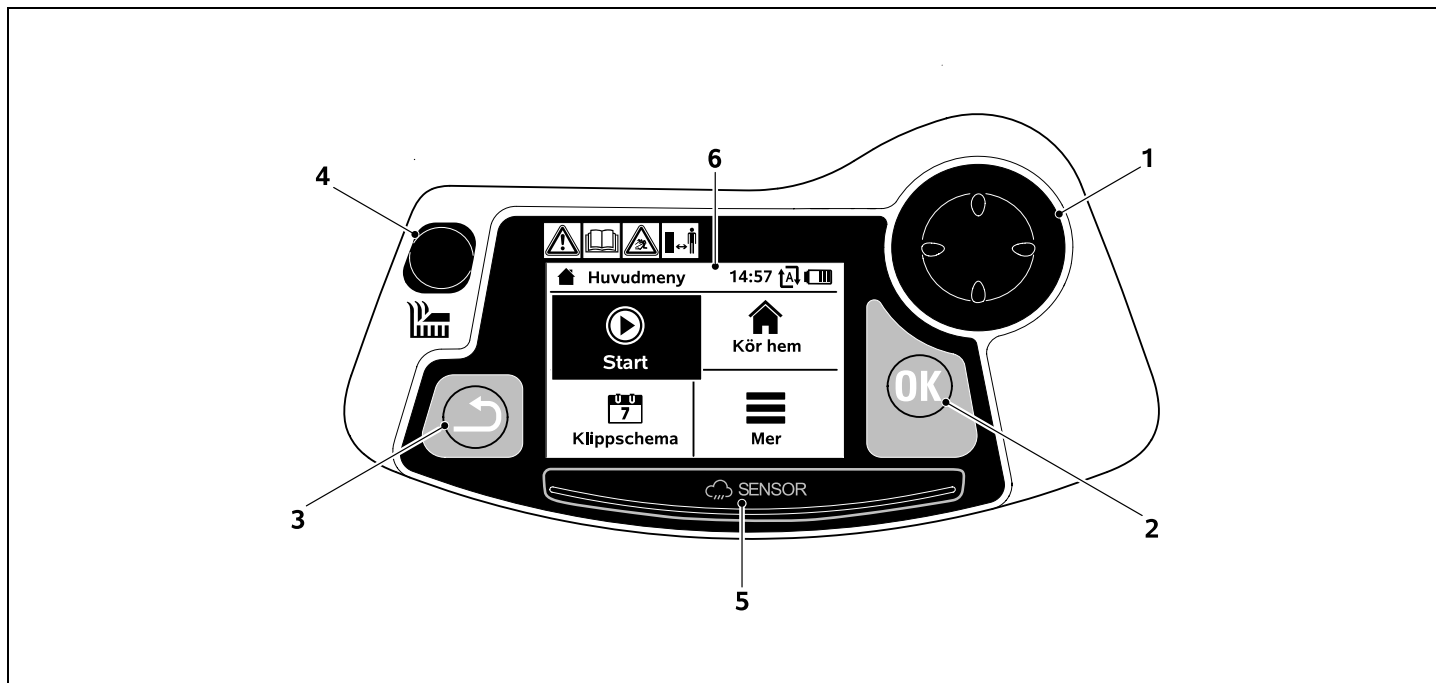
- | | | | |
|---|--|----|-----------------------------------|
| 1 | Rörlig kåpa (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 9 | Klippaggregat |
| 2 | Laddningskontakter:
Anslutningskontakter till
dockningsstationen | 10 | Dubbelsidigt slipad kniv (⇒ 16.4) |
| 3 | Bakhjul | 11 | Knivtallrik |
| 4 | Bärhandtag (⇒ 21.1) | | |
| 5 | Borttagbar styrkonsol (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | | |
| 6 | Vred kliphöjdställning (⇒ 9.5) | | |
| 7 | STOP-knapp (⇒ 5.1) | | |
| 8 | Framhjul | | |

3.2 Dockningsstation



- 1 Bottenplatta
- 2 Kabelstyrningar för iläggning av begränsningsslingan (⇒ 9.10)
- 3 Nätanslutning
- 4 Avtagbart skydd (⇒ 9.2)
- 5 Laddningskontakter:
Anslutningskontakter till robotgräsklipparen
- 6 Manöverpanel med knapp och LED (⇒ 13.1)
- 7 Knapp
- 8 LED-indikering

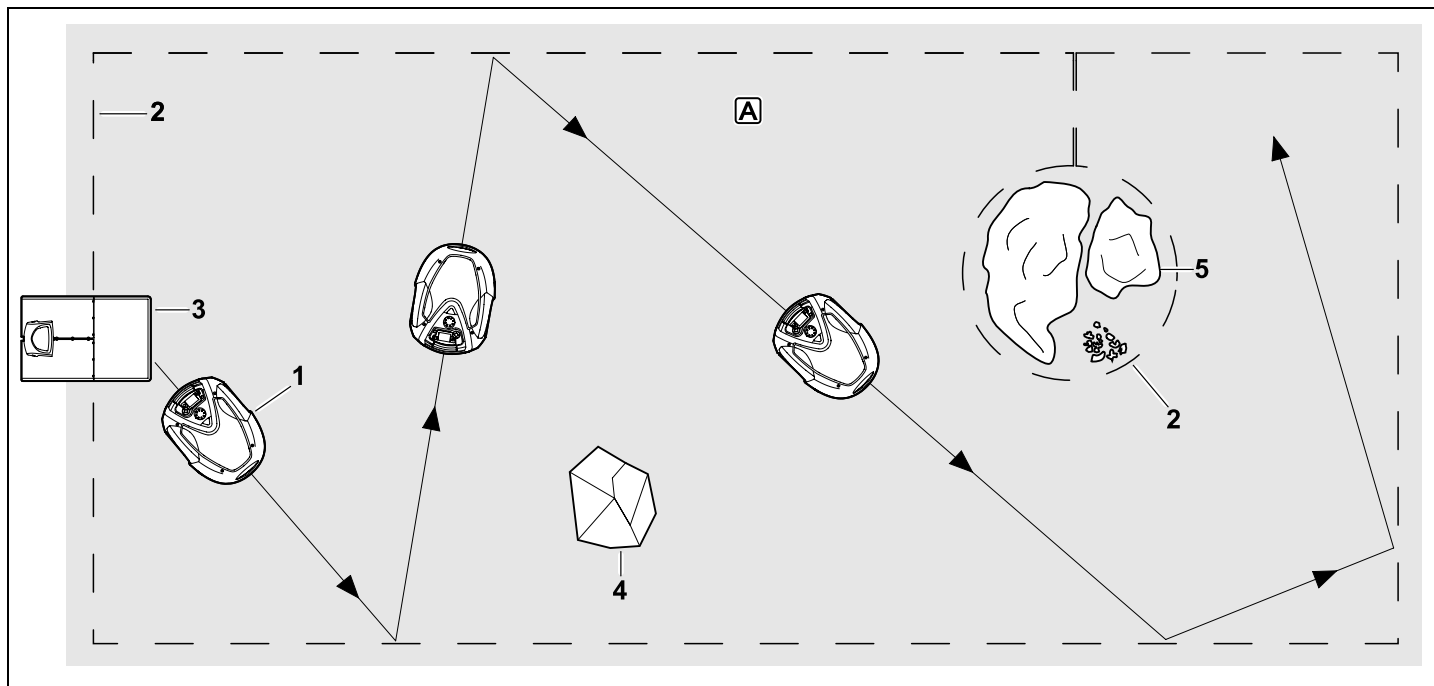
3.3 Styrkonsol



- 1 Styrkors:
Styra robotgräsklipparen (⇒ 15.6)
Navigera i menyerna (⇒ 11.1)
- 2 OK-knapp:
Manuell klippning (⇒ 15.6)
Navigera i menyerna (⇒ 11.1)
- 3 Tillbakaknapp:
Navigera i menyerna (⇒ 11.1)
- 4 Klippknapp:
Manuell klippning (⇒ 15.6)
Klippning oberoende av de aktiva
tiderna (⇒ 15.5)
- 5 Regnsensor (⇒ 11.11)
- 6 Grafikdisplay

4. Hur robotgräsklipparen arbetar

4.1 Funktionsprincip



Robotgräsklipparen (1) är utformad för automatisk klippning av gräsmattor. Den klipper gräsmattan i slumpvis vald bana.

Om robotgräsklipparen ska identifiera gränserna på ytan som ska klippas [A] måste en begränsningsslinga (2) placeras runt denna yta. Genom denna går sedan en kabelsignal som avges av dockningsstationen (3).

Fasta hinder (4) på ytan som ska klippas identifieras av robotgräsklipparen med hjälp av en stötsensor. Du måste avgränsa

de områden (5) som robotgräsklipparen inte får köra på och de hinder som den inte ska stöta emot från den övriga ytan som ska klippas med begränsningsslingan.

När automatiken är inkopplad lämnar robotgräsklipparen dockningsstationen av sig själv och klipper gräsmattan **under de aktiva tiderna** (⇒ 11.7).

Robotgräsklipparen kör in i dockningsstationen av sig själv för att ladda batteriet. När schematypen "Standard" har valts klipper och laddar

robotgräsklipparen under hela den aktiva tiden. När schematypen "Dynamiskt" har valts anpassas antalet klippningar och laddningar samt tiden som går åt för klippning och laddning inom de aktiva tiderna helt automatiskt.

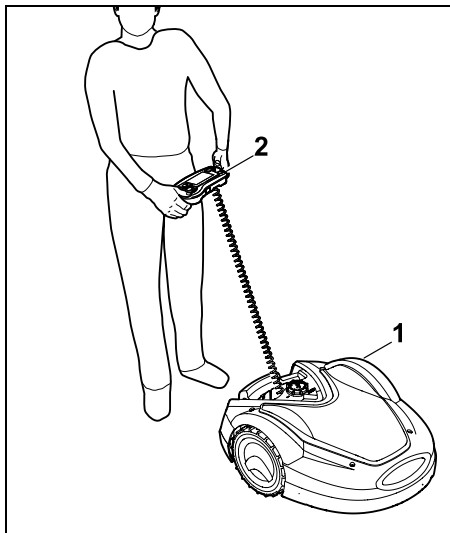
Du kan aktivera en klippning med klippknappen eller i menyn "Start" **om automatiken är fråkopplad** samt för klippning **oberoende av de aktiva tiderna.** (⇒ 11.5)



STIHL robotgräsklippare kan användas tillförlitligt och utan störningar i direkt närhet till andra robotgräsklippare. Kabelsignalen uppfyller standarden EGMF

(Europeiska trädgårdsmaskinförbundet) gällande elektromagnetisk emission.

4.2 Manuell klippning



Gräsmattan kan även klippas manuellt som med en vanlig handstyrd gräsklippare med robotgräsklipparen (1). Ta då bort styrkonsolen (2), välj funktionen "Manuell klippning" i menyn "Mer", aktivera kniven samt drivningen och gå efter robotgräsklipparen. (⇒ 15.6)



Stötsensorn och kantbegränsningen är inaktiva under den manuella klippningen.

5. Säkerhetsanordningar

Maskinen är utrustad med flera säkerhetsanordningar för en säker hantering och till skydd för obehörig användning.



Risk för personskador!

Maskinen får inte tas i bruk om någon av säkerhetsanordningarna är defekt. Kontakta en servande fackhandel – STIHL rekommenderar en STIHL servande fackhandel.

5.1 STOP-knapp

När den röda STOP-knappen på robotgräsklipparens ovsida trycks in stannar maskinen direkt. Kniven stannar inom några få sekunder och på displayen visas meddelandet "STOP-knappen tryckt". Så länge som detta meddelande är aktivt kan robotgräsklipparen inte tas i bruk och är därmed i ett säkert tillstånd. (⇒ 24.)

Vid **inkopplad automatik** följer en fråga, om den automatiska driften ska fortsättas, efter att meddelandet har bekräftats med OK.

Vid **Ja** fortsätter robotgräsklipparen att klippa ytan, som ska klippas, enligt klippschemat.

Vid **Nej** stannar robotgräsklipparen på ytan som ska klippas och automatiken kopplas från. (⇒ 11.7)



Ett långt tryck på STOP-knappen aktiverar dessutom maskinspärren. (⇒ 5.2)



5.2 Maskinspär

Robotgräsklipparen måste spärras före allt underhåll och rengöringsarbeten, före transport samt före kontroll. När maskinspärren är aktiverad kan robotgräsklipparen inte tas i bruk.



Aktivera maskinspärren:

- Tryck länge på **STOP-knappen**.
- I menyn "**Mer**".
- I menyn "**Säkerhet**".

Aktivera maskinspärren via menyn "Mer":

- Välj posten "Mer" i menyn "Spärra iMOW®" och bekräfta med OK-knappen. (⇒ 11.8)

Aktivera maskinspärren via menyn "Säkerhet":

- Öppna undermenyn "Inställningar" och "Säkerhet" i menyn "Mer". (⇒ 11.15)
- Välj posten "Maskinspär" och bekräfta med OK-knappen.

Avaktivera maskinspärren:

- Väck maskinen vid behov genom att trycka på valfri knapp.
- Lås upp robotgräsklipparen med den visade knappkombinationen. Tryck på **klippknappen** och **OK-knappen** i den visade ordningsföljden.



5.3 Skyddskåpor

Robotgräsklipparen är utrustad med skyddskåpor som förhindrar direkt kontakt med kniven och klippmaterialet. Hit hör särskilt kåpan.

5.4 Tvåhandsmanövrering

Kniven kan endast kopplas in vid manuell klippning om OK-knappen trycks in med den högra tummen och hålls intryckt medan den vänstra tummen trycker på klippknappen. När den har aktiverats en gång måste endast klippknappen förbli intryckt, för fortsatt klippning.



5.5 Stötsensor

Robotgräsklipparen är försedd med en rörlig kåpa som fungerar som stötsensor. Vid automatiskt drift stannar den direkt när den träffar på ett fast hinder som är högre än ett fastställt lägsta mått (10 cm) och som sitter fast i marken. Sedan ändrar den körriktning och fortsätter klippningen. Om stötsensor utlöses för ofta stannar även kniven.



Stöten mot ett hinder sker med en viss kraft. Ömtåliga hinder resp. lätta föremål som små blomkrukor kan därför välta resp. skadas.

STIHL rekommenderar att hinder tas bort resp. avgränsas med en spärrad yta. (⇒ 12.9)

5.6 Lyftskydd

När robotgräsklipparen lyfts i kåpan eller i bärhandtaget avbryter den klippningen direkt. Kniven stannar inom några få sekunder.

5.7 Lutningssensor

Om den max tillåtna lutningen överskrids under drift ändrar robotgräsklipparen körriktningen direkt. Om robotgräsklipparen välter stängs drivningen och klippmotorn av.

5.8 Displaybelysning

Displaybelysningen aktiveras under drift. Tack vare ljuset är det lätt att se robotgräsklipparen även i mörkret.

5.9 PIN-kod

Vid aktiverad PIN-kod hörs en larmsignal när robotgräsklipparen lyfts, om inte PIN-koden matas in inom en minut. (⇒ 11.15)

Robotgräsklipparen kan endast användas tillsammans med den bifogade dockningsstationen. En extra dockningsstation måste kopplas med robotgräsklipparen. (⇒ 11.15)



STIHL rekommenderar att en av **säkerhetsnivåerna** "Låg", "Medel" eller "Hög" ställs in. Detta garanterar att obehöriga inte kan ta robotgräsklipparen i bruk med en annan dockningsstation eller ändra inställningarna eller programmeringen.

5.10 GPS-skydd

Modellerna **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** är utrustade med en GPS-mottagare. Vid aktiverat GPS-skydd meddelas maskinens ägare när maskinen tas i drift utanför hemområdet. Dessutom frågas efter PIN-koden i displayen. (⇒ 14.5)



Rekommendation:

Aktivera alltid GPS-skyddet. (⇒ 11.15)

6. För din säkerhet

6.1 Allmänt



Föreskrifterna för undvikande av olycksfall måste ovillkorligen följas under arbetet med maskinen.



Hela bruksanvisningen måste läsas noggrant före den första idrifttagningen. Förvara bruksanvisningen på ett säkert ställe för senare referens.

Dessa säkerhetsåtgärder är viktiga för din säkerhet. Anvisningarna kan dock inte täcka alla situationer. Använd maskinen med sunt förnuft och ansvarsfullt. Tänk på att användaren är ansvarig för skador som drabbar andra personer och deras egendom.

Begreppet "använda" omfattar alla arbeten på robotgräsklipparen, på dockningsstationen och på begränsningsslingan.

Som "användare" definieras:

- En person som programmerar robotgräsklipparen eller ändrar den befintliga programmeringen.
- En person som genomför arbeten på robotgräsklipparen.
- En person som tar maskinen i drift eller aktiverar den.
- En person som installerar eller tar bort begränsningsslingan eller dockningsstationen.

Även användningen av **iMOW® appen** faller under begreppet "Användning" enligt denna bruksanvisning.

Använd endast maskinen om du är utvilad och i god fysisk och psykisk kondition. Om du har problem med hälsan bör du fråga din läkare om du får använda maskinen. Använd inte maskinen om du har druckit alkohol, tagit droger eller medicin som påverkar reaktionsförmågan.

Bekanta dig med reglagen och hur maskinen används.

Maskinen får endast användas av personer som har läst bruksanvisningen och som känner till hur maskinen ska hanteras. Användaren måste själv se till att få praktiska instruktioner av en fackkunnig person före den första idrifttagningen. Användaren måste av försäljaren eller en annan fackkunnig person få instruktioner om hur maskinen används på ett säkert sätt.

Instruktionerna som användaren får bör innehålla information om att man måste vara ytterst försiktig och koncentrerad när man använder maskinen.

Det finns alltid kvar en restrisk även om du hanterar maskinen enligt föreskrift.



Risk för kvävning!

Risk för kvävning om barn leker med förpackningsmaterialet. Håll förpackningsmaterialet borta från barn.

Maskinen får endast lämnas resp. lånas ut till personer som redan känner till denna modell och hur den ska hanteras. Bruksanvisningen är en del av maskinen och måste alltid skickas med.

Se till att användaren inte har nedsatt fysisk, sensorisk eller mental förmåga att använda maskinen. Om användaren har

nedsatt fysisk, sensorisk eller mental förmåga får användaren endast använda den under uppsikt eller efter instruktioner av en ansvarig person.

Se till att användaren är myndig eller utbildas i ett yrke under uppsikt enligt nationella regler.



Varning – risk för olycksfall!



Håll barn borta från maskinen och ytan som ska klippas under klippningen.



Håll hundar och andra husdjur borta från maskinen och ytan som ska klippas under klippningen.

Av säkerhetsskäl är varje förändring på maskinen, utom montering av tillbehör och tillsatsredskap som har godkänts av STIHL, otillåten och medför att garantianspråket går förlorat. Information om godkänt tillbehör och godkända tillsatsredskap får du hos din STIHL servande fackhandel.

Manipulering av maskinen, som förändrar effekten resp. elmotorens varvtal, är absolut förbjuden.

Det är inte tillåtet att genomföra förändringar som höjer ljudvolymen på maskinen.

Maskinens programvara får av säkerhetsskäl aldrig ändras eller manipuleras.

Var extra försiktig vid användning i offentliga anläggningar, parker, idrottsanläggningar, längs vägar och inom jord- och skogsbruk.

Föremål, djur eller personer, särskilt barn, får inte transporteras med maskinen.

Tillåt inte personer, särskilt barn, att åka med eller sitta på robotgräsklipparen.

Varning – risk för olycksfall!

Robotgräsklipparen är avsedd för automatisk skötsel av gräsmattan och för manuell klippning. Annan användning är inte tillåten och kan vara farlig eller orsaka skador på maskinen.

På grund av risken för att användaren ska skadas får maskinen inte användas till följande arbeten (exempel, ingen fullständig uppräknig):

- För trimning av buskar, häckar och snår
- För klippning av klättrväxter
- För skötsel av gräs på takaltaner och i balkongglädor
- För hackning och finfördelning av träd- och häckmaterial
- För rengöring av gångar/stigar (suga upp, blåsa bort)
- För utjämning av jordhögar, t.ex. mullvadshögar

6.2 Klädsel och utrustning



Använd stadiga skor med räfflad sula. Arbeta inte barfota eller t.ex. med sandaler

- när robotgräsklipparen körs från plats till plats med hjälp av styrkonsolen
- när du närmar dig robotgräsklipparen under drift
- när du klipper gräsmattan manuellt. (⇒ 15.6)



Använd lämpliga arbetskläder vid installationen, underhåll och alla övriga arbeten på maskinen och på dockningsstationen.

Bär aldrig löst sittande kläder som kan fastna i rörliga delar – inte heller smycken, slips eller schal.

Använd alltid långbyxor

- när du närmar dig robotgräsklipparen under drift
- när du klipper gräsmattan manuellt.



Använd alltid kraftiga handskar vid underhåll och rengöringsarbeten, vid arbete med begränsningsslingan (utplacering och borttagning) samt vid fixering av dockningsstationen. Skydda alltid händerna vid allt arbete på kniven och när fästpinnarna samt dockningsstationens fästkrokar ska fästas.

Sätt upp och skydda långt hår (schalett, mössa osv.) vid allt arbete på maskinen.



Använd lämpliga skyddsglasögon när fästpinnarna och dockningsstationens fästkrokar fästs.

6.3 Varning – fara pga elektrisk ström



Varning! Risk för elektrisk stöt!

Speciellt viktigt för den elektriska säkerheten är att nätanslutningens elkabel och elkontakt är felfria. Skadade kablar, anslutningar och kontakter eller anslutningskablar, som inte motsvarar föreskrifterna, får inte användas för att undvika risken för elektriska stötar.

Kontrollera därför anslutningskabeln regelbundet beträffande skador eller åldrande (skörhet).

Använd endast en original nätanslutning.

Nätanslutningen får inte användas

- om den är skadad eller utsliten
- om själva ledningarna är skadade eller utslitna. Kontrollera särskilt nätanslutningskabeln beträffande skador och åldrande.

Underhåll och reparationsarbeten på nätkablar och på nätanslutningen får endast utföras av särskilt utbildad fackpersonal.

Risk för elektrisk stöt!

Anslut inte en skadad kabel och ta inte i en skadad kabel, innan den kopplats från elnätet.

Anslutningskablar på nätanslutningen får inte ändras (t.ex. förkortas). Kabeln mellan nätanslutningen och dockningsstationen får inte förlängas.



Elkontakten får endast anslutas till dockningsstationens elsystem när den är torr och ren.

Lägg inte nätanslutning och kabel permanent på vått underlag.

Risk för elektrisk stöt!

Skadade kablar, anslutningar och kontakter eller förlängningskablar som inte motsvarar föreskrifterna får inte användas.

Se alltid till att elkablarna som används är tillräckligt säkrade.

Dra ut anslutningskabelns kontakt ur uttaget, dra inte i anslutningskabeln.

Anslut maskinen endast till en strömkälla som har en säkerhetsbrytare med en utlösningsström på högst 30 mA. En elektriker kan ge ytterligare information.

Om nätanslutningen görs till ett eluttag utomhus måste detta vara godkänt för utomhusdrift. Elinstallatören kan ge närmare information om lokala föreskrifter.

Se till att maskinen inte skadas pga strömvariationer när den ansluts till ett strömaggregat.

6.4 Batteri

Använd endast ett original batteri.

Batteriet är endast avsett för fast montering i en STIHL robotgräsklippare. Det skyddas då optimalt och laddas när robotgräsklipparen står i dockningsstationen. Ingen annan batteriladdare får användas. Vid användning av en inte lämplig batteriladdare finns det risk för elektriska stötar, för överhettning eller för att frätande batterivätska rinner ut.

Öppna inte batteriet.

Tappa inte batteriet.

Använd inte ett defekt eller deformerat batteri.

Förvara batteriet utom räckhåll för barn.



Explosionsgefahr!

Skydda batteriet mot direkt solstrålning, värme och öppen eld – kasta det inte i öppen eld.



Använd och förvara batteriet alltid inom ett temperaturområde på mellan -10 °C och upp till max. +50 °C.



Skydda batteriet mot regn och fukt – doppa det inte i vätska.



Utsätt inte batteriet för mikrovågor eller högt tryck.

Se till att batterikontakterna inte kopplas ihop (kortschluss) med föremål av metall. Batteriet kan skadas pga kortslutning.

Håll ett batteri som ej används borta från metallföremål (t.ex. spikar, mynt, smycken). Använd inte en transportbehållare av metall – **explosions- och brandrisk!**

Vid felaktig användning kan vätska komma ut ur batteriet – undvik kontakt med denna! Spola med vatten vid tillfällig kontakt. Ta dessutom kontakt med en läkare om vätskan hamnar i ögonen. Batterivätska som kommer ut kan orsaka hudirritationer, bränn- och frätskador.

Stick inte in några föremål i batteriets ventilationsöppningar.

För ytterligare säkerhetsanvisningar, se <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Transportera maskinen

Aktivera maskinspärren före varje transport, och speciellt innan robotgräsklipparen lyfts. (⇒ 5.2)

Låt maskinen svalna före transport.

Undvik kontakt med kniven när du lyfter eller bär maskinen. Robotgräsklipparen får endast lyftas i bärhandtaget. Ta aldrig under maskinen.

Tänk på maskinens vikt och använd lämpliga lasthjälpmedel (lyftanordningar) vid behov.

Säkra maskinen och medtransporterade maskindelar (t.ex. dockningsstationen) på lastytan med lämpliga fästordningar av rätt dimension (band, rep osv.) på de i bruksanvisningen beskrivna fästpunkterna. (⇒ 21.)

Beakta regionala lagliga föreskrifter vid transport av maskinen, särskilt när det gäller lastens säkerhet och transport av föremål på lastflak.

Låt inte batteriet ligga kvar i bilen och utsätt det inte för direkt solstrålning.

Litiumjonbatteriet måste behandlas mycket varsamt vid transport och får absolut inte kortslutas. Transportera batteriet antingen i den oskadade originalförpackningen eller i robotgräsklipparen.

6.6 Före användning

Se till att alla personer som använder maskinen känner till bruksanvisningen.

Installera dockningsstationen (⇒ 9.) och begränsningsslingan (⇒ 12.) enligt anvisningarna.

Begränsningsslingan och elkabeln måste fästas ordentligt i marken, så att de inte medför en snubbelrisk. Undvik att placera begränsningsslingan över kanter (t.ex. trottoarer, kantstenar). Vid placering på mark där de bifogade fästpinnarna inte kan slås fast (t.ex. gatstenar, trottoarer) ska en kabelkanal användas.

Kontrollera regelbundet att begränsningsslingan och elkabeln är rätt placerade.

Slå alltid in fästpinnarna helt, så att de inte medför en snubbelrisk.

Installera inte dockningsstationen på ett oöversiktligt ställe, där den kan medföra en snubbelrisk (t.ex. bakom en husknut).

Installera om möjligt dockningsstationen utom räckhåll för småkryp som myror och sniglar – undvik i synnerhet områden i närheten av myrstackar och kompostbehållare.

Områden som robotgräsklipparen inte kan köra över utan risk (t.ex. på grund av fallrisk) ska spärras av med begränsningsslingan.

STIHL rekommenderar att du bara använder robotgräsklipparen på gräsytor och vägar med fasta ytbeläggningar (t.ex. stenbelagda infarter).

Robotgräsklipparen identifierar inte avgrunder som kanter, avsatser, pooler eller dammar. Om begränsningsslingan placeras ut längs ev. avgrunder måste avståndet mellan begränsningsslingan och det farliga stället av säkerhetsskäl vara större än **1 m**.

Kontrollera regelbundet området där maskinen ska användas och ta bort alla stenar, pinnar, ståltrådar, ben och andra främmande föremål som kan kastas upp av maskinen.

Ta alltid bort alla verktyg från gräsmattan

efter att begränsningsslingan har installerats. Avbrutna eller skadade fästspinnar måste dras ut ur gräsmattan och återvinnas.

Kontrollera gräsmattan som ska klippas regelbundet beträffande ojämnheter och åtgärda vid behov.

Använd aldrig maskinen om säkerhetsanordningarna är skadade eller inte har monterats.

De inkopplings- och säkerhetsanordningar som installerats på maskinen får inte tas bort eller kringgås.

Alla defekta samt utslitna och skadade delar ska bytas innan maskinen används. Riskhänvisningar och varningsanvisningar på maskinen som blivit oläsliga eller skadade måste bytas ut. Din STIHL servande fackhandel har nya etiketter och alla nödvändiga reservdelar i lager.

Kontrollera före idrifttagningen:

- Att maskinen är i säkert bruksskick. Det innebär att skydd och skyddsanordningar ska vara på plats och i felfritt skick.
- Att dockningsstationen är i säkert bruksskick. Alla skydd måste vara ordentligt monterade och vara i felfritt skick.
- Att nätanslutningen går till ett uttag som installerats enligt föreskrift.
- Att isoleringen på nätanslutningens anslutningskabel och elkontakt är i felfritt skick.
- Att hela maskinen (kåpa, fästen, kniv, knivaxel osv.) varken är utsliten eller skadad.
- Att kniven och knivfästet är i felfritt skick (sitter fast ordentligt, inte är skadade eller utslitna). (⇒ 16.3)

- Att alla skruvar, muttrar och andra fästen finns resp. är åtdragna. Dra åt lösa skruvar och muttrar före idrifttagningen (beakta åtdragningsmomenten).

Genomför alla nödvändiga arbeten eller kontakta en servande fackhandel. STIHL rekommenderar en STIHL servande fackhandel.

6.7 Programmering

Ta hänsyn till kommunala föreskrifter för driftstider för trädgårdsredskap med elmotor och programmera de aktiva tiderna motsvarande. (⇒ 14.3)

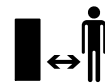
Anpassa även programmeringen så att inga barn, andra personer eller djur kan befinna sig på gräsmattan under klippningen.

En ändring av programmeringen med hjälp av **iMOW® appen** kan orsaka aktiviteter som inte förväntas av andra personer hos modellerna **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**. Ändringar i klippschemat måste därför alltid först meddelas till dessa personer.

Robotgräsklipparen får inte vara i bruk samtidigt som ett bevattningssystem. Programmeringen ska anpassas motsvarande.

Se till att rätt datum och klockslag är inställda på robotgräsklipparen. Korrigera inställningarna vid behov. Fel värden kan medföra att robotgräsklipparen kör iväg på fel tider.

6.8 Under användningen:



Håll andra personer, särskilt barn och djur, borta från det farliga området.

Tillåt inte barn att närma sig robotgräsklipparen under drift eller att leka med den.

En klippning som startas med hjälp av **iMOW® appen** kan vara oväntad för utomstående hos modellerna **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**. Dessa personer måste därför först informeras om robotgräsklipparens möjliga aktiviteter.

Låt inte robotgräsklipparen vara i bruk utan tillsyn, när du vet att det finns djur eller personer – särskilt barn – i närheten.

När robotgräsklipparen används på offentliga platser ska skyltar med följande anvisning placeras runt ytan som ska klippas:

”Varning! Automatisk gräsklippare! Håll dig borta från maskinen! Håll uppsikt på barnen!”



Varning – risk för personskador!

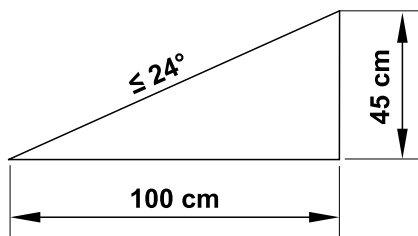
Håll händer och fötter borta från roterande delar. Ta aldrig på den roterande kniven.


Koppla bort nätanslutningen från elnätet före åska resp. vid risk för blixtnedslag. Robotgräsklipparen får då inte tas i bruk.

Robotgräsklipparen får aldrig tippas eller lyftas med elmotorn igång.

Försök inte att ställa in maskinen när en av elmotorerna går.

Av säkerhetsskäl får maskinen inte användas i sluttningar med en lutning över 24° (45 %). **Risk för personskador!** 24° stigning motsvarar en vertikal lutning på 45 cm vid 100 cm horisontal längd.



 Tänk på att klippverktyget fortsätter att gå i några sekunder tills det stannar.
STOP Tryck på **STOP-knappen** (⇒ 5.1) under pågående drift

- innan du ändrar resp. genomför inställningar i menyn
- innan du anpassar programmeringen
- innan du tar bort styrkonsolen.

Aktivera **maskinspärren** (⇒ 5.2):

- Innan du lyfter och bär maskinen.
- Innan du transporterar maskinen.
- Innan du tar bort blockeringar eller åtgärdar igentäppningar.
- Innan arbeten genomförs på kniven.
- Innan maskinen kontrolleras eller rengörs.

- Om du har kört på ett främmande föremål eller om robotgräsklipparen börjar vibrera kraftigt. Kontrollera i så fall maskinen, särskilt knivenheten (kniv, knivaxel, knivfäste), beträffande skador och genomför nödvändiga reparationer innan du startar och arbetar med maskinen på nytt.



Risk för personskador!

Kraftig vibration är oftast en indikation på en störning. Robotgräsklipparen får absolut inte tas i bruk med en skadad eller böjd kniv. Låt fackpersonal utföra nödvändiga reparationer – STIHL rekommenderar en STIHL servande fackhandel – om du saknar den kunskap som krävs.

Innan maskinen lämnas ska robotgräsklipparens säkerhetsinställningar anpassas, så att den inte kan tas i bruk av obehöriga personer. (⇒ 11.15)

Använd inte maskinen i närheten av öppen eld.

Manuell klippning:

Starta maskinen försiktigt, i enlighet med anvisningarna i kapitlet "Manuell klippning". (⇒ 15.6)

Arbeta endast i dagsljus eller bra artificiell belysning.

Fixera inte knapparna på maskinen mekaniskt – särskilt inte klippknappen.

Användaren måste alltid stå bakom maskinen. Se till att fötterna befinner sig på ett säkert avstånd från kniven.

Spring inte under gräsklippningen, för att undvika risk för personskador pga halkning, snubbling osv.

Var särskilt försiktig när du vänder robotgräsklipparen eller drar den mot dig.

På våt mark ökar risken för olycksfall (användaren halkar lättare).

Var särskilt försiktig pga halkrisken. Undvik om möjligt att klippa manuellt där det är vått.

Se alltid till att du står stadigt i sluttningar och undvik klippning i alltför branta sluttningar.

Arbeta alltid parallellt med sluttningen, inte uppåt eller nedåt, och se till att du alltid står högre än robotgräsklipparen för att inte få maskinen över dig, vid förlust av kontrollen över maskinen.

Kör alltid runt föremål (vattenspridare, stolpar, vattenventiler, fundament, elektriska ledningar osv.) som finns dolda i gräsmattan. Kör aldrig över sådana föremål.

Kör aldrig avsiktligt mot hinder.

Stötsensorn är inaktiv under den manuella klippningen.

Böj dig inte framåt vid användning av maskinen och dess kringutrustning. Se alltid till att hålla balansen och stå stadigt i sluttningar. Gå alltid långsamt och spring inte.

6.9 Underhåll och reparationer

Aktivera maskinspärren och ställ robotgräsklipparen på jämn och fast mark före rengöringsarbeten, reparationsarbeten och underhåll.



Dra loss nätanslutningens elkontakt före allt arbete på dockningsstationen och på begränsningsslingan.



Låt robotgräsklipparen svalna i ca 5 minuter före allt underhåll.

Nätanslutningskabeln får bara repareras resp. bytas ut av en elektriker.

Efter allt arbete på maskinen ska robotgräsklipparens programmering kontrolleras och vid behov korrigeras innan den tas i drift på nytt. Särskilt datum och klockslag måste ställas in.

Rengöring:

Hela maskinen måste rengöras noggrant med jämna mellanrum. (⇒ 16.2)

Rikta aldrig en vattenstråle (särskilt en högtryckstvätt) mot motordelar, tätningar, elektriska komponenter och lagerställen. Detta skulle leda till skador eller dyra reparationer. Rengör inte maskinen under rinnande vatten (t.ex. med en trädgårdsslang). Använd inte aggressiva rengöringsmedel. De kan skada plast och metall, och kan påverka användningen av din STIHL maskin negativt.

Underhåll:

Genomför endast underhåll som beskrivs i denna bruksanvisning. Alla andra arbeten ska utföras av en servande fackhandel. Kontakta **alltid** en servande fackhandel om du saknar de rätta kunskaperna eller hjälpmedlen.

STIHL rekommenderar att underhåll och reparationer endast utförs av en STIHL servande fackhandel.

En STIHL servande fackhandel får regelbundna erbjudanden om vidareutbildning och innehar teknisk information.

Använd endast verktyg, tillbehör eller tillsatsredskap, som har godkänts av STIHL för denna maskin eller tekniskt likvärdiga delar. I annat fall föreligger risk för olyckor med personskador eller skador på maskinen som följd. Kontakta en servande fackhandel vid frågor.

Egenskaperna på original STIHL verktyg, tillbehör och reservdelar är optimalt anpassade till maskinen och användarens behov. Original STIHL reservdelar identifieras på STIHL reservdelnumret, texten STIHL och i vissa fall STIHL reservdelsmarkeringen. På små delar kan beteckningen även stå ensam.

Se till att varnings- och instruktionsetiketterna alltid är rena och läsbara. Skadade eller förlorade etiketter ska bytas mot nya originalskyltar från din STIHL servande fackhandel. Se till att den nya delen har samma etiketter när en komponent bytes ut mot en ny del.

Arbeten på knivenheten får endast genomföras med tjocka arbetshandskar och kräver yttersta försiktighet.

Kontrollera att alla skruvar och muttrar, särskilt knivenhetens alla skruvar och fästen, är hårt åtdragna så att maskinen är i säkert bruksskick.

Kontrollera hela maskinen regelbundet beträffande slitage och skador, särskilt innan förvaring av maskinen (t.ex. före ett vinteruppehåll). Utslitna eller skadade delar måste bytas ut omedelbart av säkerhetsskäl så att maskinen alltid är i säkert bruksskick.

Om komponenter eller skyddsanordningar har tagits bort för underhåll måste de sättas tillbaka så snart som möjligt och i enlighet med föreskrifterna.

6.10 Förvaring under längre driftsuppehåll

Innan förvaring

- Ladda batteriet (⇒ 15.8)
- Ställ in den högsta säkerhetsnivån (⇒ 11.15)
- Ställ in robotgräsklipparen på vintersömn. (⇒ 11.16)

Se till att maskinen skyddas mot obehörig användning (t.ex. av barn).

Förvara maskinen i säkert bruksskick.

Rengör maskinen noggrant innan förvaring (t.ex. vinteruppehåll).

Låt maskinen svalna i ca 5 minuter innan den ställs in i ett slutet utrymme.

Förvaringsutrymmet måste vara torrt, frostsäkert och låsbart.

Förvara inte maskinen i närheten av öppen eld eller en kraftig värmekälla (t.ex. panna).

6.11 Sluthantering

Avfallsprodukter kan skada personer, djur och miljö, och måste därför sluthanteras på ett fackmannamässigt sätt.

Kontakta en återvinningsstation eller en servande fackhandel för mer information om hur avfallsprodukter ska sluthanteras på ett fackmannamässigt sätt. STIHL rekommenderar en STIHL servande fackhandel.

Se till att den uttjänta maskinen sluthanteras på ett fackmannamässigt sätt. Gör maskinen obrukbar innan sluthantering. Ta särskilt bort

nätanslutningens elkabel, batteriet och robotgräsklipparens styrkonsol, för att förebygga olyckor.

Risk för personskador pga kniven!

Lämna även en uttjänt gräsklippare aldrig utan tillsyn. Se till att maskinen och särskilt kniven förvaras utom räckhåll för barn.

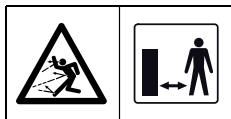
Batteriet får inte sluthanteras tillsammans med maskinen. Se till att batterier sluthanteras på ett säkert och miljövänligt sätt.

7. Symbolbeskrivning



Varning!

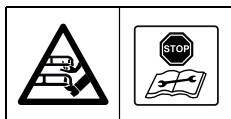
Läs bruksanvisningen före idrifttagning.



Varning!

Håll ett säkert avstånd till maskinen under drift.

Håll andra personer borta från det farliga området.



Varning!

Ta aldrig på den roterande kniven.

Varning!

Spärra maskinen innan den lyfts eller andra arbeten görs på den.



Varning!

Sitt eller stå inte på maskinen.



Varning!

Ta aldrig på den roterande kniven.



Varning!

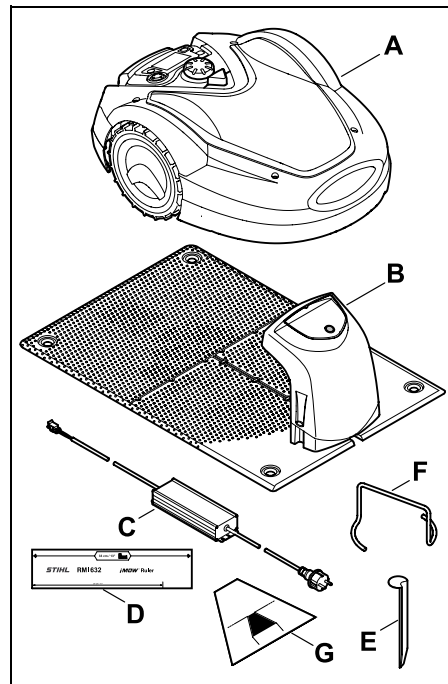
Håll barn borta från maskinen och ytan som ska klippas under klippningen.



Varning!

Håll hundar och andra husdjur borta från maskinen och ytan som ska klippas under klippningen.

8. Leveransens omfattning



Pos.	Beteckning	Antal
A	Robotgräsklippare	1
B	Dockningsstation	1
C	Nätanslutning	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Fäst krok för dockningsstation	4
F	Avdragare för knivtallrik	1
G	Passagemall	1
-	Bruksanvisning	1

9. Första installationen

Beakta och följ anvisningarna för en enkel, snabb och robust installation, särskilt kabelavståndet på 33 cm vid dragningen. (⇒ 12.)

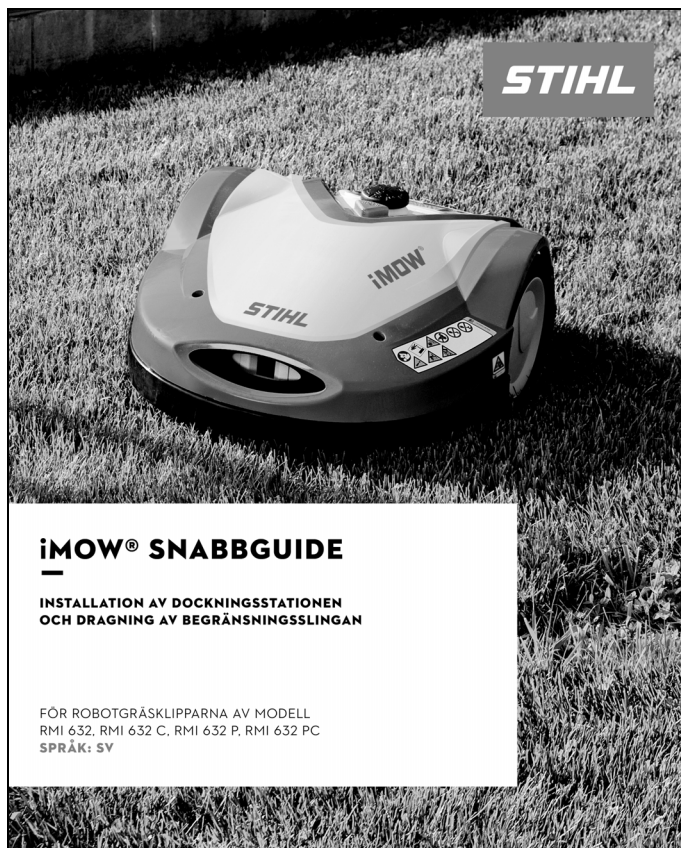
Det finns möjlighet att öka den klippta ytan med en begränsningsslinga som har placerats ut närmare kanten. (⇒ 12.17)
För en säker funktion ska kabelavståndet anpassas till de lokala förhållandena vid dragningen.

iMOW® snabböversikt

Robotgräsklipparen har även en separat snabböversikt för installation av dockningsstationen och dragning av begränsningsslingan. Detaljerad information finns i respektive kapitel i denna bruksanvisning. Använd alltid snabböversikten tillsammans med robotgräsklipparens bruksanvisning.

iMOW® snabböversikt

Mindre illustration av sidan 1:



GRUNDINSTALLATION

POSITIONERING AV INTERN DOCKINGSSTATION OCH DRAGNING AV BEGRÄNSNINGSSLINGA

ANVÄND DENNA SNABBGUIDE ENDAST
TILLSAMMANS MED ROBOTGRÄSKLIPPARENS
BRUKSANVYSNING.

1. Skapa en trädgårdsskiss innan installationen.
2. Installera dockningsstationen på en lämplig plats och ladda iMOW® där.
3. Väck iMOW® genom att trycka på knappen "OK" och följ anvisningarna till "Dra kabeln".
4. Använd iMOW® Ruler och passagemallen för att skapa avstånden.
5. Fortsätt installationen med "Anslut kabeln" och följ anvisningarna till lända.

STIHL iMOW® robotgräsklippare
uppfyller alla gällande säkerhets-
standarder. Ändå gäller följande:
iMOW® robotgräsklippare är inga
leksaker. Under de aktiva tiderna på
iMOW® robotgräsklipparen måste alltid
barn, säkåder och djur hållas borta från
arbetsområdet.

Förberedande installationsåtgärder:

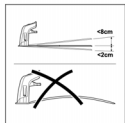
- Klipp ned ytan som ska klippas till ± 6 cm med en vanlig gräsklippare innan användning.
- Ytor som ska klippas får inte korsas varandra.
- Minsta tillåtna avstånd: 1 m mellan begränsningsslingorna.
- Max. avstånd mellan iMOW® robotgräsklipparen och begränsningsslingan: 35 m.
- Ställ in klipphöjden på iMOW®. Rekommendation: klipphöjd 5.
- Vi rekommenderar att störningskällor, t.ex. metall, tas bort.

☑ 9/19/9/9

Tillbehör AKM100 för små trädgårdar:

- För en längd på begränsningsslingan ≤ 80 m.

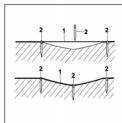
☑ 9/9



Läget på dockningsstationen:

- Skyddat, i skuggan, vägrött
- Avstånd till spärrad yta ≥ 2 m
- Ett eluttag med överspänningsskydd rekommenderas.

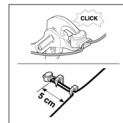
☑ 9/12/9



Placera ut begränsningsslingan:

- Dra begränsningsslingan (1) med jämna mellanrum över jord och fast den med hjälp av fästspinnar (2). Använd extra fästspinnar vid ojämna mark. Dra kabeln utan att korsa den.

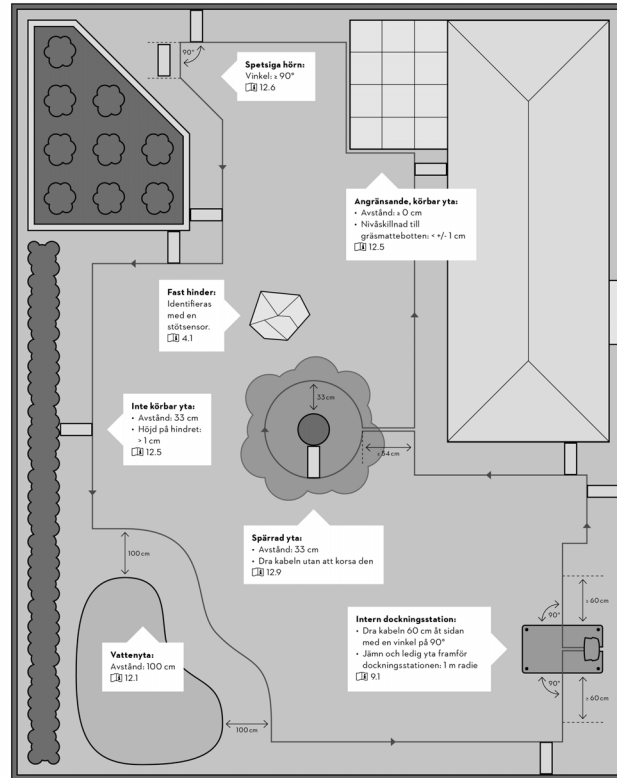
☑ 12/3



Korrekt installation av kabelkopplingar:

- Stick in de lösa, ej aviserade kabeländarna till anslut kabelkopplingen. Tryck ihop kabelkopplingen med en lämplig tång - se till att den snäpper in ordentligt.

☑ 12/16



Support: <https://support.stihl.com/>

☑ Brukanvisning | → Begränsningsslinga | □ iMOW® Ruler | ▽ Passagemall

UTÖKAD INSTALLATION

POSITIONERING AV EXTERN DOCKINGSSTATION OCH DRAGNING AV BEGRÄNSNINGSSLINGA I SPECIALFALL



Sluttande område på ytan som ska klippas:

Om robotgräsklipparen ska kunna klippa ett sluttande område på ytan som ska klippas automatiskt och utan störningar måste begränsnings slingan installeras med ett minsta avstånd till områdets kant i slutningar (!).

Avstånd: 0,5 m
☐ 12.14

Ingångar:

Flyt som ska klippas och som nås via en passage eller en extern dockningsstation måste ha en ingång.

☐ 9.8/11.14/12.11

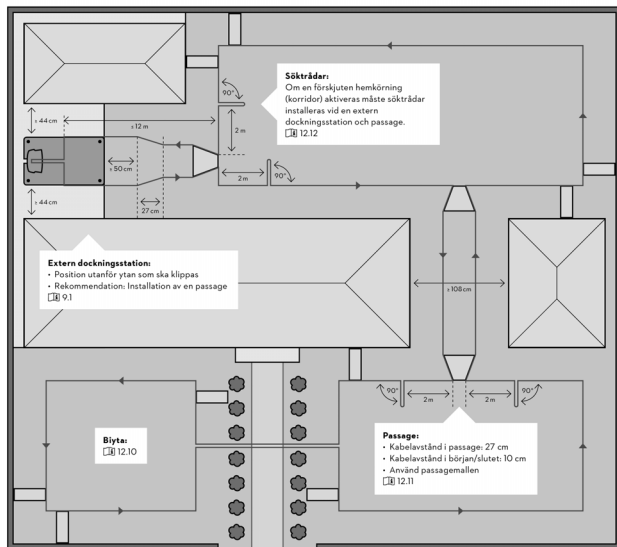


Illustration: inter i skala

Support: <https://support.stihl.com/>

0477-810-0567 SV-7

9.1 Anvisningar för dockningsstationen

Krav på dockningsstationens installationsplats:

– Skyddad, i skuggan.

Direkt solstrålning kan leda till en förhöjd temperatur i maskinen och att batteriladdningstiden ökar.

Soltaket som finns att få som tillbehör kan monteras på dockningsstationen. Därmed är robotgräsklipparen bättre skyddad mot yttre påverkan.

– Överskådlig.

Dockningsstationen bör vara väl synlig på den valda platsen, så att den inte utgör en snubbelrisk.

– Direkt intill ett lämpligt eluttag.

Nätanslutningen måste vara så nära dockningsstationen att elkabeln kan anslutas både till dockningsstationen och till nätanslutningen – du får inte ändra nätanslutningens elkabel. Ett eluttag med överspänningsskydd rekommenderas.

– Fri från störningskällor.

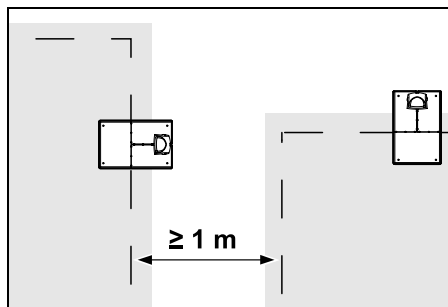
Metaller, järnoxid eller magnetiska och elektriskt ledande material eller en gammal installation av begränsningsslingan kan störa klippningen. Borttagning av dessa störningskällor rekommenderas.

– Vågrät och jämn.

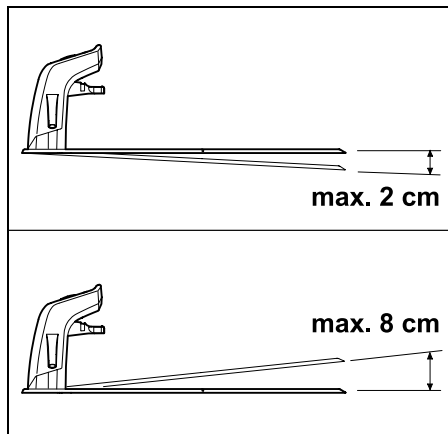
Förberedande åtgärder:

- Klipp gräsmattan med en vanlig gräsklippare (optimal gräshöjd max. 6 cm) före den första installationen.

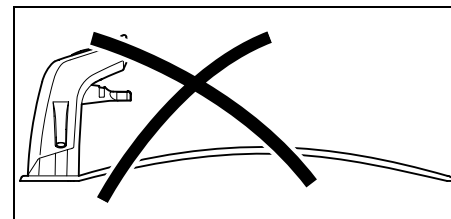
- Om marken är hård och torr vattnar du klippytan lite, för att underlätta fastslagningen av fästpinnarna.



Ytorna som ska klippas får inte korsa varandra. Håll ett minsta avstånd på ≥ 1 m mellan begränsningsslingorna för två ytor som ska klippas.



Dockningsstationen får som mest luta 8 cm bakåt och 2 cm framåt.

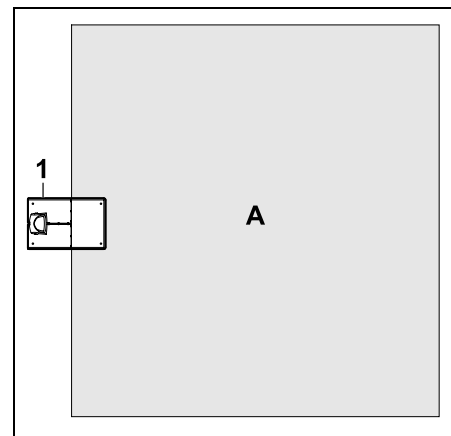


Böj inte ned bottenplattan. Åtgärda ojämnheter under bottenplattan, så att den ligger plant.

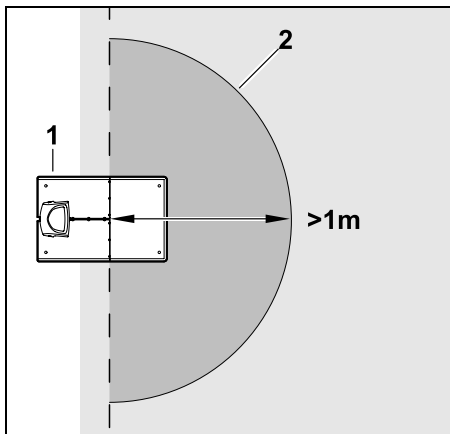
Installationsvarianter:

Dockningsstationen kan installeras internt och externt.

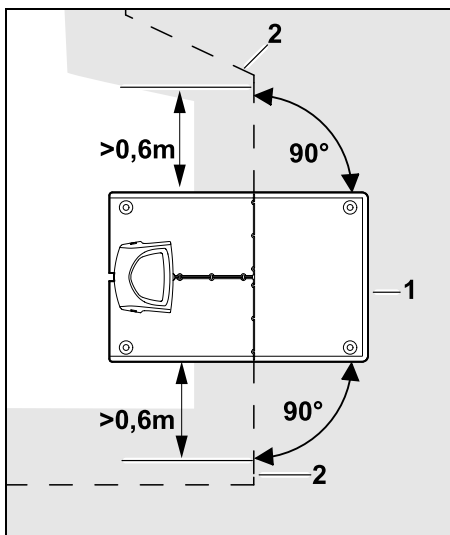
Intern dockningsstation:



Dockningsstationen (1) installeras direkt i kanten inom ytan som ska klippas (A).

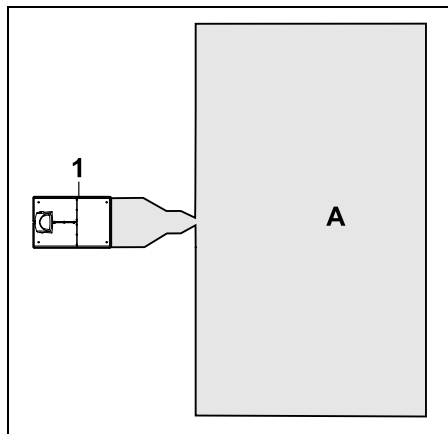


Framför dockningsstationen (1) måste det finnas en jämn och ledig yta (2) med en radie på minst 1 m. Åtgärda upphöjningar eller fördjupningar.



Placera ut begränsningsslingan (2) 0,6 m rakt fram och i rät vinkel mot bottenplattan före och efter dockningsstationen (1). Placera sedan ut begränsningsslingan längs ytterkanten på ytan som ska klippas.

Extern dockningsstation:

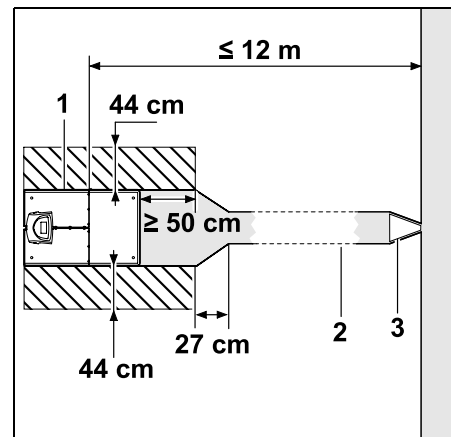


Dockningsstationen (1) installeras utanför ytan som ska klippas (A).



I kombination med en extern dockningsstation måste **sökrådar** installeras för en förskjutet körning hemåt. (⇒ 12.12)

Platsbehov extern dockningsstation:



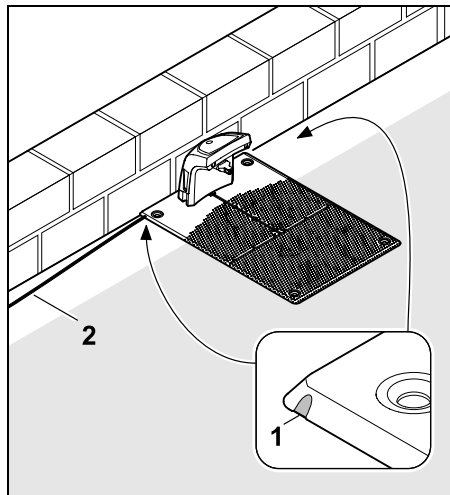
För att dockningen ska fungera korrekt kan dockningsstationen (1) installeras med en passage (2) enligt bilden. Områdena runt dockningsstationen och utanför begränsningsslingan måste vara jämna och körbara utan hinder. Åtgärda upphöjningar eller fördjupningar.

Passagen (2) installeras med hjälp av passagemallen (3). (⇒ 12.11)

Minsta avstånd från bottenplattan till passagens början: ≥ 50 cm

Den fria ytans bredd åt sidan: 44 cm
Största avstånd till ytan som ska klippas: ≤ 12 m

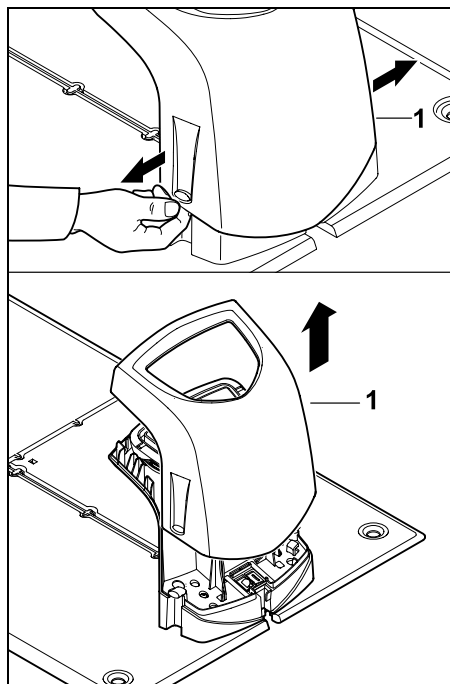
Installera dockningsstationen på en vägg:



Om dockningsstationen installeras på en vägg måste en av klackarna (1) till vänster eller höger i bottenplattan brytas loss med hjälp av en kombitång, för att lämna plats för nätkabeln (2).

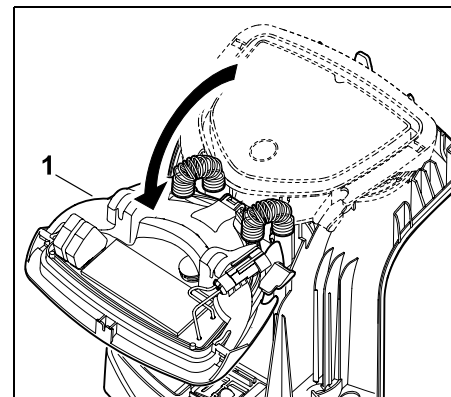
9.2 Anslutningar på dockningsstationen

Ta bort skyddet:

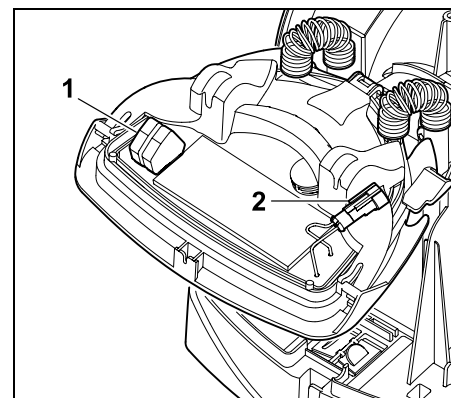


Dra isär skyddet (1) lite till vänster och höger som bilden visar, och ta bort det uppåt.

Öppna namnplåten:

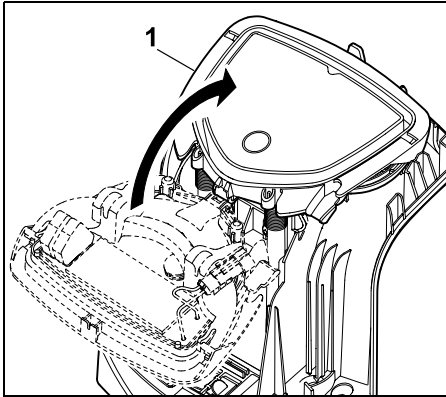


Öppna namnplåten (1) framåt. Håll namnplåten i öppet läge, eftersom den stängs automatiskt pga gångjärnsjädrarna.



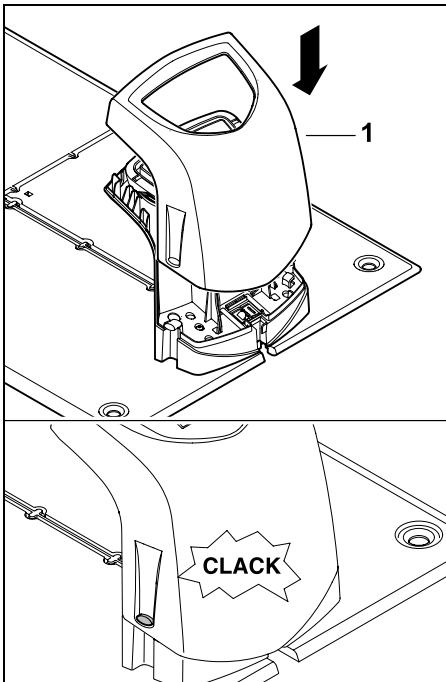
Anslutningarna för begränsningsslingan (1) och elkabeln (2) är skyddade mot yttre påverkan när namnplåten är stängd.

Stäng namnplåten:



Stäng namnplåten (1) bakåt – kläm inte fast kablarna.

Placera skyddet:



Placera skyddet (1) på dockningsstationen och låt det snäppa in – kläm inte fast kablarna.

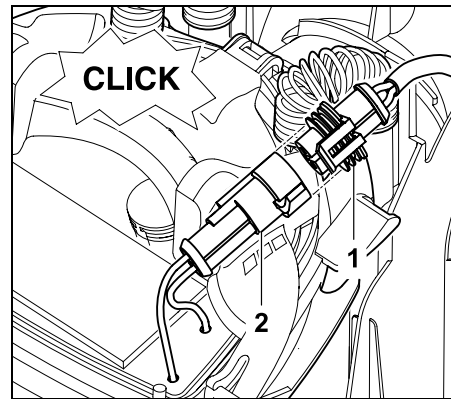
9.3 Anslut nätkabeln till dockningsstationen



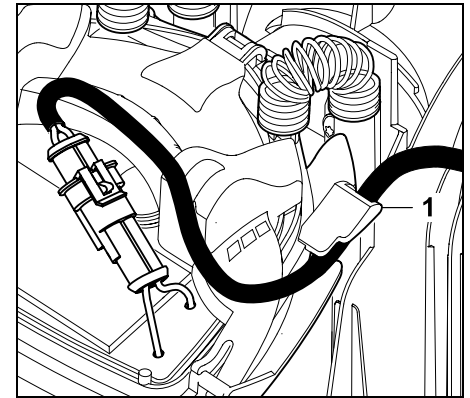
Anvisning:

Kontakten och uttaget måste vara rena.

- Ta bort skyddet på dockningsstationen och öppna namnplåten. (⇒ 9.2)

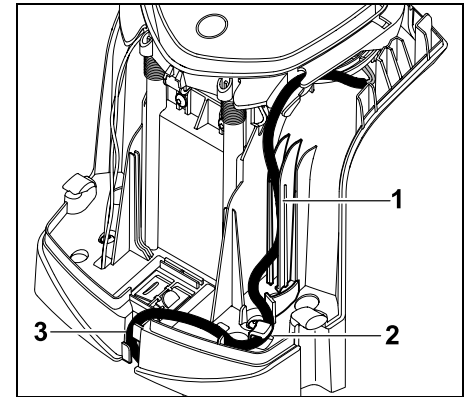


Anslut kontakten på nätslutningen (1) till kontakten på dockningsstationen (2).



För elkabeln genom kabelstyrningen (1) på namnplåten.

- Stäng namnplåten. (⇒ 9.2)

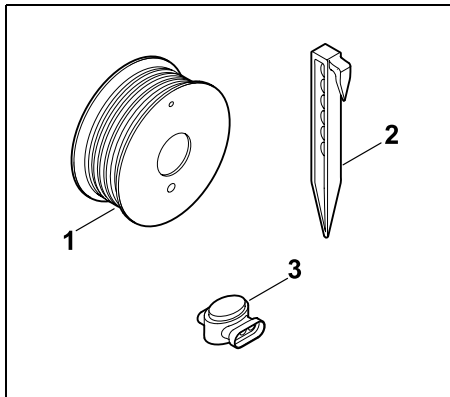


Tryck in elkabeln i kabelstyrningen (1) som bilden visar och vidare till nätslutningen genom dragavlastningen (2) och genom kabelkanalen (3).

- Stäng skyddet på dockningsstationen. (⇒ 9.2)

9.4 Installationsmaterial

Om begränsningsslingan inte placeras ut av servande fackhandel krävs ytterligare installationsmaterial (som inte ingår i leveransen) för att robotgräsklipparen ska kunna tas i bruk. (⇒ 18.)



Installationssatserna innehåller en begränsningsslinga på rulle (1) samt fästpinnar (2) och kabelkopplingar (3). I installationssatserna kan det ingå ytterligare delar som inte är nödvändiga för installationen.

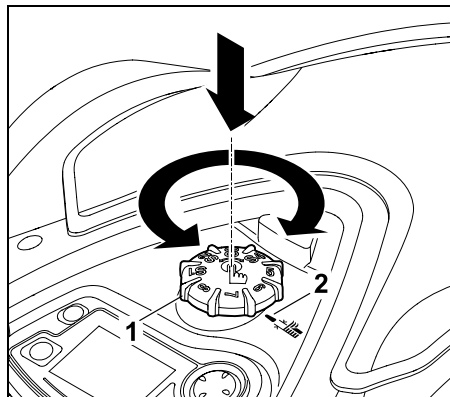
9.5 Ställa in klipphöjd

i Ställ in klipphöjden på minst **steg 5** under de första veckorna, tills gräset har växt över begränsningsslingan, för att garantera en säker drift.

Stegen **S1**, **S2**, **S3** och **S4** är specialhöjder för en mycket jämn gräsmatta (ojämnheter i marken < +/- 1 cm).

Minsta klipphöjden:
Steg S1 (20 mm)

Största klipphöjden:
Steg 8 (60 mm)



Tryck och vrid på vridknappen (1). Den snäpper in igen när den släpps. Markeringen (2) pekar på den inställda klipphöjden.

i Vridknappen kan dras loss uppåt från justeraranordningen. Denna konstruktion är en säkerhetsåtgärd: På så sätt garanteras att maskinen inte lyfts och bärs i vridknappen.

9.6 Anvisningar för den första installationen

Det finns en installationsassistent för installation av robotgräsklipparen. Detta program leder dig genom hela processen för den första installationen:



- Ställa in språk, datum och klockslag
- Installera dockningsstationen
- Placera ut begränsningsslingan
- Ansluta begränsningsslingan

- Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen
- Kontrollera installationen
- Programmera robotgräsklipparen
- Avsluta den första installationen


Du måste gå igenom hela installationsassistenten – först därefter är robotgräsklipparen klar att användas.

i På hemsidan www.stihl.com finns en **installationsvideo**. Din STIHL servande fackhandel har ytterligare anvisningar om installationen av robotgräsklipparen.

Installationsassistenten aktiveras på nytt efter en återställning (till fabriksinställningen). (⇒ 11.16)

Förberedande åtgärder:

- Klipp gräsmattan med en vanlig gräsklippare (optimal gräshöjd max. 6 cm) före den första installationen.
- Om marken är hård och torr vattnar du klippytan lite, för att underlätta fastslagningen av fästpinnarna.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Robotgräsklipparen måste aktiveras av din STIHL servande fackhandel och tillordnas till ägarens epostadress. (⇒ 10.)

 Följ anvisningarna i kapitlet "Användningsanvisningar" när du hanterar menyerna. (⇒ 11.1)

Välj funktioner, menypunkter och knappar med **styrkorset**.

Öppna undermenyer och bekräfta val med **OK-knappen**.



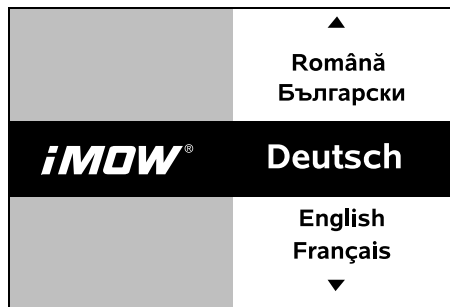
Lämna den aktiva meny eller hoppa ett steg tillbaka i installationsassistenten med **tillbakaknappen**.



Om det uppstår fel eller störningar under den första installationen visas ett motsvarande meddelande på displayen. (⇒ 24.)

9.7 Ställa in språk, datum och klockslag

- Med ett tryck på en valfri knapp på styrkonsolen aktiveras maskinen och därmed även installationsassistenten.



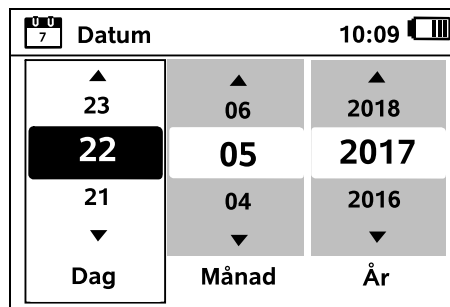
Välj önskat displayspråk och bekräfta med OK-knappen.



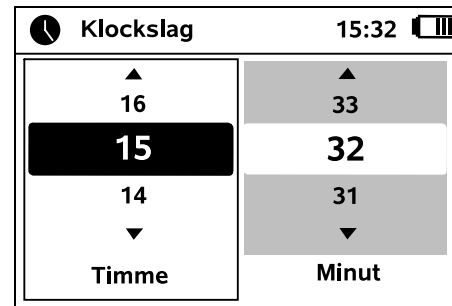
Bekräfta språkvalet med OK-knappen eller välj "Ändra" och upprepa språkvalet.



- Mata in robotgräsklipparens 9-siffriga serienummer vid behov. Detta nummer finns på typskylten (etikett i facket under styrkonsolen).




Ställ in aktuellt datum med hjälp av styrkorset och bekräfta med OK-knappen.

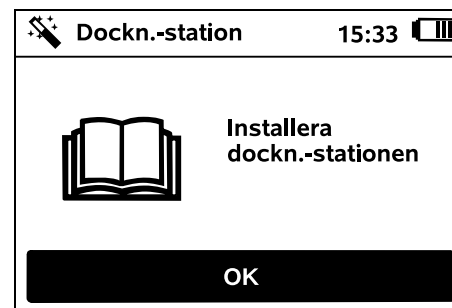


Ställ in aktuellt klockslag med hjälp av styrkorset och bekräfta med OK-knappen.

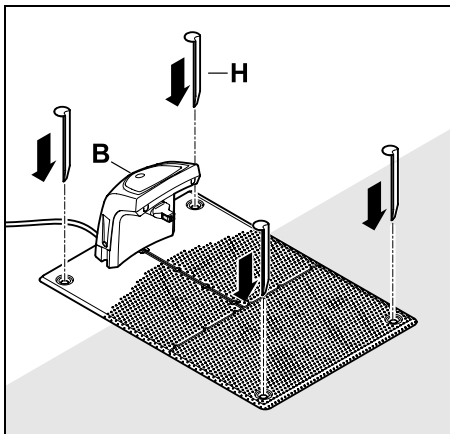


9.8 Installera dockningsstationen

 Beakta kapitlet "Anvisningar för dockningsstationen" (⇒ 9.1) och installationsexemplen (⇒ 27.) i denna bruksanvisning.



- Anslut elkabeln till dockningsstationen. (⇒ 9.3)
- Dra elkabeln under bottenplattan vid installation av dockningsstationen på en vägg. (⇒ 9.1)



Fixera dockningsstationen (B) på den valda platsen med fyra fästkrökar (H).

- Installera nätanslutningen utanför klippytan – skyddad från direkt solstrålning, fukt och regn – och fäst den på en vägg vid behov.

! Nätanslutningen fungerar endast felfritt vid en **omgivningstemperatur** mellan **0 °C** och **40 °C**.

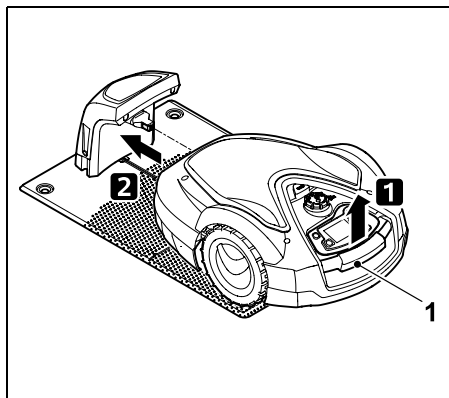
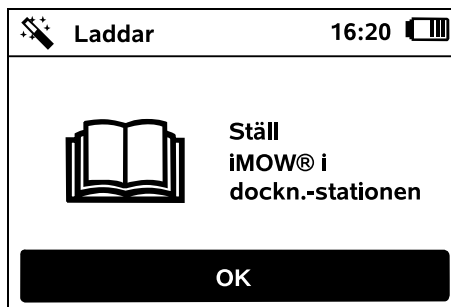
- Dra alla elkablar utanför klippytan och utanför knivens räckvidd. Fixera dem i marken eller dra dem i en kabelkanal.
- Rulla ut elkabeln i närheten av dockningsstationen för att undvika störningar på kabelsignalen.
- Anslut elkontakten.

i På dockningsstationen blinkar den röda LED-lampan snabbt så länge begränsningsslingan inte är ansluten. (⇒ 13.1)

- Tryck på OK-knappen på styrkonsolen efter avslutat arbete.

OK

i **Vid extern dockningsstation:**
Bestäm minst en ingång för dockningsstationen utanför passagen efter att den första installationen har avslutats. Definiera hur ofta start ska ske så att 0 av 10 klippningar (0/10) startas vid dockningsstationen (ingång 0). (⇒ 11.14)



Lyft robotgräsklipparen lite i bärhandtaget (1) för att avlasta drivhjulena. Skjut in maskinen på framhjulena i dockningsstationen.

Tryck därefter på OK-knappen på styrkonsolen.

OK

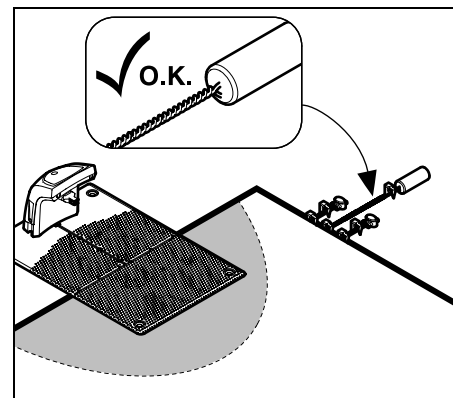
i Om batteriet är urladdat visas en elkontaktsymbol i stället för batterisymbolen i displayens övre högra hörn efter dockningen. Batteriet laddas under tiden som du drar begränsningsslingan. (⇒ 15.8)

9.9 Placera ut begränsningsslingan

i Läs och beakta hela kapitlet "Begränsningsslinga" innan den placeras ut. (⇒ 12.)

Planera framför allt utplaceringen, följ anvisningarna om **kabelavstånd**, installera även **spärrade ytor**, **extra längder**, **förbindelsesträckor**, **biytor** och **passager** vid utplaceringen.

Vid mindre klippytor med en kabellängd på mindre än 80 m måste tillbehöret **AKM 100** installeras tillsammans med begränsningsslingan. Vid för korta kabellängder blinkar dockningsstationen SOS och ingen kabelsignal ges.



i Använd endast originalfästpinnar och en originalbegränsningsslinga. Installationssatser med nödvändigt installationsmaterial finns att få som tillbehör hos din STIHL servande fackhandel. (⇒ 18.)

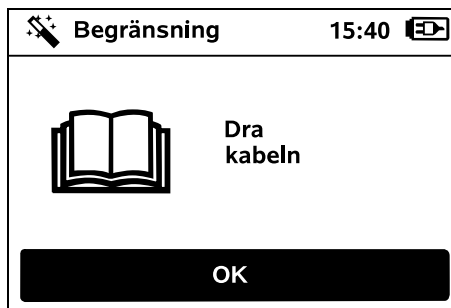
Rita in kabeldragningen på trädgårdsritningen. Skissens innehåll:

- **Konturen på klippytan** med viktiga hinder, gränser och spärrade ytor som robotgräsklipparen inte får arbeta på. (⇒ 12.1)
- Läget på **dockningsstationen** (⇒ 9.1)
- Läget på **begränsningsslingan**
Begränsningsslingan växer ned i marken efter en kort tid och är då inte längre synlig. Anteckna alltid slingans utplacering runt hinder.
- Läget på **kabelkopplingarna**
De använda kabelkopplingarna är inte längre synliga efter en kort tid. Deras läge ska antecknas för att de ska kunna bytas ut vid behov. (⇒ 12.16)

Begränsningsslingan måste placeras ut i en genomgående slinga runt hela ytan som ska klippas.

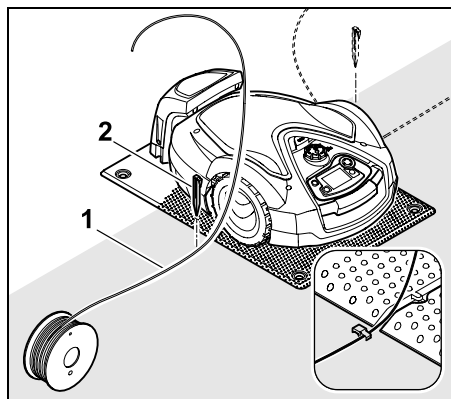
Maximal längd: **500 m**

i Robotgräsklipparen får inte på något ställe vara längre bort från begränsningsslingan än 35 m, eftersom annars kabelsignalen inte längre kan registreras.

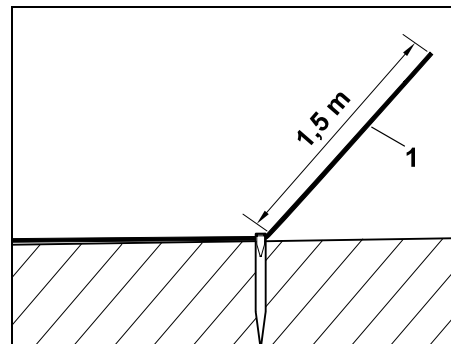


Placera ut begränsningsslingan med utgångspunkt från dockningsstationen. Man ska då skilja på den **interna dockningsstationen** och den **externa dockningsstationen**.

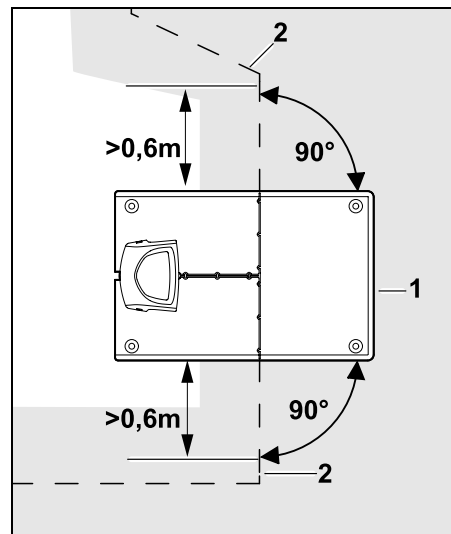
Start vid intern dockningsstation:



Fäst begränsningsslingan (1) **till vänster** eller **till höger** om bottenplattan i marken med en fästpinne (2), direkt bredvid ett kabeluttag.



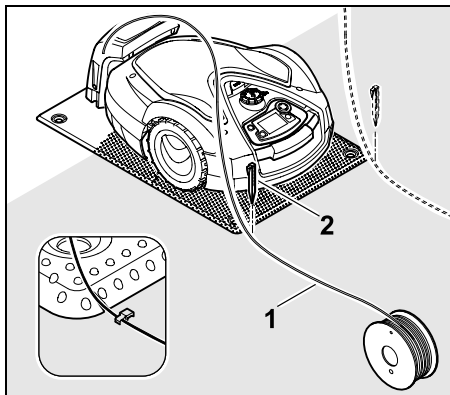
Den fria kabeländan (1) bör vara ca **1,5 m** lång.



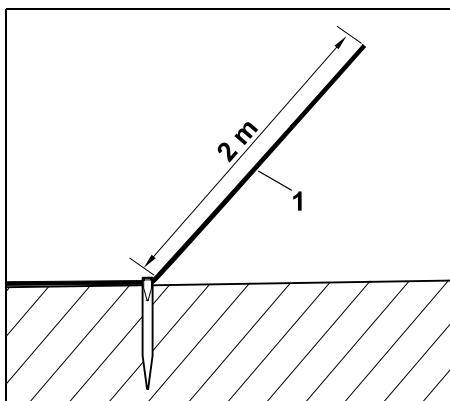
Placera ut begränsningsslingan (2) **0,6 m** rakt fram och i rät vinkel mot bottenplattan före och efter dockningsstationen (1). Placera sedan ut begränsningsslingan längs ytterkanten på ytan som ska klippas.

i Om en förskjuten körning hemåt (korridor) används måste begränsningsslingan placeras ut minst **1,5 m** rakt fram och i rät vinkel mot bottenplattan före och efter dockningsstationen. (⇒ 11.13)

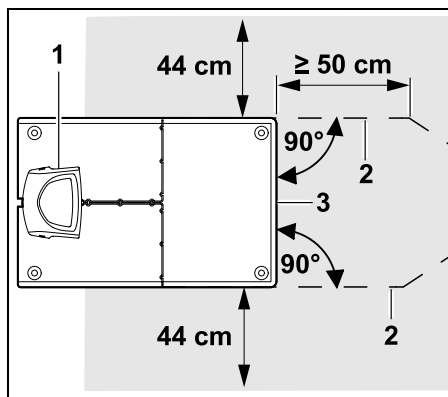
Start vid extern dockningsstation:



Fäst begränsningsslingan (1) **till vänster** eller **till höger** bakom bottenplattan i marken med en fästpinne (2), direkt bredvid ett kabeluttag.



Den fria kabeländen (1) bör vara ca **2 m** lång.

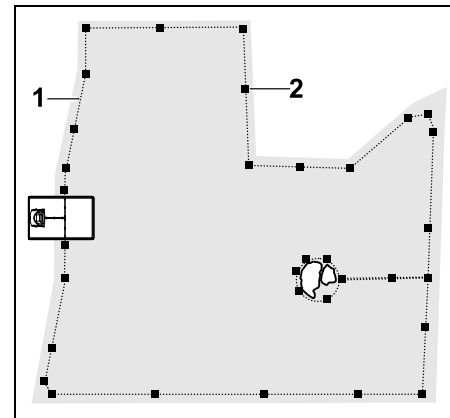


Placera ut begränsningsslingan (2) med avståndet 50 cm i rät vinkel mot bottenplattan före och efter dockningsstationen (1). Sedan kan en passage installeras (⇒ 12.11) eller ytterkanten på ytan som ska klippas följas med begränsningsslingan.

Bredvid bottenplattan (3) måste det finnas en yta med en minsta bredd på 44 cm där robotgräsklipparen kan köra fritt.

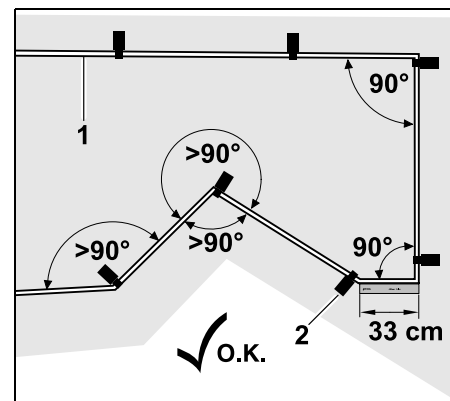
i Du hittar mer information om installation av en extern dockningsstation i kapitlet Installationsexempel. (⇒ 27.)

Kabeldragning på ytan som ska klippas:



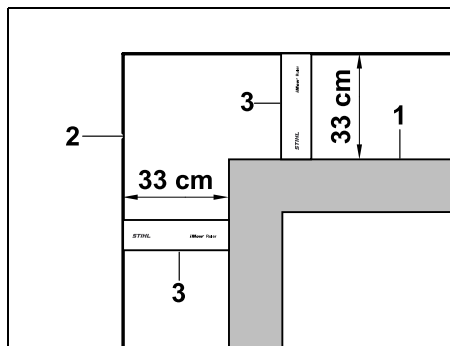
Placera ut begränsningsslingan (1) runt ytan som ska klippas och runt ev. hinder (⇒ 12.9) samt fäst den i marken med fästpinnar (2). Kontrollera avstånden med hjälp av iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)

i Robotgräsklipparen får inte på något ställe vara längre bort från begränsningsslingan än 35 m, eftersom annars kabelsignalen inte längre kan registreras.



Undvik att placera ut den i spetsiga vinklar (under 90°). Fäst begränsningsslingan (1) i marken med fästpinnar (2) i de spetsiga hörnen som bilden visar.

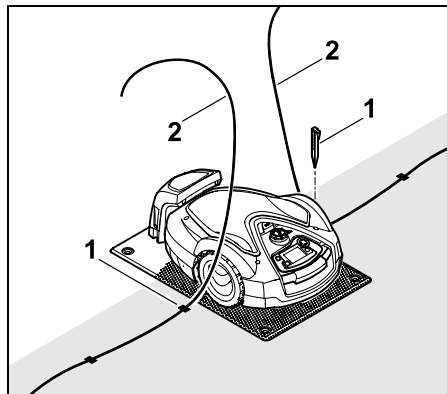
Efter ett hörn på 90° måste minst längden på en iMOW® Ruler placeras ut rakt, innan nästa hörn installeras.



Vid dragning runt höga hinder som murar och upphöjda bäddar (1) måste kabelavståndet i hörnen följas, så att robotgräsklipparen inte kommer emot hindret. Dra begränsningsslingan (2) med hjälp av iMOW® Ruler (3) som bilden visar.

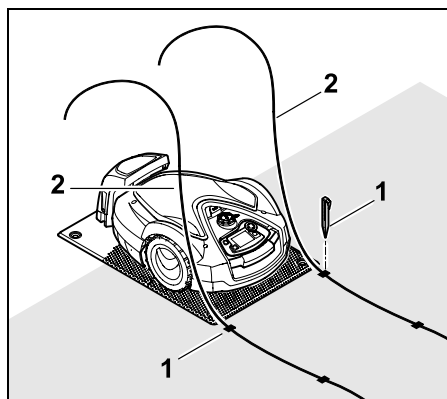
- Förläng begränsningsslingan med de bifogade kabelkopplingarna vid behov. (⇒ 12.16)
- Installera biytor (⇒ 12.10) om det finns flera sammanhängande ytor som ska klippas, eller koppla ihop ytor som ska klippas med passager. (⇒ 12.8)

Sista fästpinnen vid intern dockningsstation:



Slå fast den sista fästpinnen (1) till vänster eller till höger om bottenplattan, direkt bredvid kabeluttaget. Skär av begränsningsslingan (2) till ca 1,5 m fri längd.

Sista fästpinnen vid extern dockningsstation:



Slå fast den sista fästpinnen (1) till vänster eller till höger bakom bottenplattan, direkt bredvid kabeluttaget. Skär av begränsningsslingan (2) till ca 2 m fri längd.

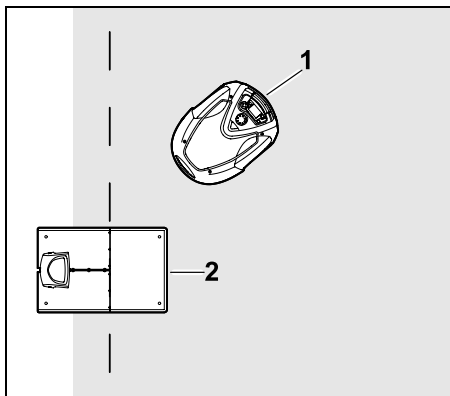
Avsluta kabeldragningen:

- Kontrollera begränsningsslingans fixering i marken – ett riktvärde på en fästpinne per meter är okej. Begränsningsslingan måste alltid ligga på gräsmattan. Slå in fästpinnarna helt.
- Tryck på OK-knappen på styrkonsolen efter avslutat arbete. **OK**

- ! Om batteriet inte är tillräckligt laddat för resten av installationsassistentens steg visas ett meddelande om det. Låt i så fall robotgräsklipparen stå kvar i dockningsstationen och ladda batteriet. Du kan först hoppa till nästa steg i installationsassistenten med OK-knappen när tillräcklig batterispänningen har uppnåtts.

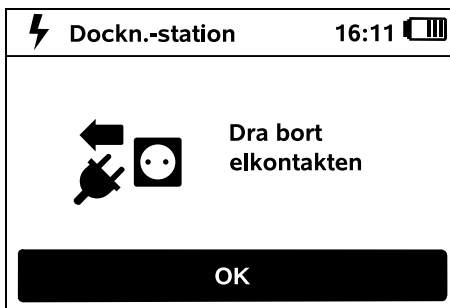
9.10 Ansluta begränsningsslingan





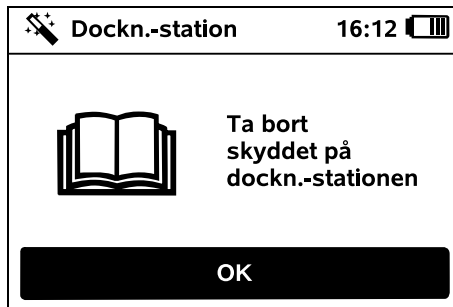
Placera robotgräsklipparen (1) enligt bilden bakom dockningsstationen (2) inom den yta som ska klippas och tryck sedan på OK.

OK



Koppla bort nätanslutningens kontakt från elnätet och tryck sedan på OK.

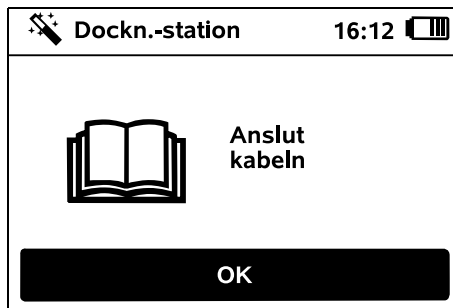
OK



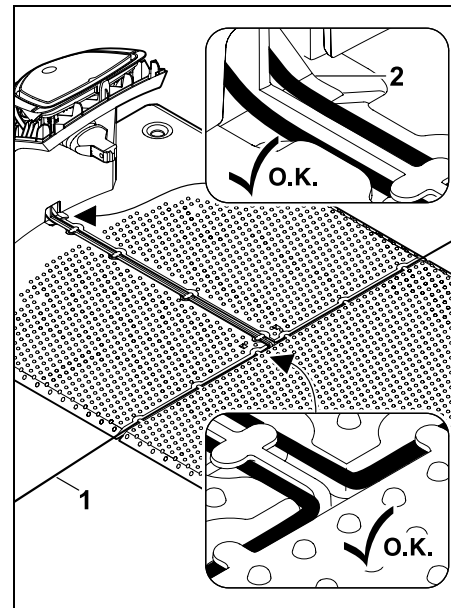
Ta bort skyddet. (⇒ 9.2)

Tryck därefter på OK-knappen på styrkonsolen.

OK

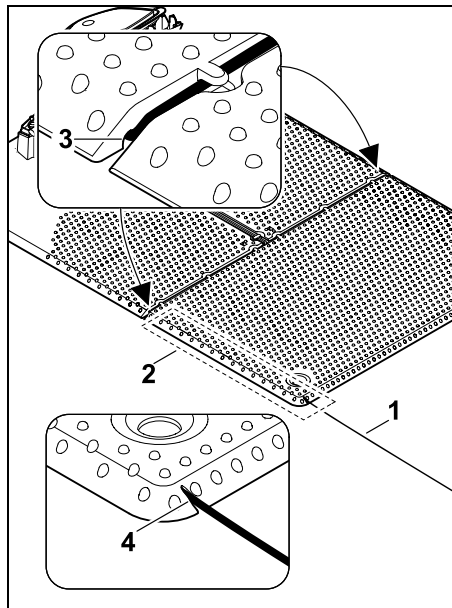


Begränsnings slinga vid intern dockningsstation:

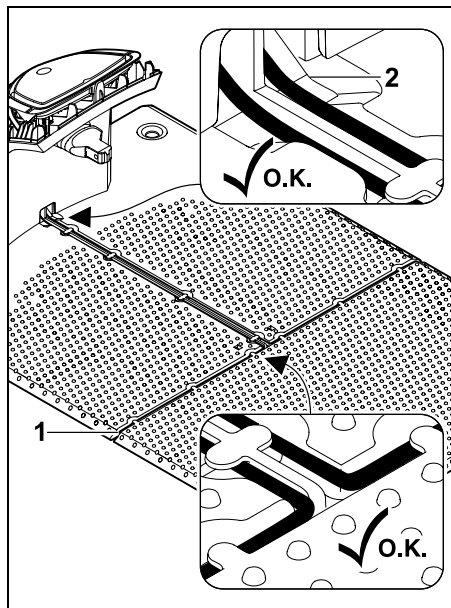


Lägg in begränsningsslingan (1) i kabelstyrningen på bottenplattan och för den genom sockeln (2).

Begränsningsslinga vid extern dockningsstation:



Placera ut begränsningsslingan (1) i området (2) under bottenplattan. För då in kabeln i kabeluttagen (3, 4) – lossa fästpinnarna vid behov.



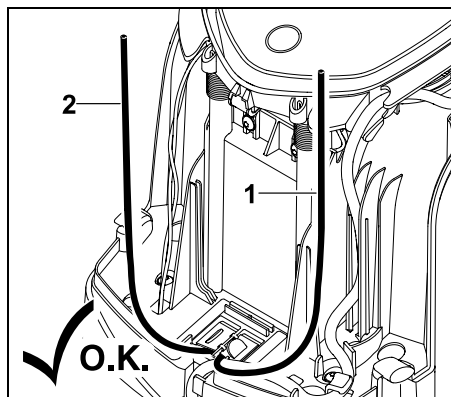
Lägg in begränsningsslingan (1) i kabelstyrningen på bottenplattan och för den genom sockeln (2).

Ansluta begränsningsslingan:

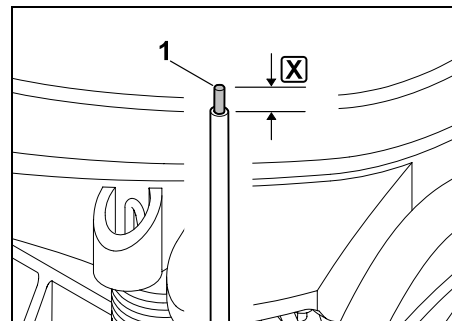


Anvisning:

Se till att kontakterna är rena (inte korroderade, smutsiga ...).

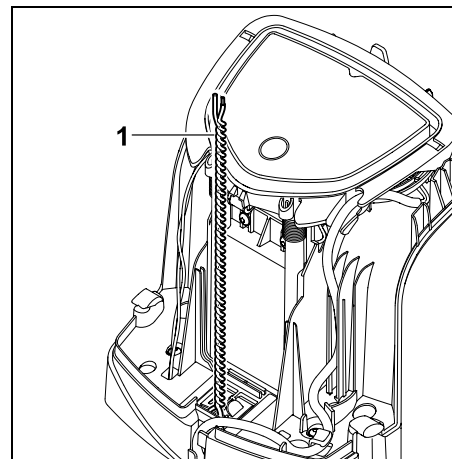


Korta av den vänstra kabeländan (1) och den högra kabeländan (2) till samma längd. Längd från kabeluttag till kabelände: **40 cm**



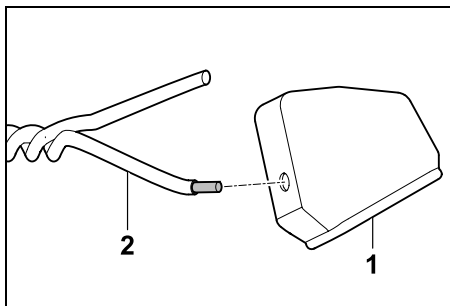
Avisolera den vänstra kabeländan (1) på den angivna längden X med ett lämpligt verktyg och vrid ihop kabeltrådarna.

X = 10-12 mm

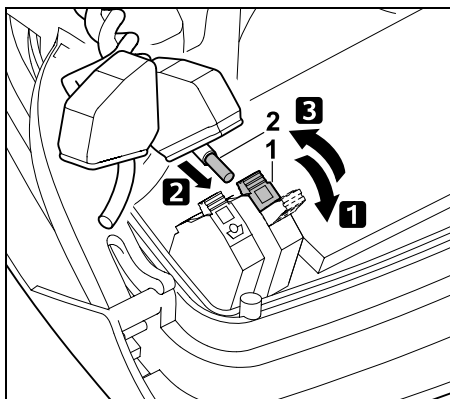


Vrid ihop de fria kabeländarna (1) enligt bilden.

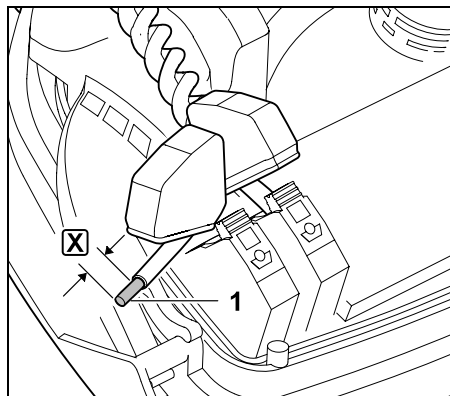
- Öppna namnplåten och håll den så. (⇒ 9.2)



För på en bussning (1) vardera på båda kabeländarna (2).

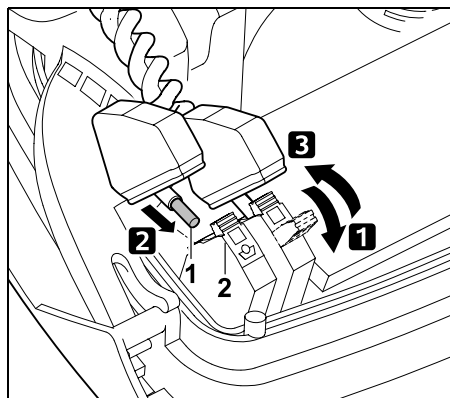


- 1** Fäll upp den vänstra klämspaken (1).
- 2** För in den avisolerade kabeländan (2) till anslag i klämfästet.
- 3** Stäng klämspaken (1).

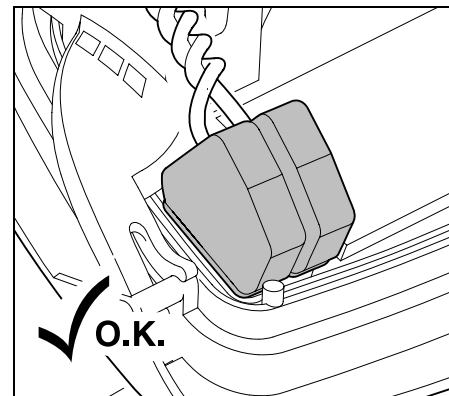


Avisolera den högra kabeländan (1) på den angivna längden **X** med ett lämpligt verktyg och vrid ihop kabelrådarna.

X = 10-12 mm



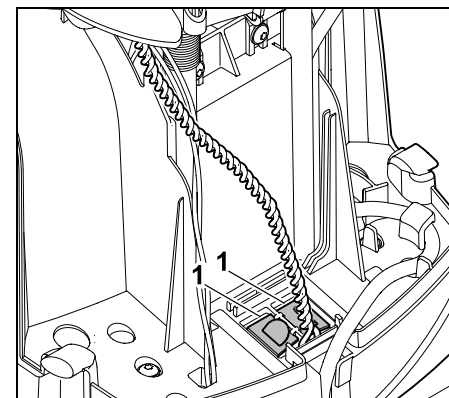
- 1** Fäll upp den högra klämspaken (1).
- 2** För in den avisolerade kabeländan (2) till anslag i klämfästet.
- 3** Stäng klämspaken (1).



Vräng bussningarna över klämfästena.

Kontrollera att kabeländarna sitter korrekt i klämfästet: De båda kabeländarna måste sitta fast ordentligt.

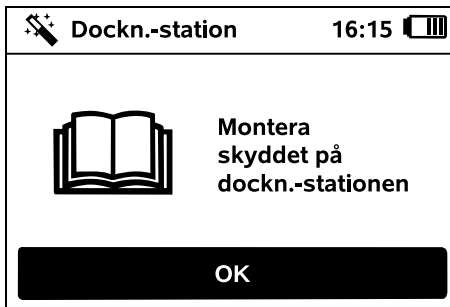
- Stäng namnplåten. (⇒ 9.2)



Stäng skydden på kabelkanalen (1).

- Tryck på OK-knappen på styrkonsolen efter avslutat arbete.

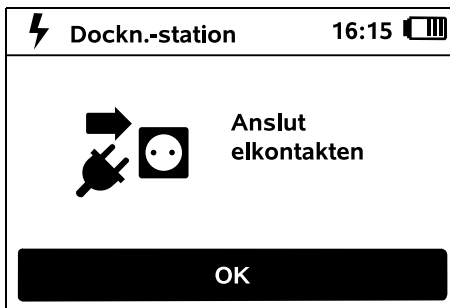
OK



Montera skyddet. (⇒ 9.2)

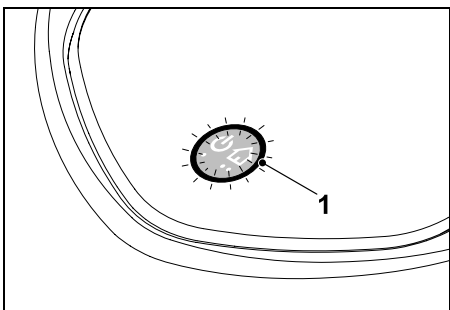
Tryck därefter på OK-knappen på styrkonsolen.

OK



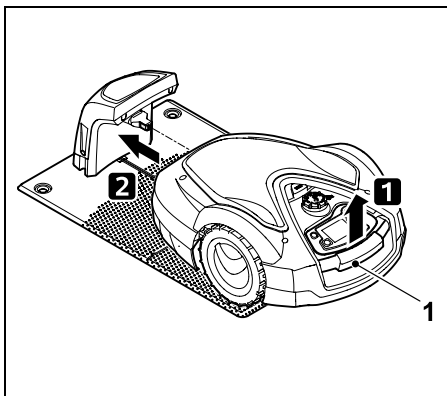
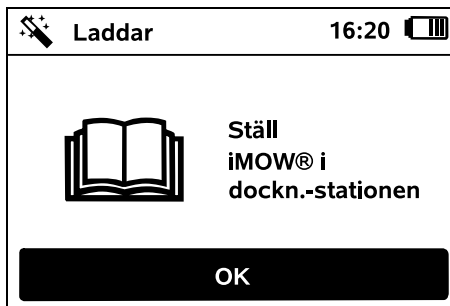
Anslut nätanslutningens kontakt till elnätet och tryck sedan på OK.

OK



När begränsningsslingan är korrekt installerad och dockningsstationen är ansluten till elnätet lyser LED-lampa (1).

i Läs och följ anvisningarna i kapitlet "Reglage på dockningsstationen" – särskilt om LED-lampan inte lyser som beskrivet. (⇒ 13.1)



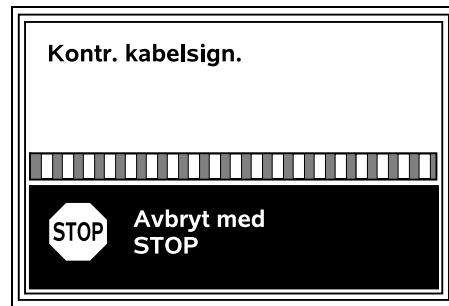
Lyft robotgräsklipparen lite i bärhandtaget (1) och avlasta drivhjulen. Skjut in maskinen på framhjulen i dockningsstationen.

Tryck därefter på OK-knappen på styrkonsolen.

OK

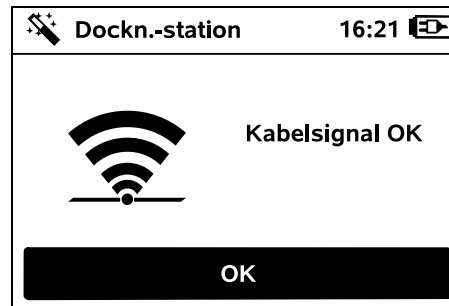
9.11 Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen

i Robotgräsklipparen kan först tas i bruk när den tar emot dockningsstationens utsända kabelsignal. (⇒ 11.15)



Kontrollen av kabelsignalen kan ta flera minuter. Du kan bryta kopplingsförfarandet med den röda STOP-knappen på maskinens ovansida. Det föregående steget i installationsassistenten hämtas.

Normal mottagning



Kabelsignal OK:

På displayen visas texten "Kabelsignal OK".

Robotgräsklipparen och dockningsstationen är rätt kopplade.



Fortsätt den första installationen genom att trycka på OK.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Efter en framgångsrik koppling aktiveras energiläget "Standard".
(⇒ 11.10)

Störd mottagning

Robotgräsklipparen tar **inte emot någon kabelsignal**:

På displayen visas texten "Ingen kabelsignal – Kontrollera anslutningen".



Robotgräsklipparen tar emot en **felaktig kabelsignal**:

På displayen visas texten "Kontrollera kabelsignal".



Robotgräsklipparen tar emot en **felaktig kabelsignal**:

På displayen visas texten "Anslutningarna förväxlade eller iMOW® utanför".



Möjlig orsak:

- Tillfällig störning
- Robotgräsklipparen är inte indockad
- Begränsningsslingans poler har anslutits fel (omvänt)
- Dockningsstationen är avstängd eller inte ansluten till elnätet
- Felaktiga kontakter
- Begränsningsslingans minsta längd har underskridits
- Nätkabeln är hoprullad i närheten av dockningsstationen
- Begränsningsslingans ändrar är för långa eller inte tillräckligt ihopvridna
- Kabelbrott på begränsningsslingan

- Externa signaler, till exempel en mobiltelefon eller signalen från en annan dockningsstation
- Strömförande jordkablar, armerad betong eller störande metaller i marken under dockningsstationen
- begränsningsslingans största längd har överskridits (⇒ 12.1)

Åtgärd:

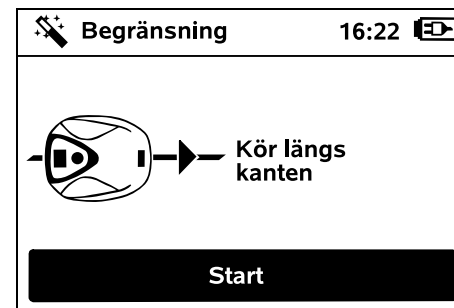
- Genomför kopplingen igen utan ytterligare åtgärder
- docka robotgräsklipparen (⇒ 15.7)
- anslut begränsningsslingans ändrar korrekt (⇒ 9.10)
- Kontrollera dockningsstationens nätanslutning, rulla ut nätkabeln i närheten av dockningsstationen och låt den inte ligga hoprullad
- Kontrollera att kabeländarna sitter korrekt i klämfästet, korta av för långa kabeländrar eller vrid ihop kabeländarna (⇒ 9.10)
- Vid mindre klippytor med en kabellängd på mindre än 80 m måste tillbehöret AKM 100 installeras tillsammans med begränsningsslingan.(⇒ 9.9)
- Kontrollera dockningsstationens LED-indikering (⇒ 13.1)
- Reparera kabelbrottet
- Stäng av mobiltelefoner eller närliggande dockningsstationer
- Ändra dockningsstationens placering eller ta bort störningskällor under dockningsstationen
- Använd en begränsningsslinga med större diameter (extra tillbehör)

När du har vidtagit en åtgärd trycker du på OK för att genomföra kopplingen igen.



Kontakta servande fackhandel om kabelsignalen inte kan tas emot på rätt sätt och de beskrivna åtgärderna inte hjälper.

9.12 Kontrollera installationen



Starta kantkörningen genom att trycka på OK-knappen – kniven är då inte aktiverad.



Robotgräsklipparen kör längs ytterkanten på klippytan växelvis i båda riktningar vid drift efter den första installationen. Därför bör körning längs kanten även kontrolleras i båda riktningar vid den första installationen.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Under kantkörningen definieras robotgräsklipparens **hemområde**. (⇒ 14.5)

Om robotgräsklipparen inte tar emot någon GPS-signal innan kantkörningen startas visas texten "Väntar på GPS" på displayen. Om ingen GPS-signal tas emot startar robotgräsklipparen kantkörningen ändå efter några minuter.



Gå efter robotgräsklipparen under kantkörningen och kontrollera

- att robotgräsklipparen kör längs ytterkanten på klippytan som planerat
- att avståndet till hindren och till gränsen på klippytan stämmer
- att dockningen fungerar korrekt.

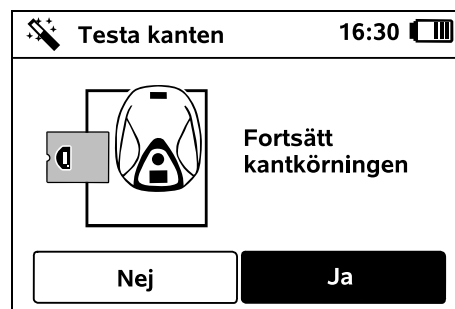
På displayen visas det tillryggalagda avståndet – dessa meteruppgifter är nödvändiga för inställningen av **ingångar** i ytterkanten på ytan som ska klippas. (⇒ 11.14)

- Avläs och anteckna det visade värdet på önskat ställe. Ställ in ingången manuellt efter den första installationen.

Kantkörningen avbryts automatiskt vid hinder eller vid körning i slänter med för stor lutning eller manuellt om någon trycker på STOP-knappen.

- Korrigera begränsningsslingans läge eller ta bort hinder om kantkörningen avbryts automatiskt.
- Kontrollera robotgräsklipparens läge innan du återupptar kantkörningen. Maskinen måste antingen stå på begränsningsslingan eller inom klippytan och med framsidan riktad mot begränsningsslingan.

Fortsätta efter avbrott:



Fortsätt kantkörningen med **Ja** efter ett avbrott.

Med **Nej** avslutas körningen längs begränsningsslingan och nästa steg i installationsassistenten hämtas.



Rekommendation:

Avbryt inte kantkörningen. Möjliga problem vid körning längs ytterkanten på klippytan eller vid dockning kan då inte identifieras.

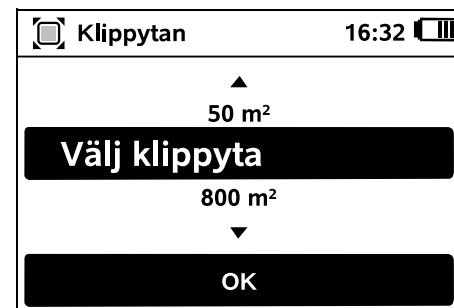
Kantkörningen kan genomföras på nytt vid behov efter den första installationen. (⇒ 11.13)

Robotgräsklipparen dockar efter ett komplett varv runt klippytan. Därefter startas en andra kantkörning i motsatt riktning.

Avsluta kantkörningen automatiskt:

Vid dockningen efter det andra kompletta varvet hämtas nästa steg i installationsassistenten.

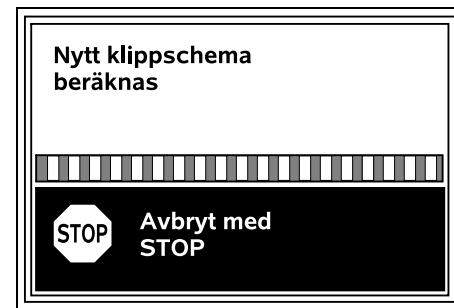
9.13 Programmera robotgräsklipparen



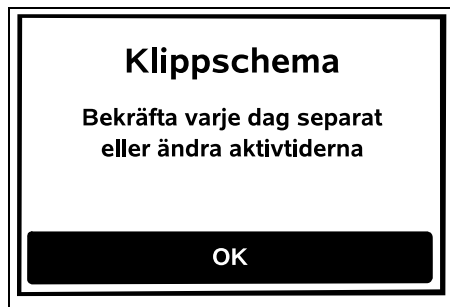
Mata in storleken på gräsmattan och bekräfta med OK.




Installerade spärrade ytor och bytor ska inte räknas med i storleken på ytan som ska klippas.





Ett nytt klippschema beräknas. Med den röda STOP-knappen på maskinens ovansida kan momentet avbrytas.





Bekräfta anvisningen "Bekräfta varje dag separat eller ändra aktivitetiderna" genom att trycka på OK-knappen. 





Måndagens aktiva tider visas och menypunkten **Bekräfta aktiva tider** är aktiverad. 

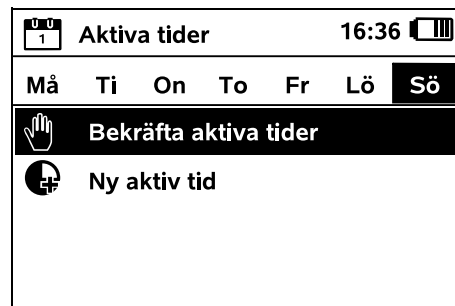
Bekräfta alla aktiva tider för den visade dagen med OK. Nästa dagsschema visas. 


 Vid små ytor som ska klippas används inte alla veckodagar för klippning. Då visas inga aktiva tider och menypunkten "Radera alla aktiva tider" faller bort. Även dagar utan aktiva tider ska bekräftas med OK.

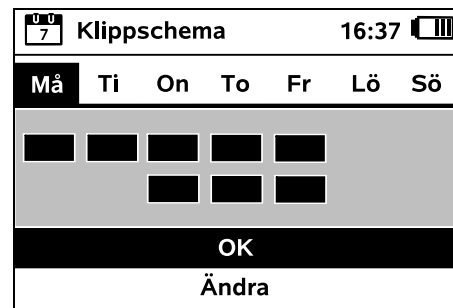
Du kan ändra de visade **aktiva tiderna**. Välj då önskat tidsintervall med styrkorset och öppna det med OK. (⇒ 11.7) 


Välj menypunkten **Ny aktiv tid** och öppna den med OK om du vill lägga till fler aktiva tider. Bestäm starttiden och sluttiden på den nya aktiva tiden i urvalsfönstret, och bekräfta med OK. Upp till tre aktiva tider per dag är möjliga. 

Välj menypunkten **Radera alla aktiva tider** och bekräfta med OK om du vill radera alla visade aktiva tider. 




När du har bekräftat de aktiva tiderna för söndag visas klippschemat. 




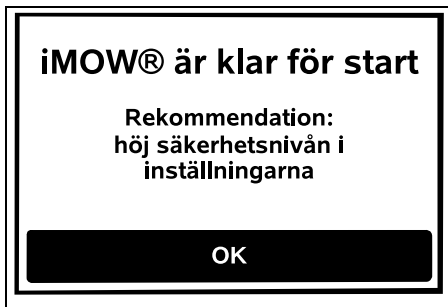
Bekräfta klippschemat med OK. Det avslutande steget i installationsassistenten öppnas. 

Om det krävs ändringar väljer du **Ändra** och anpassar de enskilda aktiva tiderna.

 Under de aktiva tiderna får inga personer vistas i det farliga området. De aktiva tiderna ska anpassas motsvarande. Följ dessutom de kommunala bestämmelserna för användning av robotgräsklippare samt anvisningarna i kapitlet "För din säkerhet" (⇒ 6.) och ändra de aktiva tiderna direkt eller efter att den första installationen har avslutats vid behov i menyn "Klippschema". (⇒ 11.7) Dessutom bör du fråga hos ansvarig myndighet på vilken dag- och nattid som maskinen får användas.

9.14 Avsluta den första installationen

 Ta bort alla främmande föremål (t.ex. leksaker, verktyg) från klippytan.



Avsluta den första installationen med ett tryck på OK-knappen.



! Efter den första installationen är säkerhetsnivån "Ingen" aktiverad.

Rekommendation:

Ställ in säkerhetsnivån "Låg", "Medel" eller "Hög". Det garanterar att obehöriga inte kan ändra inställningarna och robotgräsklipparen inte kan användas med en annan dockningsstation. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aktivera dessutom GPS-skyddet. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



För att robotgräsklipparens alla funktioner ska kunna användas måste **iMOW® appen** installeras och startas på

en smartphone eller surfplatta med internetanslutning och GPS-mottagare. (⇒ 10.)

Stäng dialogfönstret med OK-knappen.



9.15 Första klippningen efter den första installationen

Om den första installationen avslutas under en aktiv tid börjar robotgräsklipparen direkt att klippa klippytan.



Om den första installationen avslutas utanför de aktiva tiderna kan en klippning startas genom att OK-knappen trycks. Välj "Nej" om robotgräsklipparen inte ska klippa.



10. iMOW® app

Modellerna **RMI 632 C, RMI 632 PC** kan hanteras med **iMOW® appen**. Appen finns att få i respektive App Store för de vanligaste operativsystemen.

! Ytterligare information finns på hemsidan web.imow.stihl.com/systems/.



Föreskrifterna i kapitlet "För din säkerhet" gäller även för alla användare av **iMOW® appen**. (⇒ 6.)

Aktivering:

För att appen och robotgräsklipparen ska kunna utbyta data måste maskinen aktiveras tillsammans med ägarens epostadress av din servande fackhandel. Till epostadressen skickas en länk för aktivering.

iMOW® appen bör installeras på en smartphone eller surfplatta med internetanslutning och GPS-mottagare. Epostmottagaren bestäms som administratör och huvudanvändare av appen, och har åtkomst till alla funktioner.



Förvara epostadressen och lösenordet på ett säkert sätt, så att **iMOW® appen** kan installeras igen efter ett byte av smartphone eller surfplatta (t.ex. om den tappats bort).

Datatrafik:

Dataöverföringen från robotgräsklipparen till internet (M2M-service) ingår vid köpet. Dataöverföringen sker inte konstant och kan därför ta några minuter. Kostnader för datatrafik från mobiltelefon eller surfplatta tillkommer.



Utän uppkoppling och appen fungerar GPS-skyddet, fast epost- och SMS-meddelande kan inte skickas.

Appens huvudfunktioner:

- Kontrollera och ändra klippschemat
- Starta klippningen
- Koppla till och från automatiken
- Skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen

- Ändra datum och klockslag



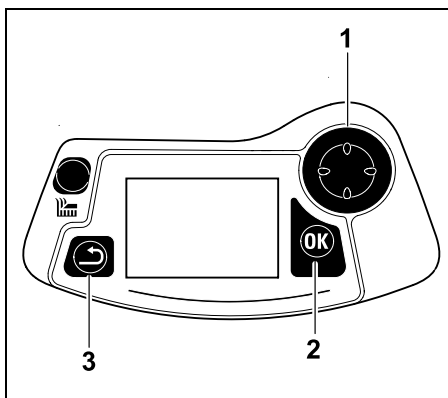
Ändring av klippschemat, klippning som startas, till- och frånkoppling av automatiken, tillbakakörning av robotgräsklipparen till hemområdet och ändring av datum och klockslag kan orsaka aktiviteter som inte förväntas av andra personer. Dessa personer måste därför alltid först informeras om robotgräsklipparens möjliga aktiviteter.

- Kontrollera robotgräsklipparens maskininformation och placering

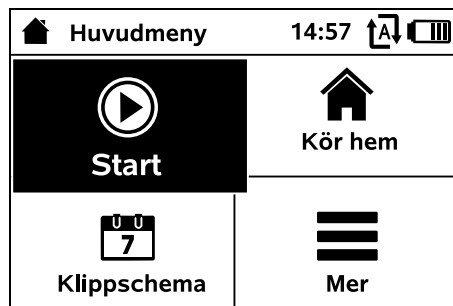
11. Meny

11.1 Hanteringsanvisningar

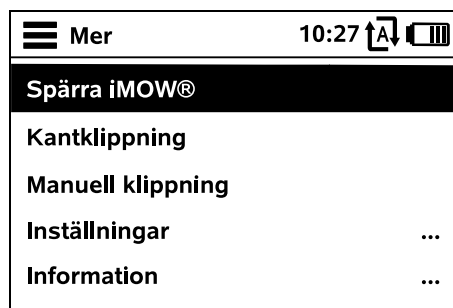
- Ta bort styrkonsolen vid behov. (⇒ 15.2)



Använd styrkorset (1) för att navigera i menyerna, bekräfta inställningar och öppna menyer med OK-knappen (2). Du kan lämna menyerna igen med tillbakaknappen (3).



Huvudmenyn består av 4 undermenyer som visas som knappar. Den valda undermenyn har svart bakgrund och öppnas med OK-knappen.



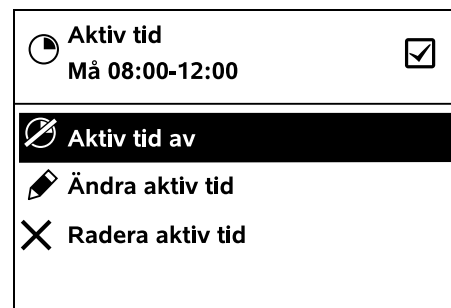
Den andra menynivån visas som lista. Du kan välja undermenyerna genom att trycka styrkorset nedåt eller uppåt. Aktiva menyposter har svart bakgrund.

Rullningslistan på displayens högra kant visar att det finns fler poster som du kan visa genom att trycka styrkorset uppåt eller nedåt.

Öppna undermenyerna med ett tryck på OK-knappen.



Undermenyerna "Inställningar" och "Information" visas som registerkort. Du kan välja registerkorten genom att trycka styrkorset åt vänster eller höger, undermenyerna genom att trycka styrkorset nedåt eller uppåt. Aktiva registerkort eller menyposter har svart bakgrund.



I undermenyerna listas funktionerna. Aktiva listposter har svart bakgrund. Du öppnar ett urvalsfönster eller ett dialogfönster genom att trycka på OK-knappen.

Urvalsfönster:

Datum			10:09	
▲ 23	▲ 06	▲ 2018		
22	05	2017		
▼ 21	▼ 04	▼ 2016		
Dag	Månad	År		

Du kan ändra inställningsvärden genom att trycka på styrkorset. Det aktuella värdet är markerat med svart. Bekräfta alla värden med OK-knappen.

Dialogfönster:

Ny PIN-kod 1234	
Ändra	OK

Om du måste spara ändringar eller bekräfta meddelanden visas ett dialogfönster på displayen. Den aktiva knappen har svart bakgrund.

Om du kan göra ett val aktiverar du motsvarande knapp genom att trycka styrknappen åt vänster eller höger.

Bekräfta den valda funktionen med OK-knappen. Den överordnade menyn öppnas.

11.2 Statusmeny

 20.06.2019 14:10	 Starttid Må 10:00
iMOW® klar för drift Automatiken inkopplad	

Statusmenyn visas

- om du avslutar robotgräsklipparens standby genom att trycka på en knapp
- om du trycker på tillbakaknappen i huvudmenyn
- under pågående drift.

 20.06.2019 14:10	 Starttid Må 10:00
-------------------------	--------------------------

I displayens övre område finns två konfigurerbara fält där olika information om robotgräsklipparen samt om klippningarna kan visas. (⇒ 11.10)

Statusinformation utan pågående aktivitet – RMI 632, RMI 632 P:

iMOW® klar för drift Automatiken inkopplad

I displayens nedre område visas texten "iMOW® klar för drift" tillsammans med den visade symbolen och automatikens status. (⇒ 11.7)



Statusinformation utan pågående aktivitet – RMI 632 C, RMI 632 PC:

RMI 632 PC iMOW® klar för drift Automatiken inkopplad GPS-skydd På

I displayens nedre område visas namnet på robotgräsklipparen (⇒ 10.), texten "iMOW® klar för drift" tillsammans med den visade symbolen, automatikens status (⇒ 11.7) och informationen om GPS-skyddet (⇒ 11.15).



Statusinformation under pågående aktivitet – alla modeller:


 iMOW® klipper gräsm.

Under en pågående **klippning** visas texten "iMOW® klipper gräsm." och en motsvarande symbol på displayen. Textinformationen och symbolen anpassas till respektive arbetsmoment.



 Varning iMOW® startar

Före klippningen visas texten "Varning – iMOW® startar" och en varningssymbol.

 Dessutom indikeras den kommande starten med en blinkande displaybelysning och en ljudsignal. Kniven kopplas först till några sekunder efter att robotgräsklipparen har satts i rörelse.

Kantklippning:

Under tiden som robotgräsklipparen klipper ytterkanten på ytan som ska klippas visas texten "Kanten klippas".

Kör till dockn.stationen:

När robotgräsklipparen kör tillbaka till dockningsstationen visas den aktuella anledningen (t.ex. urladdat batteri, klippningen avslutad) på displayen.

Laddar batteriet:

När batteriet laddas visas texten "Batteriet laddas".

Kör till ingången:

När robotgräsklipparen kör till en ingång när en klippning startas visas texten "Kör till ingång".


RMI 632 C, RMI 632 PC: Kör till önskad ingång:

När robotgräsklipparen kör till en önskad ingång när en klippning startas visas texten "Kör till önskad ingång".

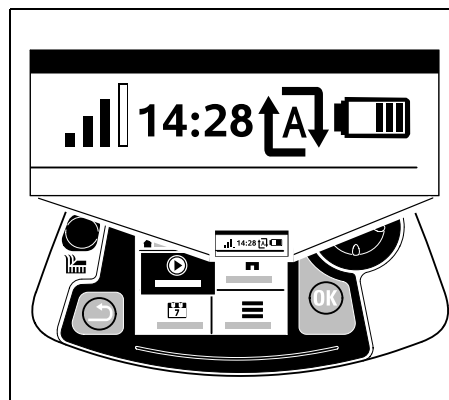
Meddelande – alla modeller:

Utanför
Ställ iMOW® på ytan som ska klippas
1/1 14.05.2017 12:33 M1135

Fel, störningar eller rekommendationer visas tillsammans med varningssymbol, datum, klockslag och meddelandekod. Om det finns flera aktiva meddelanden visas de växelsvis. (⇒ 24.)

 När robotgräsklipparen är klar för drift visas meddelanden och statusinformation växelsvis.

11.3 Infoområde



I displayens övre högra hörn visas följande information:

1. Batteriets laddningstillstånd eller laddning
2. Automatikens status
3. Klockslag
4. Mobilsignal (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Laddn.tillst.:

Batterisymbolen används för visning av laddningstillståndet.

Ingen stapel – batteriet urladdat
1 till 5 staplar – batteriet delvis urladdat
6 staplar – batteriet fulladdat



Under laddningen visas en **elkontaktsymbol** i stället för batterisymbolen.

2. Automatikens status:

Vid inkopplad automatik visas **automatiksymbolen**.

3. Klockslag:

Den aktuella tiden visas med 24 timmars funktion.

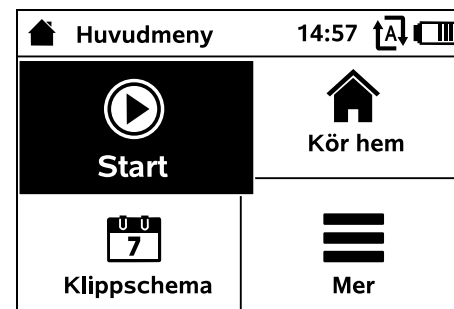
4. Mobilsignal:

Mobilanslutningens **signalstyrka** visas med 4 staplar. Ju fler fyllda staplar, desto bättre är mottagningen.

En mottagningssymbol med ett litet x visar att förbindelse till internet saknas.

Under initieringen av radiomodulen (kontroll av hårdvara och mjukvara – t.ex. efter inkoppling av robotgräsklipparen) visas ett frågetecken.

11.4 Huvudmeny



Huvudmenyn visas

– när statusmenyn (⇒ 11.2) lämnas med ett tryck på OK-knappen

- när du aktiverar tillbakaknappen i den andra menyvån.

1. Start (⇒ 11.5)

Klipptid
Ingång
Klippning i



2. Kör hem (⇒ 11.6)



3. Klippschema (⇒ 11.7)

Automatisk klippning
Klipptid
Aktiva tider
Nytt klippschema

4. Mer (⇒ 11.8)

Spärra iMOW®
Kantklippning
Inställningar
Information



11.5 Start

Starta klippningen 15:02	
Klipptid	1.5 h
Ingång	Ingång 1
Klippning i	Huvudyta

1. Klipptid:

Klipptiden kan bestämmas.

2. Ingång:

Ingången som robotgräsklipparen startar klippningen vid kan väljas. Detta val är endast tillgängligt om ingångar har bestämts och när robotgräsklipparen befinner sig i dockningsstationen.

3. Klippning i:

Ytan som ska klippas kan väljas. Detta val är endast tillgängligt om en biyta har installerats.

11.6 Kör hem

Robotgräsklipparen kör tillbaka till dockningsstationen och laddar batteriet. Vid inkopplad automatik klipper robotgräsklipparen klippytan igen under nästa möjliga aktiva tid.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robotgräsklipparen kan även skickas tillbaka till dockningsstationen med appen. (⇒ 10.)

11.7 Klippschema

Klippschema 11:02	
Automatisk klippning	På
Klipptid	18 h
Aktiva tider	...
Nytt klippschema	

Automatisk klippning

På – den automatiska klippningen är inkopplad. Robotgräsklipparen klipper gräsmattan till nästa aktiva tid.

Av – alla aktiva tider är deaktiverade.

Pausa idag – robotgräsklipparen klipper inte automatiskt förrän nästa tag. Detta val är endast tillgängligt om aktiva tider finns för den aktuella dagen.

Klipptid

Klipptiden per vecka kan ställas in. Inställningen är endast möjlig vid schematypen "Dynamiskt". Det förinställda värdet är anpassat till storleken på klippytan. (⇒ 14.4)
Följ anvisningarna i kapitlet "Anpassa programmeringen". (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klipptiden kan även ställas in med appen. (⇒ 10.)

Aktiva tider

Klippschema 17:30						
Må	Ti	On	To	Fr	Lö	Sö


Det sparade klippschemat hämtas via menyn "Aktiva tider" i menyn "Klippschema". De rektangulära ytorna under motsvarande dag visar de sparade aktiva tiderna. Klippning kan ske på svart markerade aktiva tider. Gråa ytor står för aktiva tider utan klippning – t.ex. om en aktiv tid är frånkopplad.


Vid frånkopplad automatik är hela klippschemat inaktivt. Alla aktiva tider är gråa.


Om du vill redigera de aktiva tiderna för **en enskild dag** måste du aktivera dagen med styrkorset (tryck åt vänster eller höger) och för att öppna undermenyn **Aktiva tider**.







Vid aktiva tider **med en bock** är klippning tillåten. De markeras i svart på klippschemat. 


Vid aktiva tider **utan en bock** är klippning inte tillåten. De markeras i grått på klippschemat. 

 Beakta anvisningarna i kapitlet "Anvisningar om klippning – Aktiva tider". (⇒ 14.3)
Under de aktiva tiderna ska andra människor hållas borta från det farliga området.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
De aktiva tiderna kan även redigeras med appen. (⇒ 10.)



Du kan välja och redigera de sparade aktiva tiderna enskilt.


Du kan välja menypunkten **Ny aktiv tid** om färre än 3 aktiva tider per dag har sparats. En extra aktiv tid får inte krocka med andra aktiva tider. 


Om robotgräsklipparen inte ska klippa på den valda dagen ska du välja menypunkten **Radera alla aktiva tider**. 


Ändra de aktiva tiderna:




Med **Aktiv tid av** och **Aktiv tid på** spärrar eller aktiverar du den valda aktiva tiden för den automatiska klippningen.  


Med **Ändra aktiv tid** kan du ändra tidsfönstret. 

Om du inte längre behöver den valda aktiva tiden väljer du menypunkten **Radera aktiv tid**. 

 Om tidsfönstren inte räcker till för de nödvändiga klippningarna/laddningarna ska du öka eller komplettera de aktiva tiderna eller minska klipptiden. Ett motsvarande displaymeddelande visas.

Nytt klippschema

Kommandot **Nytt klippschema** raderar alla sparade aktiva tider. Steget "Programmera robotgräsklipparen" i installationsassistenten hämtas. (⇒ 9.13) 

 Om den nya programmeringen avslutas under en aktiv tid startar robotgräsklipparen med en automatisk klippning efter att de enskilda dagsschemana har bekräftats.

11.8 Mer



1. Spärra iMOW®:
Aktivera **Maskinspärr**. Lås upp med den visade knappkombinationen. (⇒ 5.2)

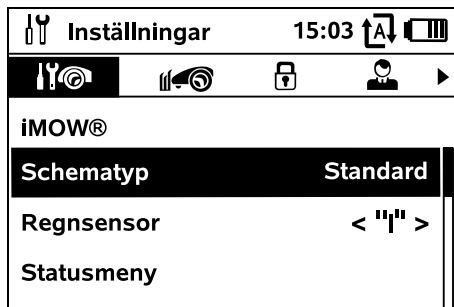
2. Kantklippning:
Efter aktiveringen klipper robotgräsklipparen ytterkanten på klippytan automatiskt. Efter ett varv kör den tillbaka till dockningsstationen och laddar batteriet.

3. Manuell klippning:
Kniven kan kopplas in och gräset klippas manuellt genom att OK-knappen och klippknappen trycks in. Styrningen sker med styrkorset. (⇒ 15.6)


4. Inställningar(⇒ 11.9)

5. Information(⇒ 11.17)


11.9 Inställningar




1. iMOW®:

Anpassa maskininställningarna (⇒ 11.10) 

2. Installation:

Anpassa och testa installationen (⇒ 11.13) 


3. Säkerhet:

Anpassa säkerhetsinställningarna (⇒ 11.15) 

4. Service:

Underhåll och service (⇒ 11.16) 

5. Serviceområde:

Menyn är skyddad av **servicekoden**. Din servande fackhandel genomför vissa underhålls- och servicearbeten med hjälp av denna meny. 


11.10 iMOW® – maskininställningar

1. Schematyp:

Standard: Robotgräsklipparen klipper gräsmattan under hela den aktiva tiden. Klippningarna avbryts endast vid laddning. Schematypen "Standard" är förinställd.


Dynamiskt: Antalet klippningar och laddningar samt tiden som går åt för klippning och laddning inom de aktiva tiderna anpassas helt automatiskt.

2. Regnsensor:

Regnsensorn kan ställas in så att klippningen avbryts eller inte startas vid regn. 


- Ställ in regnsensorn (⇒ 11.11)

3. Statusmeny:

Val av informationen som ska visas i statusmenyn. (⇒ 11.2) 

- Ställ in statusmenyn (⇒ 11.12)


4. Klockslag:

Inställning av aktuellt klockslag. Det inställda klockslaget ska stämma överens med den faktiska tiden, för att undvika att robotgräsklipparen börjar klippa på oönskade tider. 

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klockslaget kan även ställas in med appen. (⇒ 10.)

5. Datum:

Inställning av aktuellt datum. Det inställda datumet måste stämma överens med det faktiska datumet, för att undvika att robotgräsklipparen börjar klippa på oönskade dagar. 


RMI 632 C, RMI 632 PC:

Datumet kan även ställas in med appen. (⇒ 10.)


6. Datumformat:

Inställning av önskat datumformat. 


7. Språk:

Ställ in önskat displayspråk. Som standard är det språk som valdes vid den första installationen inställt. 

8. Kontrast:

Vid behov kan du ställa in displaykontrasten. 


9. Energiläge

(RMI 632 C, RMI 632 PC): 

Vid **Standard** är robotgräsklipparen hela tiden ansluten till internet och kan nås via appen. (⇒ 10.)

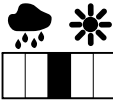
Vid **ECO** deaktiveras radiotrafiken i vilolägena för att minska energiförbrukningen. Robotgräsklipparen kan då inte nås via appen. I appen visas de senast tillgängliga datauppgifterna.

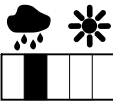
11.11 Ställa in regnsensorn

Tryck styrkorset åt vänster eller höger för att ställa in 5-stegssensorn. Det aktuella värdet visas med en streckindikering i menyn "Inställningar". 

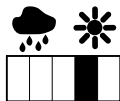
När reglaget flyttas påverkas

- regnsensorns känslighet
- tiden hur länge robotgräsklipparen ska avvakta efter regn så att sensorns yta hinner torka.

Vid **medelhög känslighet** är robotgräsklipparen klar för drift under normala omgivningsförhållanden. 

Flytta stapeln längre åt **vänster** för klippning vid högre fuktighet. Längst till vänster klipper robotgräsklipparen även vid blöta omgivningsförhållanden och avbryter inte klippningen om regndroppar träffar sensorn. 

Flytta stapeln längre åt höger för klippning vid lägre fuktighet. Längst till höger klipper robotgräsklipparen endast när regnsensorn är helt torr.



11.12 Ställa in statusmeny

Välj den vänstra eller högra indikeringen med styrkorset för att konfigurera statusmenyn och bekräfta med OK.

Laddn.tillst.:

Visning av batterisymbolen tillsammans med laddningstillståndet i procent



Resttid:

Resterande klipptid under den pågående veckan i timmar och minuter. Denna indikering är endast tillgänglig vid klippschematypen "Dynamiskt".



Klockslag och datum:

Aktuellt datum och aktuellt klockslag



Starttid:

Start på nästa planerade klippning. Under pågående aktiv tid visas texten "aktiv".



Klippningar:

Antalet hittills genomförda klippningar



Klipptimmar:

Tiden för hittills genomförda klippningar



Sträcka:

Den totala tillryggalagda sträckan



Nät

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Radioförbindelsens signalstyrka med nätbeteckning. Ett litet x eller ett frågetecken visar att robotgräsklipparen saknar förbindelse till internet. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



GPS-mottagning:

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Robotgräsklipparens GPS-koordinater. (⇒ 11.17)



11.13 Installation

1. Korridor:

Koppla till och från förskjuten körning hemåt. Om "Korridor" är inkopplat kör robotgräsklipparen med förskjutning inåt längs begränsningsslingan tillbaka till dockningsstationen.



Du kan välja mellan **tre varianter**:

Av – standardinställning
Robotgräsklipparen kör längs begränsningsslingan.

Smal – 40 cm

Robotgräsklipparen kör växelvis längs begränsningsslingan eller med en förskjutning på 40 cm.

Bred – 40 - 80 cm

Avståndet till begränsningsslingan väljs slumpmässigt inom denna korridor vid varje körning hemåt.



I kombination med en extern dockningsstation samt passager och trånga passager måste **söktrådar** installeras för en förskjuten körning hemåt. (⇒ 12.12)

Beakta det minsta tillåtna kabelavståndet på 2 m för en förskjuten körning hemåt.

2. Ingångar:

Robotgräsklipparen startar klippningarna antingen vid dockningsstationen (standardinställning) eller vid en ingång.



Ingångar ska definieras

- när vissa ytor ska klippas om eftersom de inte klippts ordentligt
- när områden endast är tillgängliga via en passage. I dessa områden ska minst en ingång bestämmas.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Ingångarna kan tilldelas en **radie**. Robotgräsklipparen klipper då alltid först inom cirkeln kring ingången när den startar klippningen vid den aktuella ingången. Först när den har bearbetat detta område fortsätter den klippningen på den övriga klippytan.

- Ställ in ingångarna (⇒ 11.14)

3. Biytor:

Frikoppla biytor.

Inaktivt – standardinställning

Aktivt – välj denna inställning om biytor ska klippas. I menyn "Start" måste klippytan (huvudytan/biytan) väljas. (⇒ 12.10)



4. Kantklippning:

Bestäm hur ofta kanten ska klippas.

Aldrig – kanten klipps aldrig.

En gång – standardinställning, kanten klipps en gång per vecka.


Två/tre/fyra/fem gånger – kanten klipps två/tre/fyra/fem gånger per vecka.



5. Testa kanten:

Starta kantkörningen för att kontrollera kabeldragningen. Steget "Kontrollera installationen" i installationsassistenten hämtas på respektive maskin. (⇒ 9.12)



 Kontrollera att kabeldragningen är rätt runt spärrade ytor genom att placera robotgräsklipparen på klippytan med framsidan riktad mot den spärrade ytan och sedan starta kantkörningen.

Under kantkörningen definieras robotgräsklipparens hemområde. Ett redan sparad hemområde utökas vid behov. (⇒ 14.5)

6. Ny installation:

Installationsassistenten startas om och det befintliga klippschemat raderas. (⇒ 9.6)



11.14 Ställa in ingångar

För inställning väljer du antingen

- kalibrera ingångarna eller
- önskad ingång och definiera den manuellt.

Kalibrera ingångar:

När du har tryckt på OK startar robotgräsklipparen en kalibreringskörning längs begränsningsslingan. Om den inte är dockad kör den först till dockningsstationen. Alla befintliga ingångar raderas.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Under kalibreringskörningen definieras robotgräsklipparens hemområde. Ett redan sparad hemområde utökas vid behov. (⇒ 14.5)

Under körningen kan upp till 4 ingångar bestämmas med ett tryck på OK-knappen.

Avbryta kalibreringen:

Manuellt – genom att trycka på STOP-

knappen.

Automatiskt – på grund av hinder längs ytterkanten på ytan som ska klippas.

- Korrigera begränsningsslingans läge eller ta bort hinder om kalibreringskörningen avbryts automatiskt.
- Kontrollera robotgräsklipparens läge innan du fortsätter kalibreringskörningen. Maskinen måste antingen stå på begränsningsslingan eller inom klippytan och med framsidan riktad mot begränsningsslingan.

Avsluta kalibreringen:

Manuellt – efter ett avbrott.

Automatisk – efter dockning.

Spara de nya ingångarna genom att bekräfta med OK.

Hur ofta start ska ske:

Med "Hur ofta start ska ske" anger du hur ofta en klippning ska startas vid denna ingång. Standardinställningen är 2 av 10 klippningar (2/10) vid varje ingång.

- Du kan vid behov ändra inställningen för hur ofta start ska ske efter kalibreringen.
- Skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen via menyn "Kör hem" om kalibreringen avslutades i förtid. (⇒ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Efter kalibreringen kan du bestämma en **radie runt varje ingång** på 3 m till 30 m. De sparade ingångarna har ingen tilldelad radie som standard.

Ingångar med radie:

Om robotgräsklipparen startar klippningen vid den aktuella ingången, klipper den först ytan inom cirkeln runt ingången. Först när det är klart klipper den resten av ytan som ska klippas.

Ställa in ingång 1 till 4 manuellt:

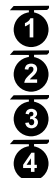
Bestäm avståndet mellan ingångarna och dockningsstationen, och definiera hur ofta start ska ske.


Avståndet motsvarar körsträcka mellan dockningsstationen och ingången i meter, uppmätt medurs.

Hur ofta start ska ske kan vara mellan 0 av 10 klippningar (0/10) och 10 av 10 klippningar (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Du kan bestämma en **radie** på 3 m till 30 m runt ingången.



 **Dockningsstationen** är definierad som **ingång 0** – som standard startas klippningarna därifrån.



Hur ofta start ska ske motsvarar det beräknade restvärdet på 10 av 10 körstarter.

11.15 Säkerhet

1. Maskinspär
2. Nivå
3. GPS-skydd (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Ändra PIN-koden
5. Startsignal
6. Varningssign.
7. Menysignaler
8. Knapplås

9. Koppla iMOW® + dock

1. Maskinspärr:

Aktivera maskinspärren med OK. Robotgräsklipparen kan inte längre tas i bruk.

Robotgräsklipparen måste spärras före allt underhåll och rengöringsarbeten, före transport samt före kontroll. (⇒ 5.2)

- Tryck på den visade knappkombinationen (klippknapp och OK-knapp) för att häva maskinspärren.



2. Nivå:

Du kan ställa in 4 olika säkerhetsnivåer. Beroende på nivå aktiveras vissa spärrar och skyddsanordningar.

- Ingen:** Robotgräsklipparen är oskyddad.

- Låg:** PIN-koden är aktiv, koppling av robotgräsklipparen och dockningsstationen samt återställning av maskinen till fabriksinställningen först efter en PIN-kodinmatning.

- Medel:** Som "Låg", dessutom är tidspärren aktiv.

- Hög:** En PIN-kodinmatning krävs alltid.

i **Rekommendation:** Ställ in säkerhetsnivån "Låg", "Medel" eller "Hög".

- Välj önskad nivå och bekräfta med OK – mata in den 4-siffriga PIN-koden vid behov.

PIN-kod:

Om gräsklipparen lyfts upp i greppet under mer än 10 sekunder visas en PIN-

kodinmatning. Om PIN-koden inte matas in inom 1 minut startar en larmsignal, och kopplas automatiken från.

Kopplingsspärr:

PIN-kodinmatning före koppling av robotgräsklipparen och dockningsstationen.

Resetspärr:

PIN-kodinmatning före återställning av maskinen till fabriksinställningen.

Tidspärr:

PIN-kodinmatning för ändring av en inställning, om ingen PIN-kod har matats in under den senaste månaden.

Inställn.-skydd:

PIN-kodinmatning om inställningar ändras.

3. GPS-skydd

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Till- eller fränkoppling av positionsövervakningen. (⇒ 5.10)



i **Rekommendation:**

Koppla alltid in GPS-skyddet. Mata in ägarens **mobilmnummer** i appen (⇒ 10.) och ställ in säkerhetsnivån "Låg", "Medel" eller "Hög" på robotgräsklipparen före inkopplingen.

4. Ändra PIN-koden:

Den 4-siffriga PIN-koden kan ändras vid behov.



i Menypunkten "Ändra PIN-koden" visas endast vid säkerhetsnivåerna "Låg", "Medel" eller "Hög".

- Mata först in den gamla PIN-koden och bekräfta med OK.
- Ställ in den nya 4-siffriga PIN-koden och bekräfta med OK.



Rekommendation:

Anteckna den ändrade PIN-koden.

Om PIN-koden matas in fel 5 gånger måste du ange en 4-siffrig **master-kod** – dessutom kopplas automatiken från.

Kontakta din STIHL servande fackhandel eller iMOW® Support direkt via support@imow.stihl.com när master-koden ska skapas. Ange det 9-siffriga serienumret och det 4-siffriga datumet som visas på iMOW® displayen.

5. Startsignal:

Till- eller fränkoppling av den akustiska signalen som hörs innan robotgräsklipparen aktiveras.



6. Varningssign.:

Till- eller fränkoppling av den akustiska signalen som hörs när robotgräsklipparen kör emot ett hinder.



7. Menysignaler:

Till- eller fränkoppling av det akustiska klickljudet som hörs när en meny öppnas eller ett val bekräftas med OK.



8. Knapplås:

När knapplåset är aktiverat kan styrkonsolens knappar endast användas om du först trycker på knappen **Tillbaka** och håller den nedtryckt samtidigt som du trycker styrkorset **framåt**. Knapplåset aktiveras 2 minuter efter det sista knapptrycket.



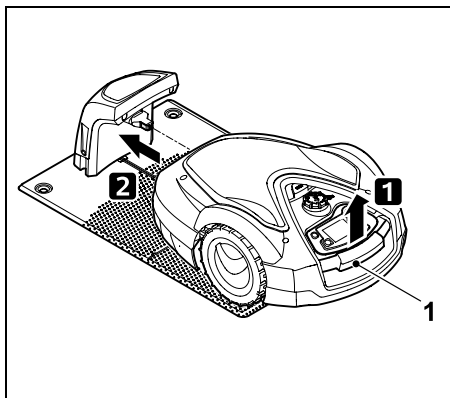
9. Koppla iMOW® + dock:

Robotgräsklipparen fungerar endast tillsammans med den bifogade dockningsstationen efter den första idrifttagningen. Om dockningsstationen eller elektroniska



komponenter i robotgräsklipparen byts ut, eller om robotgräsklipparen ska användas på en annan klippyta med en annan dockningsstation måste robotgräsklipparen och dockningsstationen kopplas.

- Installera dockningsstationen och anslut begränsnings slingan. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Lift robotgräsklipparen lite i bärhandtaget (1) och avlasta drivhjul. Skjut in maskinen på framhjul i dockningsstationen.

- Tryck på OK-knappen och mata in PIN-koden – därefter söker robotgräsklipparen kabelsignalen och sparar den automatiskt. Momentet tar flera minuter. (⇒ 9.11)

 PIN-koden krävs inte vid säkerhetsnivån "Ingen".

11.16 Service

1. Knivbyte:

Bekräfta att en ny kniv har monterats med OK. Räknaren återställs.

2. Sök kabelbrott:

Om den röda LED-lampan på dockningsstationen blinkar snabbt är det brott på begränsningsslingan. (⇒ 13.1)

- Sök kabelbrottet (⇒ 16.7)


3. Vintersömn:

Robotgräsklipparen ställs in på vintersömn med OK. Inställningarna bibehålls, klockslag och tid återställs.

- Ladda batteriet helt innan vintersömn.
- Väck maskinen vid återstart genom att trycka på valfri knapp.









4. Reset inställningar:

Tryck på OK om du vill återställa robotgräsklipparen till fabriksinställningen – installationsassistenten startas om. (⇒ 9.6)


- Tryck på OK-knappen och mata in PIN-koden. 

 PIN-koden krävs inte vid säkerhetsnivån "Ingen".

11.17 Information

 Information	10:32  
    	
Meddelanden	
Regn upptäckt	Fr 13:52
Rekommendation	Sö 15:00


1. Meddelanden:

Lista med alla aktiva fel, störningar och rekommendationer tillsammans med tidpunkten då de uppstod. 


Vid en störningsfri drift visas texten "Inga meddelanden".

Du visar detaljer om meddelandena genom att trycka på OK-knappen. (⇒ 24.)


2. Händelser:

Lista med robotgräsklipparens senaste aktiviteter. 

Du visar detaljer om händelserna (extratext, tidpunkt och kod) genom att trycka på OK-knappen.

 Om vissa aktiviteter uppstår ovanligt ofta har din servande fackhandel ytterligare detaljer. Fel vid normal drift dokumenteras i meddelandena.

3. Status iMOW®:

Information om robotgräsklipparen 

- Laddn.tillst.: Batteriladdning i procent
- Resttid: Resterande klipptid under den pågående veckan i timmar och minuter. Denna indikering är endast tillgänglig vid klippscematypen "Dynamiskt".
- Datum och klockslag
- Starttid: Start på nästa planerade klippning
- Klippningar: Antalet genomförda klippningar
- Klipp timmar: Tiden för alla genomförda klippningar i timmar
- Sträcka: Den totala tillryggalagda körsträckan i meter
- Ser.-No.: Robotgräsklipparen serienummer, kan även avläsas på typskylten i facket under styrkonsolen.

- Service:
Datumet för den senaste servicen som har utförts av STIHL servande fackhandlare
- Batteri:
Batteriets serienummer
- Mjukvara:
Installerad mjukvara i maskinen

4. Status gräsm.:

Information om gräsytan



- Klippytan i kvadratmeter:
Värdet matas in vid den första installationen eller vid en ny installation. (⇒ 9.6)
- Varvtid:
Tiden för ett varv runt klippytan i minuter och sekunder
- Ingångar 1 – 4:
Avstånd mellan motsvarande ingång och dockningsstationen i meter, uppmätt medurs. (⇒ 11.14)
- Omfattning:
Omfattningen på klippytan i meter
- Kantklippning:
Hur ofta kanten ska klippas per vecka (⇒ 11.13)

5. Status radiomodul (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Information om radiomodulen



- Satelliter:
Antal satelliter inom räckvidden
- Position:
Robotgräsklipparens aktuella position, tillgänglig vid tillräcklig satellitmottagning
- Signalstyrka:
Mobilanslutningens signalstyrka, ju fler plustecken (max. ”++++”) som visas, desto bättre är förbindelsen.

- Nät:
Nätbeteckning, bestående av landskod (MCC) och operatörskod (MNC)
- Mobilnummer:
Ägarens mobilnummer, matas in i appen. (⇒ 10.)
- IMEI:
International Mobile Equipment Identity
- IMSI:
International Mobile Subscriber Identity
- SW:
Radiomodulens mjukvaruversion
- Ser.-No.:
Radiomodulens serienummer
- Serienummer:
Modemets serienummer

12. Begränsningsslinga



Läs hela kapitlet och planera kabeldragningen exakt innan begränsningsslingan **placeras ut** – särskilt före den första installationen.



Genomför den första installationen med installationsassistenten. (⇒ 9.6)

Din STIHL servande fackhandel hjälper gärna till om du behöver hjälp att förbereda ytan som ska klippas och att installera begränsningsslingan.

Kontrollera installationen innan du fixerar begränsningsslingan permanent. (⇒ 9.12) Kabeldragningen behöver ofta anpassas kring passager, trånga ställen eller spärrade ytor.

Avvikelser kan förekomma

- om robotgräsklipparens tekniska förmåga dras till sin gräns, till exempel med mycket långa passager eller vid utplacering i ett område med metallföremål eller över metall under gräsytan (t.ex. vatten- och elledningar),
- när klippytan byggs om speciellt för användningen av robotgräsklipparen.



De i bruksanvisningen angivna kabelavstånden är anpassade efter utplacering av begränsningsslingan på gräsmattans yta.

Begränsningsslingan kan även grävas ned på upp till 10 cm djup (t.ex. med en installationsmaskin).

Om kabeln grävs ned i marken påverkar det i regel signalmottagningen, i synnerhet om det finns plattor eller stenläggning över begränsningsslingan. Robotgräsklipparen kör vid behov vidare med förskjutning utåt längs med begränsningsslingan, vilket tar mer plats i passager samt vid körning längs ytterkanten. Anpassa kabeldragningen vid behov.

12.1 Planera utplaceringen av begränsningsslingan



Följ **installationsexemplet** i slutet av bruksanvisningen. (⇒ 27.) Installera även spärrade ytor, passager, biytor, söktrådar och extra längder när du placerar ut begränsningsslingan, så slipper du senare korrigeringar.

- Bestäm **dockningsstationens placering** (⇒ 9.1)
- Ta bort **hinder** på ytan som ska klippas eller installera spärrade ytor. (⇒ 12.9)

- **Begränsningsslinga:**
Begränsningsslingan måste placeras ut i en genomgående slinga runt hela ytan som ska klippas.
Största längd:
500 m

i Vid mindre klippytor med en kabellängd på mindre än 80 m måste tillbehöret AKM 100 installeras tillsammans med begränsningsslingan. (⇒ 9.9)

- **Passager och biytor:**
Koppla ihop alla områden för klippytan med **passager** om du vill att klippningen ska ske med automatik. (⇒ 12.11)
Om det inte finns tillräckligt med plats ska **biytor** installeras. (⇒ 12.10)

- Följ de angivna **avstånden** när du placerar begränsningsslingan (⇒ 12.5):
angränsande, körbara ytor (med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm, t.ex. gångstigar):

0 cm

vid passager: **27 cm**

vid höga hinder (t.ex. murar, träd):

33 cm

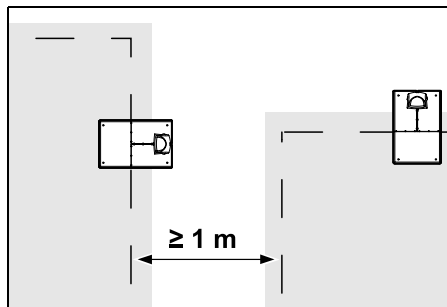
minsta kabelavstånd i trånga passager:

54 cm

vid vattenställen och ev. avgrunder (kanter, avsatser): **100 cm**

- **Hörn:**
Undvik utplacering i spetsiga vinklar (under 90°)
- **Söktrådar:**
Om en förskjutet körning hemåt (korridor) ska användas måste söktrådar installeras vid passager eller vid den externa dockningsstationen. (⇒ 12.12)

- **Extra längder:**
För att underlätta vid senare ändrad utplacering av begränsningsslinga bör flera extra längder installeras. (⇒ 12.15)



Ytorna som ska klippas får inte korsa varandra. Håll ett minsta avstånd på **≥ 1 m** mellan begränsningsslingorna för två ytor som ska klippas.

i Ihoprullade restbitar av begränsningsslingan kan orsaka störningar och måste tas bort.

12.2 Göra en skiss av ytan som ska klippas



Vi rekommenderar att man gör en skiss av ytan som ska klippas vid installationen av robotgräsklipparen och dockningsstationen. I början på denna bruksanvisning finns en sida som är avsedd för detta. Denna skiss ska uppdateras vid senare ändringar.

Skissens innehåll:

- **Konturen på ytan som ska klippas** med viktiga hinder, gränser och spärrade ytor som robotgräsklipparen inte får arbeta på. (⇒ 27.)
- Läget på **dockningsstationen** (⇒ 9.8)

- Läget på **begränsningsslingan**
Begränsningsslingan växer ned i marken efter en kort tid och är då inte längre synlig. Anteckna alltid slingans utplacering runt hinder. (⇒ 12.3)
- Läget på **kabelkopplingarna**
De använda kabelkopplingarna är inte längre synliga efter en kort tid. Deras läge ska antecknas för att de ska kunna bytas ut vid behov. (⇒ 12.16)

12.3 Placera ut begränsningsslingan

i Använd endast originalfästpinnar och en originalbegränsningsslinga. **Installationssatser** med nödvändigt installationsmaterial finns att få som tillbehör hos din STIHL servande fackhandel. (⇒ 18.)

Begränsningsslingan kan placeras ut i valfri riktning (medurs eller moturs) efter behov.

Dra aldrig ut fästpinnarna med hjälp av begränsningsslingan – använd alltid ett lämpligt verktyg (t.ex. en kombitång).

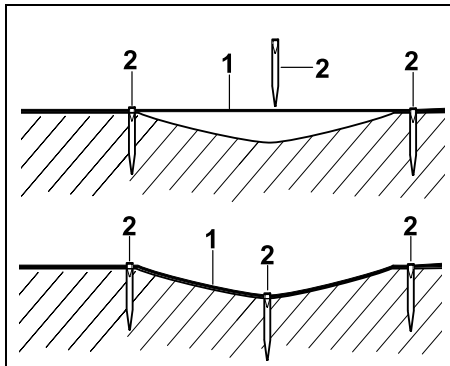
Anteckna begränsningsslingans utplacering på en skiss. (⇒ 12.2)

- Installera dockningsstationen. (⇒ 9.8)
- Placera ut begränsningsslingan runt ytan som ska klippas och runt ev. hinder (⇒ 12.9) med utgångspunkt från dockningsstationen, och fäst den i marken med fästpinnar. Kontrollera avstånden med hjälp av iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)
Beakta anvisningarna i kapitlet "Första installationen". (⇒ 9.9)
- Anslut begränsningsslingan. (⇒ 9.10)



Anvisning:

Undvik för hög dragspänning på begränsningsslingan för att förhindra kabelbrott. Se till att begränsningsslingan rullar av spolen lätt särskilt vid dragning med en installationsmaskin.



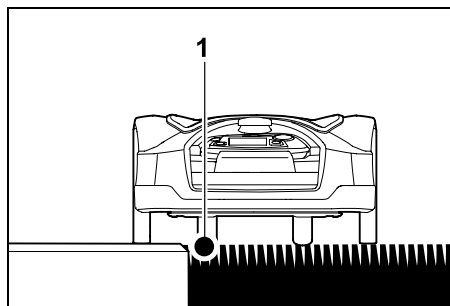
Begränsningsslingan (1) placeras ut ovan jord och fästes med extra fästspinnar (2) vid ojämn mark. Därmed förhindras att kabeln skärs av av kniven.

12.4 Ansluta begränsningsslingan

- Dra ut elkontakten och ta därefter bort skyddet på dockningsstationen.
- Lägg in begränsningsslingan i kabelstyrningen på bottenplattan, för den genom sockeln, avisolera ändarna och anslut den till dockningsstationen. Beakta anvisningarna i kapitlet "Första installationen". (⇒ 9.10)
- Montera skyddet på dockningsstationen och anslut därefter elkontakten.
- Kontrollera kabelsignalen. (⇒ 11.13)

- Kontrollera dockningen. (⇒ 15.7)
Korrigerar begränsningsslingans läge vid dockningsstationen vid behov.

12.5 Kabelavstånd – använd iMOW® Ruler



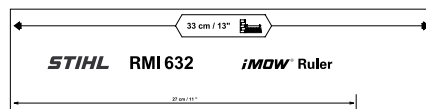
Längs körbara hinder som terrasser och körbara vägar kan du placera begränsningsslingan (1) **utan avstånd**. Robotgräsklipparen kör då med ett bakhjul utanför ytan som ska klippas. Maximal kanten som måste övervinnas mot gräsmattebotten: **+/- 1 cm**



Vid skötsel av gräskanten ska du se till att begränsningsslingan inte skadas. Vid behov installerar du begränsningsslingan med ett lätt avstånd (2 - 3 cm) till gräskanten.

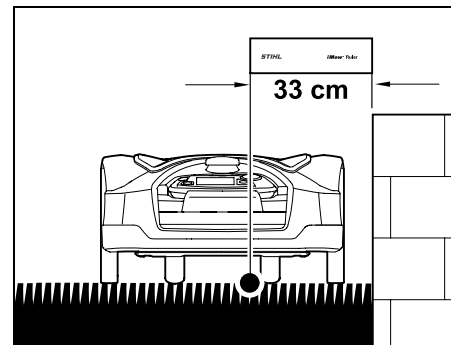
Mäta kabelavstånd med iMOW® Ruler:

iMOW® Ruler bör användas för avståndsmätning, så att begränsningsslingan placeras ut på rätt avstånd till ytterkanten på gräsmattan som ska klippas och hinder.



Högt hinder:

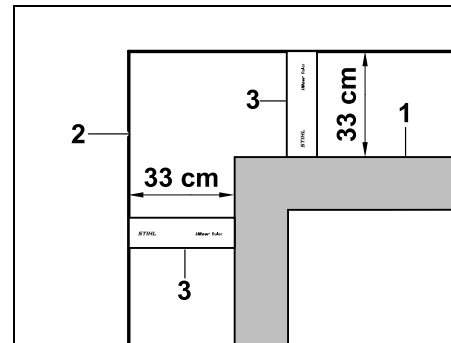
Avstånd mellan ett högt hinder och begränsningsslingan.



Robotgräsklipparen måste köra inom ytan som ska klippas och får inte komma emot hindret.

Med avståndet 33 cm kör robotgräsklipparen om hörnet på ett högt hinder längs begränsningsslingan utan att köra emot hindret.

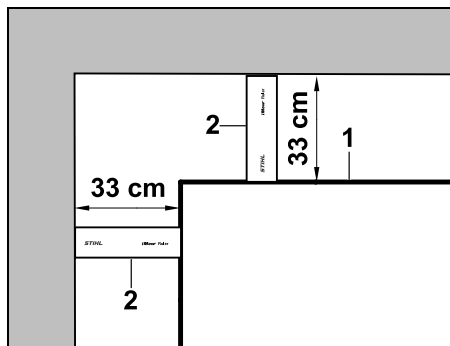
Kabeldragning runt höga hinder:



Vid dragning runt höga hinder (1) som murar och upphöjda bäddar måste kabelavståndet i hörnen följas exakt, så att robotgräsklipparen inte kommer emot hindret. Dra begränsningsslingan (2) med

hjälp av iMOW® Ruler (3) som bilden visar.

Kabelavstånd: 33 cm

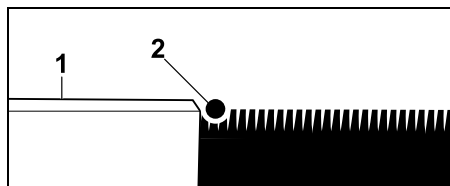


Mät kabelavståndet med iMOW® Ruler (2) vid dragning av begränsningsslingan (1) i ett innerhörn på ett högt hinder.

Kabelavstånd: 33 cm

Mäta höjden på hinder:

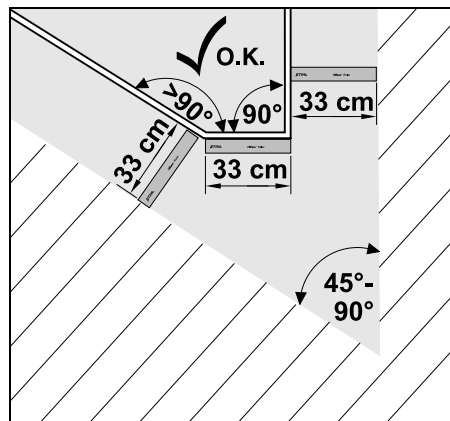
Robotgräsklipparen kan köra på angränsande ytor som vägar, om kanten som måste övervinnas är lägre än +/- **1 cm**.



Höjdskillnaden till det körbara hindret (1) är lägre än +/- 1 cm: placera begränsningsslingan (2) utan avstånd mot hindret.

i Ställ in **klipphöjden** vid behov, så att robotgräsklipparen inte kommer emot hindren med klippaggregatet. Om den lägsta klipphöjden är inställd kan robotgräsklipparen därför bara klara nivåskillnader som är lägre än den angivna.

12.6 Spetsiga hörn



Placera ut begränsningsslingan i spetsiga hörn (45° - 90°) enligt bilden. De båda vinklarna måste ha ett avstånd på minst **33 cm**, för att robotgräsklipparen ska kunna köra längs kanten.

Hoppa över hörn som är mindre än 45° vid kabeldragningen.

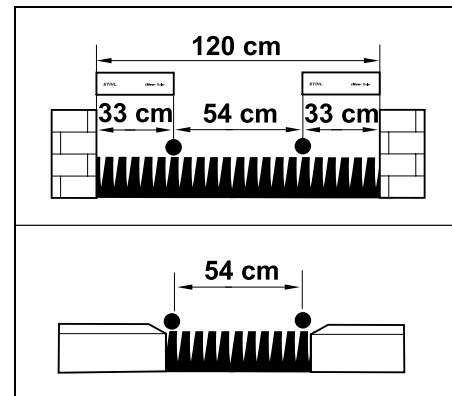
12.7 Trånga passager

i När trånga passager installeras måste du stänga av förskjutet körning hemåt (korridor) (⇒ 11.13) eller installera söktrådar. (⇒ 12.12)

Robotgräsklipparen kör automatiskt i alla trånga passager, så länge som det minsta kabelavståndet hålls. Smalare områden

på ytan som ska klippas måste avgränsas genom en motsvarande placering av begränsningsslingan.

Om två ytor som ska klippas är anslutna till varandra via ett körbart smalt område kan du installera en passage. (⇒ 12.11)



Det minsta kabelavståndet är **54 cm**.

Detta ger följande platsbehov i **trånga passager**:

- mellan höga hinder som är över +/- 1 cm höga, som murar **120 cm**.
- mellan angränsande, körbara ytor med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm, t.ex. gångstigar **54 cm**.

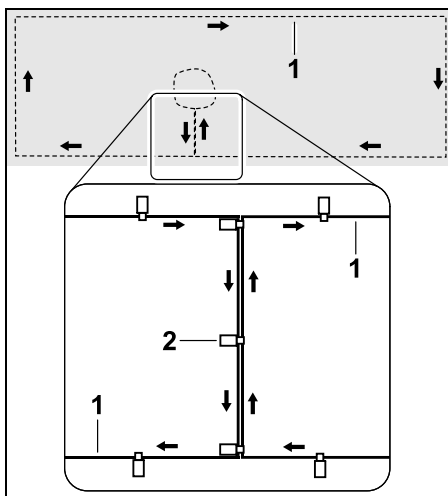
12.8 Installera förbindelsesträckor

Robotgräsklipparen ignorerar begränsningsslingan när kablarna placeras ut parallellt och tätt intill varandra. Du måste installera förbindelsesträckor

- om biytor ska installeras (⇒ 12.10)
- om spärrade ytor är nödvändiga. (⇒ 12.9)

i STIHL rekommenderar att förbindelsesträckorna placeras ut tillsammans med motsvarande spärrade ytor resp. biytor.

Vid en installation i efterhand måste slingan kapas och sedan måste förbindelsesträckorna anslutas med de bifogade kabelkopplingarna. (⇒ 12.16)



I förbindelsesträckorna placeras begränsningsslingan (1) ut parallellt. Kablarna får inte korsa varandra och måste ligga tätt intill varandra. Fäst förbindelsesträckan i marken med ett tillräckligt antal fästpinnar (2).

12.9 Spärrade ytor

Spärrade ytor ska installeras

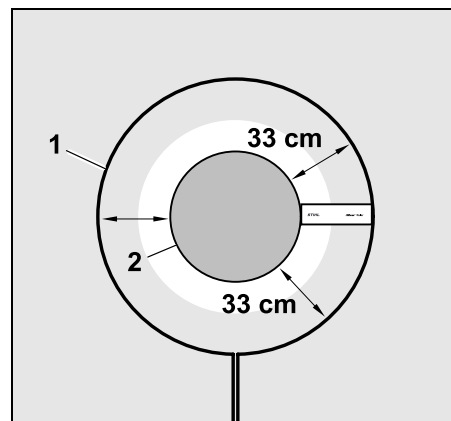
- runt hinder som robotgräsklipparen inte får vidröra
- runt hinder som inte är tillräckligt stabila

- runt hinder som är för låga.
Lägsta höjd: 10 cm

STIHL rekommenderar

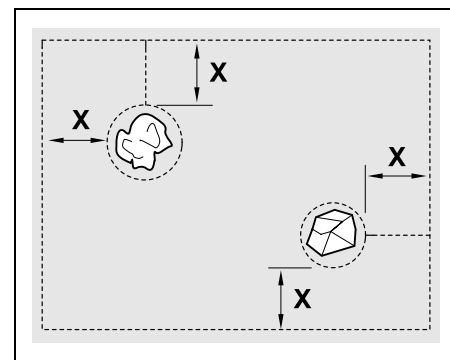
- att alla hinder avgränsas med en spärrad yta eller tas bort
- att spärrade ytor kontrolleras efter den första installationen eller efter ändringar i kabelinstallationen med hjälp av kommandot "Testa kanten". (⇒ 11.13)

Avstånd för dragning av begränsningsslinga runt en spärrad yta: **33 cm**



Robotgräsklipparen kör runt hindret (2) längs begränsningsslingan (1) utan att köra emot.

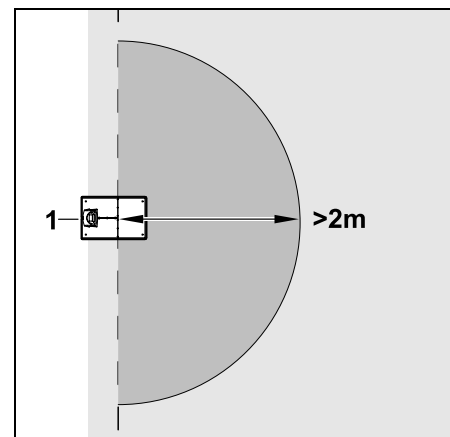
Spärrade ytor bör vara runda och inte ovala, kantiga eller välva inåt för att garantera en säker drift.



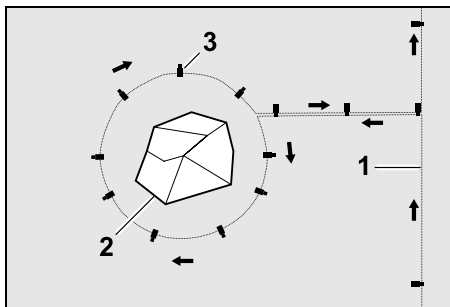
Spärrade ytor måste ha en **minsta diameter** på 66 cm.

Avståndet till kantslinga (X) måste vara större än 54 cm.

i **Rekommendation:**
Spärrade ytor bör ha en största diameter på 2 - 3 m.



För att inte dockningen ska störas får du inte installera några spärrade ytor inom en omkrets på minst **2 m** runt dockningsstationen (1).

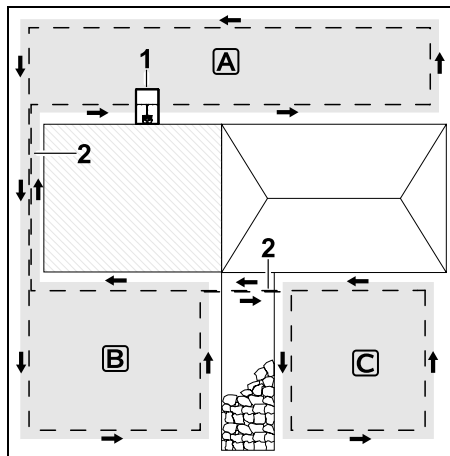


Lägg begränsningsslingan (1) från kanten till hindret, placera ut den på rätt avstånd (använd iMOW® Ruler) runt hindret (2) och fäst den i marken med tillräckligt många fästpinnar (3). Placera sedan ut begränsningsslingan tillbaka till kanten.

Begränsningsslingorna ska placeras ut **parallellt bredvid varandra** och utan att korsas till en förbindelsesträcka mellan hindret och kanten. Det är då viktigt att dragningsriktningen runt den spärrade ytan följs (⇒ 12.8)

12.10 Biytor

Biytor är områden av klippytan som inte kan klippas **helautomatiskt** av robotgräsklipparen, eftersom den inte kan köra dit. På detta sätt kan flera åtskilda klippytor ringas in med en enda begränsningsslinga. Robotgräsklipparen måste transporteras manuellt från den ena till den andra klippytan. Klippningen aktiveras via menyn "Start" (⇒ 11.5).



Dockningsstationen (1) installeras på klippytan **A** och den klipps då helautomatiskt enligt klippschema. Biytorna **B** och **C** är anslutna till klippytan **A** med förbindelsesträckor (2). Begränsningsslingan måste placeras ut i samma riktning på alla ytor – begränsningsslingan får inte korsas i förbindelsesträckorna.

- Aktivera biytorna i menyn "Mer – Inställningar – installation". (⇒ 11.13)

12.11 Passager

Om det finns flera ytor som ska klippas (t.ex. ytor som ska klippas framför och bakom huset) kan du installera en passage mellan dessa. På så sätt kan alla klippytor klippas **automatiskt**.

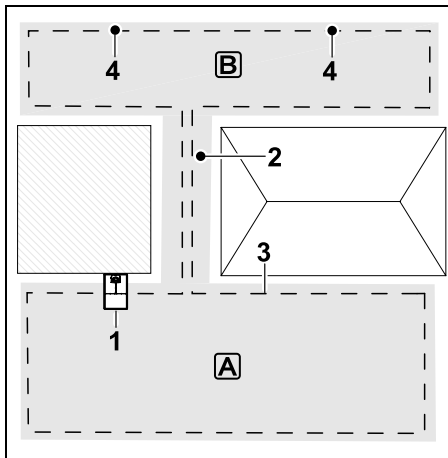
i I passager klipps gräsmattan endast vid körning längs begränsningsslingan. Aktivera den automatiska kantklippningen eller klipp området i passagen manuellt vid behov. (⇒ 15.6), (⇒ 11.13)

När passager installeras måste du stänga av förskjutet körning hemåt (korridor) (⇒ 11.13) eller installera sökrådar. (⇒ 12.12)

De angivna kabelavstånden och passagemallen är anpassade efter utplacering av begränsningsslingan på gräsmattans yta. Måtten avviker vid mycket djupt dragen begränsningsslinga, t.ex. under stenplattor. Kontrollera funktionen och anpassa kabeldragningen vid behov.

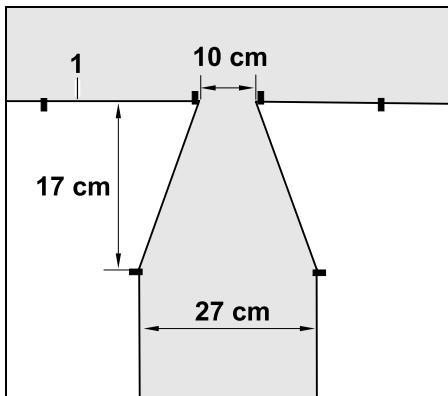
Förutsättningar:

- **Minsta bredd** (platsbehov):
mellan fasta hinder: 108 cm
mellan körbara vägar: 27 cm.
- i** Längre passager kan behöva aningen mer plats, beroende på markens egenskaper. Installera om möjligt längre passager alltid mitt emellan hinder.
- Passagen är fri och körbar.
- Minst 1 **ingång** definieras vid den andra ytan som ska klippas. (⇒ 11.14)



Dockningsstationen (1) installeras på ytan som ska klippas **A**. Klippytan **B** är ansluten till klippytan **A** med en passage (2). Robotgräsklipparen kan köra genomgående längs begränsningsslingan (3). Ingångar (4) ska definieras för klippning av ytan som ska klippas **B**. (⇒ 11.14)
Enskilda klippningar startas då vid ingångarna beroende på inställningen (hur ofta start ska ske).

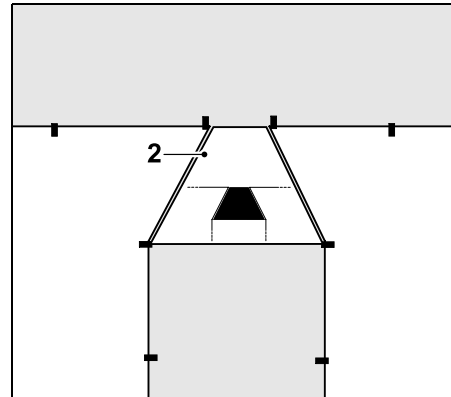
Passagens början och slut:



I början och slutet av en passage ska begränsningsslingan (1) placeras som en tratt. Med denna installation undviker du att robotgräsklipparen av misstag kör in i passagen under klippningen.

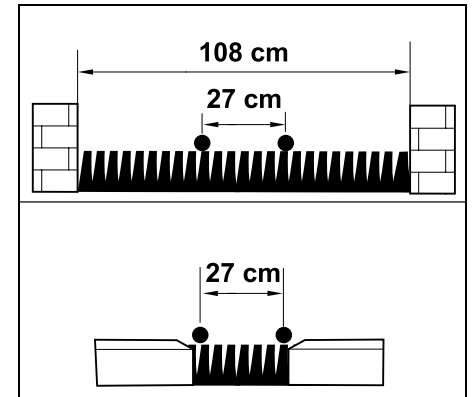
i Måtten är mycket omgivnings- och terrängsberoende. Vid passager med en trattformad in- eller utfart ska du kontrollera att robotgräsklipparen verkligen kan passera dem.

Dra begränsningsslingan rakt ca en maskinlängd till vänster och höger om passagens ingång.



För installation av en trattformad in- och utfart kan den bifogade passagemallen (2) användas.

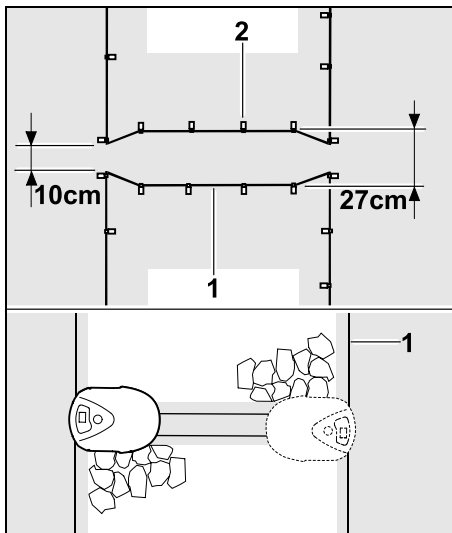
Installera passage:



Kabelavstånd i passage: **27 cm**

Detta ger följande platsbehov:

- mellan höga hinder (1 cm – t.ex. murar):
108 cm.
- mellan angränsande, körbara ytor med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm. Höjd:
27 cm.



I passager placeras begränsningsslingan (1) ut parallellt och fästes i marken med ett tillräckligt antal fästpinnar (2). I början och slutet av passagen installerar du en trattformad in- och utfart.

12.12 Sökrådar för förskjuten körning hemåt

När en förskjuten körning hemåt aktiveras ska sökrådar användas

- om en extern dockningsstation har installerats

eller

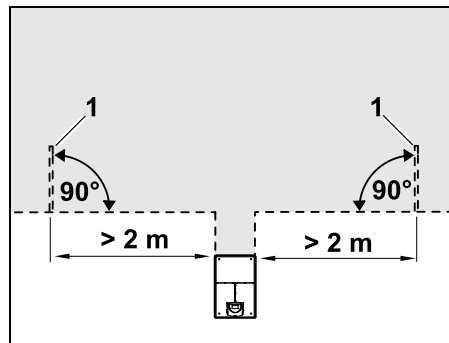
- om det finns passager eller trånga passager på klippytan.

Funktionsprincip:

När robotgräsklipparen följer begränsningsslingan med förskjutning inåt korsar den alltid en av sökrådarna under

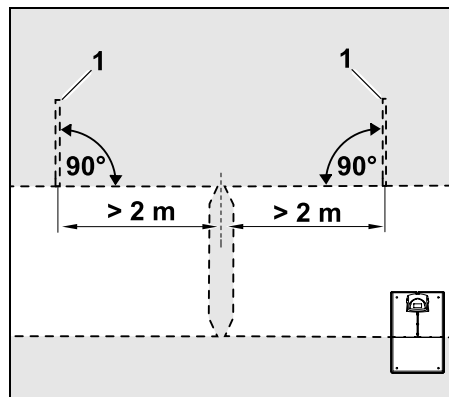
denna körning hemåt. Den kör sedan till begränsningsslingan och fortsätter till dockningsstationen.

Sökrådar vid en extern dockningsstation:



Två sökrådar (1) med en vinkel på 90° till begränsningsslingan ska installeras till vänster och höger om den externa dockningsstationens infart. Minsta avstånd till infarten: 2 m

Sökrådar vid passager:

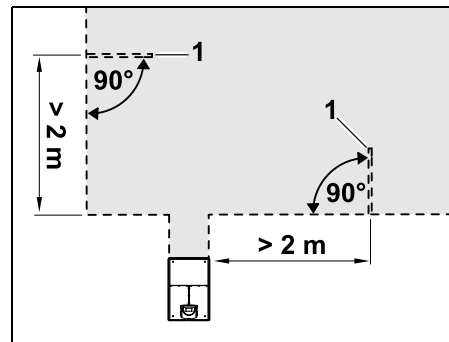


Två sökrådar (1) med en vinkel på 90° till begränsningsslingan ska installeras till vänster och höger om passagens infart,

och då alltid på den del av klippytan som endast kan nås via en passage. Minsta avstånd till passagens infart: 2 m

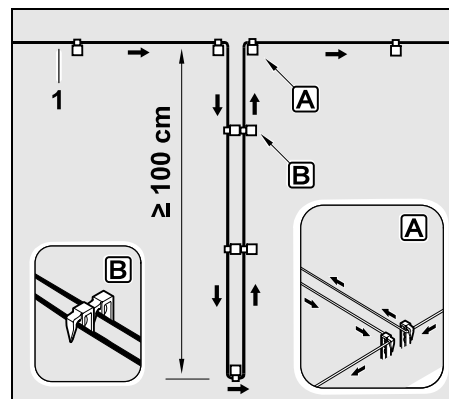
- i** Om det finns flera passager efter varandra ska sökrådar installeras på varje aktuell klippyta.

Installation av en sökråd:



Sökrådar får inte installeras i närheten av hörn.

Minsta avstånd till hörn: 2 m



Installera sökråden på gräsmattan som bilden visar. Begränsningsslingan (1) måste fästas i marken i kanten **A** med två

fästpinnar och får inte korsas.

Minsta längd: **100 cm**

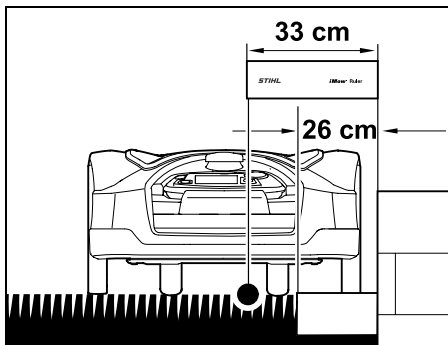
Kabeldragning pinne vid pinne **B**

- Fäst söktråden i marken med ett tillräckligt antal fästpinnar.

12.13 Exakt kantklippning

i En upp till 26 cm bred remsa med oklippt gräs uppstår längs höga hinder. Vid behov kan du lägga kantsten runt höga hinder.

Minsta bredd på kantsten:



Placera ut begränsningsslingan med 33 cm avstånd från hindret. För att gräskanten ska klippas helt måste kantstenarna vara minst 26 cm breda. Om du använder bredare kantstenar klippes gräskanten ännu exaktare.

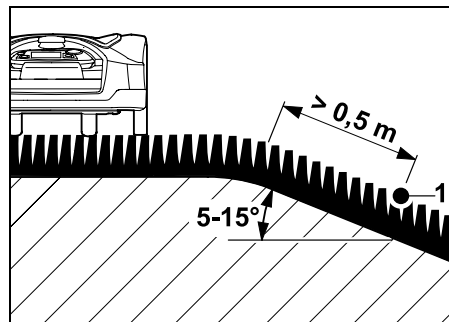
12.14 Sluttande område längs begränsningsslingan

i **Anvisning:** För en robust installation rekommenderar vi att begränsningsslingan placeras ut vid en sluttning på max. 10° (17 %). Kabeln kan placeras ut upp till en sluttning på 15° (27 %), detta kan dock försvåra arbetet och kräva en komplicerad anpassning av kabelns dragning. Dessutom bör även sluttningar alltid markeras på trädgårdsskissen.

Om robotgräsklipparen ska kunna klippa ett sluttande område på ytan som ska klippas (sluttning upp till 15°) automatiskt och utan störningar måste begränsningsslingan installeras med ett minsta avstånd till områdets kant i sluttningar.

Vid vattenytor och avgrunder, t.ex. kanter och avsatser, måste ett avstånd på minst **100 cm** hållas.

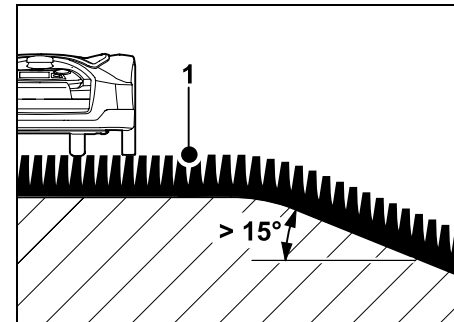
Sluttande område med en lutning på 5° - 15°:



Om det finns ett sluttande område i ytan som ska klippas med en lutning på 5° - 15° kan begränsningsslingan dras enligt

bilden bakom områdets kant på den sluttande ytan. Minsta avstånd (0,5 m) från områdets kant till begränsningsslingan måste användas för att robotgräsklipparen ska kunna användas utan störningar.

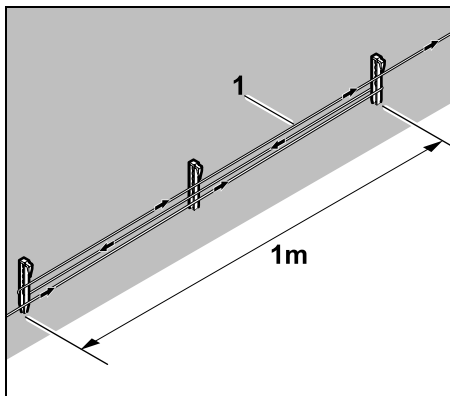
Sluttande område med en lutning på > 15°:



Om det finns ett sluttande område med en lutning på > 15° på ytan som ska klippas rekommenderar vi att begränsningsslingan (1) dras som bilden visar, på den jämna ytan ovanför områdets kant. Områdets kant och området som sluttar klippas inte.

12.15 Installera extra längder

Om du installerar extra längder på regelbundna avstånd blir det lättare att genomföra nödvändiga korrigeringar, till exempel för att i efterhand ändra dockningsstationens placering eller begränsningsslingans utplacering. Extra längder ska i synnerhet installeras i närheten av svåra passager.

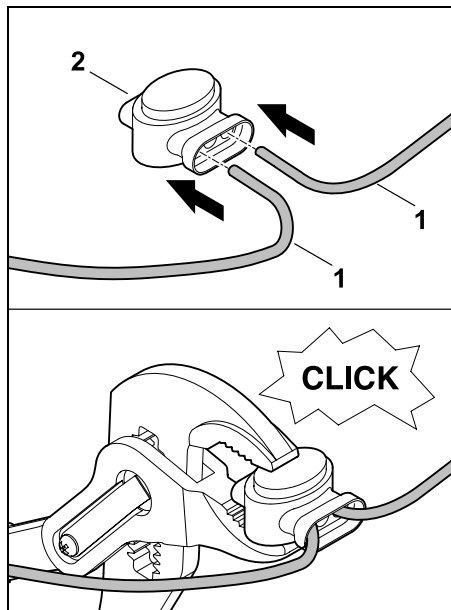


Begränsningsslingan (1) dras över en längd på ca 1 m mellan 2 fästpinnar enligt avbildningen. Fäst den extra längden i mitten med ytterligare en fästpinne i marken.

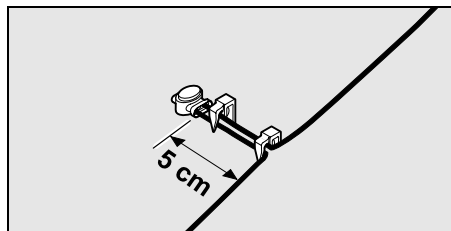
12.16 Använda kabelkopplingar

Endast kabelkopplingarna som finns att få som tillbehör får användas för att förlänga begränsningsslingan eller för att ansluta lösa kabeländar. De förhindrar för tidigt slitage (t.ex. korrosion på kabeländarna) och garanterar en optimal förbindning.

Anteckna kabelkopplingarnas läge på skissen av ytan som ska klippas. (⇒ 12.2)



Stick in de lösa, ej avisolerade kabeländarna (1) till anslag i kabelkopplingen (2). Tryck ihop kabelkopplingen med en lämplig tång – se till att den snäpper in ordentligt.



Fäst begränsningsslingan med två fästpinnar i marken för dragavlastning som bilden visar.

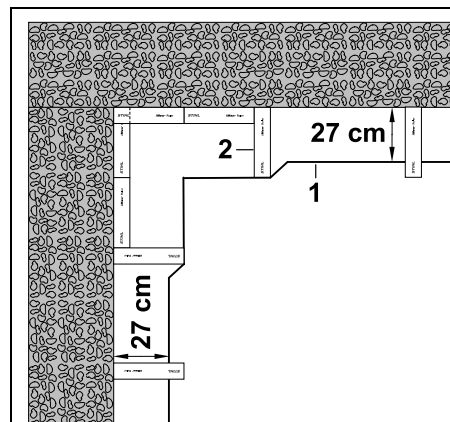
12.17 Korta kantavstånd

Det finns möjlighet att reducera kabelavståndet till ett högt hinder till 27 cm på en rak sträcka, inte i hörn. Detta leder till en större klippt yta.

Vid kantkörningen (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) måste det finnas ett tillräckligt avstånd (minst 5 cm) mellan robotgräsklipparen och hindren. Öka kabelavståndet till hindren vid behov.

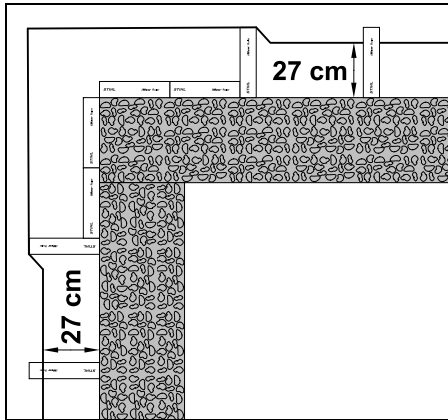
i Korta kantavstånd bör alltid markeras på trädgårdsskissen. (⇒ 12.2)

Korta kantavstånd i innerhörnet:



Dra begränsningsslingan (1) i innerhörnet som bilden visar. Använd iMOW® Ruler (2).

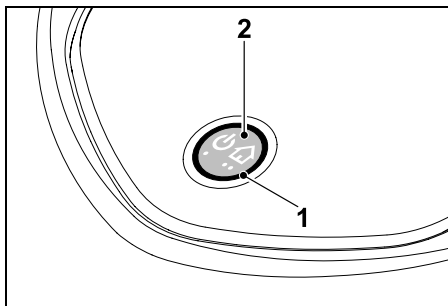
Korta kantavstånd i ytterhörnet:



Dra begränsningsslingan (1) i ytterhörnet som bilden visar. Använd iMOW® Ruler (2).

13. Dockningsstation

13.1 Reglage på dockningsstationen



En cirkelformad, röd LED (1) informerar om dockningsstationens och kabelsignalens status.

Funktioner knapp (2):

- Koppla in och från dockningsstation

- Aktivera anrop
- Aktivera sökningen efter kabelbrott

LED lyser inte:

- Dockningsstationen och kabelsignalen är fränkopplade.

LED lyser ihållande:

- Dockningsstationen och kabelsignalen är inkopplade.
- Robotgräsklipparen är inte dockad.

LED blinkar långsamt (2 sekunder på – kort av):

- Robotgräsklipparen är dockad, batteriet laddas vid behov.
- Dockningsstationen och kabelsignalen är inkopplade.

LED blinkar snabbt:

- Begränsningsslingan är avbruten – kabelbrott eller kabeln är inte korrekt ansluten till dockningsstationen. (⇒ 16.7)

LED lyser 3 sekunder, följt av 1 sekund paus:

- Anrop har aktiverats.

LED blinkar 3 ggr kort, 3 ggr långt, 3 ggr kort, följt av ca 5 sekunder paus (SOS-signal):

- Fel på dockningsstationen.

Koppla in och från dockningsstation:

Vid automatisk drift sker in- och fränkopplingen automatiskt.

Om robotgräsklipparen inte är dockad aktiveras dockningsstationen med **ett kort knapptryck**. Kabelsignalen är då aktiv i 48 timmar, om robotgräsklipparen inte dockar under denna tid.

Ett **2 sekunder** långt knapptryck stänger av dockningsstationen.

Aktivera anrop:

Tryck snabbt på knappen 2 ggr inom 2 sekunder under en klippning. Robotgräsklipparen avslutar den pågående klippningen, söker efter begränsningsslingan och kör tillbaka till dockningsstationen för att ladda batteriet. Ingen mer klippning sker under den pågående aktiva tiden.



Anrop förblir aktivt tills robotgräsklipparen är dockad. Även 2 nya tryck på knappen på dockningsstationen avslutar anropet.

14. Anvisningar om klippning

14.1 Allmänt

Robotgräsklipparen är utformad för automatisk klippning av gräsmattor. Gräset hålls kort tack vare regelbunden klippning. Resultatet blir en vacker och tät gräsmatta.

Gräsmattor, som inte först har klippts med en vanlig gräsklippare, blir fina först efter flera klippningar. Framför allt vid lite högre gräs blir klippbilderna fina först efter ett par klippningar.

I varmt och torrt klimat bör gräset inte klippas för kort, eftersom gräsmattan annars bränns sönder av solen och ser mindre tilltalande ut.

En vass kniv ger en bättre klippbild än en slö. Därför bör den bytas ut regelbundet.

14.2 Bioklippning

Robotgräsklipparen är en biogräsklippare.

Vid bioklippning finfördelas grässtråna av kniven. De faller sedan tillbaka i gräsmattan, där de ligger kvar och förmultnar.

Det finfördelade gräsklipppet återför organiska näringsämnen till gräsmattan och fungerar samtidigt som naturgödsel. Behovet av gödsel minskar avsevärt.

14.3 Aktiva tider

Vid schematypen "Standard" klipper robotgräsklipparen under hela den aktiva tiden, endast laddning avbryter.

Vid schematypen "Dynamiskt" får robotgräsklipparen när som helst lämna dockningsstationen under de aktiva tiderna och klippa gräsmattan. Under dessa tider är därför **klippningar**, **laddningar** och **viloperioder** möjliga. Robotgräsklipparen fördelar de nödvändiga klippningarna/laddningarna automatiskt till de tillgängliga tidsfönstren.

Vid installationen fördelas de aktiva tiderna automatiskt över hela veckan. Tidsreserver beaktas – på så sätt är en optimal skötsel av gräsmattan garanterad, även om enskilda klippningar inte kan genomföras (t.ex. pga regn).



Under de aktiva tiderna får inga personer vistas i det farliga området. De aktiva tiderna ska anpassas motsvarande.

Beakta dessutom de kommunala bestämmelserna för användning av robotgräsklippare samt anvisningarna i kapitlet "För din säkerhet" (⇒ 6.) och ändra de aktiva tiderna i menyn "Klippschema". (⇒ 11.7) Dessutom bör du fråga hos ansvarig myndighet på vilken dag- och nattid som maskinen får användas.

14.4 Klipptid

Klipptiden anger hur många timmar per vecka gräsmattan ska klippas. Den kan ökas eller minskas i veckoinställningarna (⇒ 11.7).

Klipptiden motsvarar den tid som robotgräsklipparen klipper gräsmattan. Tiden som batteriet laddas räknas inte som klipptid.

Vid den första installationen beräknar robotgräsklipparen klipptiden beroende på den angivna storleken på klippytan. Detta riktvärde avser normal gräsmatta vid torrt väder.

Klippeffekt:

För 100 m² behöver robotgräsklipparen i genomsnitt:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minuter
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 minuter

14.5 Hemområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Robotgräsklipparen identifierar sin placering med hjälp av den inbyggda GPS-mottagaren. Vid varje kantkörning för att kontrollera att kabeldragningen är rätt (⇒ 9.12) och vid programmeringen av ingångarna (⇒ 11.14) sparar robotgräsklipparen koordinaterna för punkten som ligger mest västerut, österut, söderut och norrut.

Denna yta är definierad som hemområde och här får robotgräsklipparen användas. Varje gång kantkörningen upprepas uppdateras koordinaterna.

Vid aktiverat **GPS-skydd** meddelas maskinens ägare när maskinen tas i drift utanför hemområdet. Dessutom visas en fråga om PIN-koden på robotgräsklipparens display.

14.6 Manuell klippning

Starta inte kniven i högt gräs resp. på den lägsta klipphöjden!

Robotgräsklipparen får inte belastas så att klippmotorvarvtalet sjunker väsentligt. Välj en högre klipphöjdställning, om varvtalet sjunker eller om robotgräsklipparen går långsammare.

15. Ta maskinen i bruk

15.1 Förberedelse



Det finns en installationsassistent för **den första installationen**. (⇒ 9.)

i Robotgräsklipparen bör laddas och användas vid en omgivningstemperatur på mellan +5 °C och +40 °C.

- Installera dockningsstationen (⇒ 9.8)
- Placera ut begränsningslingan (⇒ 9.9) och anslut den (⇒ 9.10)
- Ta bort främmande föremål (t.ex. leksaker, verktyg) från ytan som ska klippas
- Ladda batteriet (⇒ 15.8)
- Ställ in klockslag och datum (⇒ 11.10)
- Kontrollera klippschema och anpassa det vid behov – se alltid till att andra personer hålls borta från det farliga området under de aktiva tiderna. (⇒ 11.7)

i Klipp mycket högt gräs kort med en vanlig gräsklippare (t.ex. efter ett längre avbrott) innan robotgräsklipparen tas i bruk.

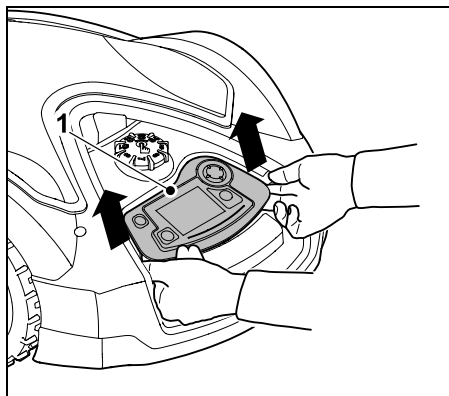
15.2 Ta bort och sätta in styrkonsolen

Styrkonsolen kan tas bort ur robotgräsklipparen vid behov, för att klippa manuellt eller t.ex. för att ändra programmeringen.

Robotgräsklipparens automatiska drift är endast möjlig med isatt styrkonsol.

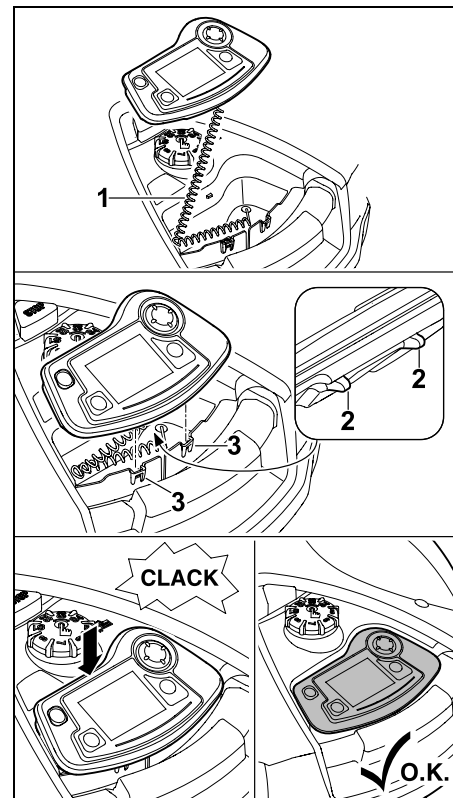
Ta bort styrkonsolen:

- Tryck på STOP-knappen vid pågående drift innan styrkonsolen tas bort.



Lyft upp styrkonsolen (1) bak till med ett lätt ryck och ta bort den ur robotgräsklipparen. Den förblir ansluten till maskinen med en spiralkabel.

Sätta in styrkonsolen:



Stuva undan spiralkabeln (1) i facket. Tippa styrkonsolen lite bakåt, för in hållarlackarna (2) i kåpans urtag (3), tryck sedan ned styrkonsolen fram till och låt den snäppa in.

15.3 Anpassa programmeringen


Den aktuella programmeringen kan ses i **klippschema** eller i **iMOW® appen** på modellerna RMI 632 C, RMI 632 PC. (⇒ 10.)

Klippschemat beräknas vid installationen. Du kan också ställa in ett nytt klippschema utifrån storleken på klippytan.

Du kan förändra de **aktiva tiderna** och **klipptiden** individuellt. Vid schematypen **Standard** klipper och laddar robotgräsklipparen exakt inom de aktiva tiderna, vid schematypen **Dynamiskt** fördelas det nödvändiga antalet klippningar automatiskt på de möjliga aktiva tiderna. Vid behov genomförs även flera klippningar/laddningar under en aktiv tid. Vid önskemål klippes ytterkanten på klippytan automatiskt med jämna mellanrum. (⇒ 11.13)

Upp till tre olika aktiva tider per dag är möjliga. (⇒ 11.7)

Om robotgräsklipparen ska köra till vissa områden på klippytan ska specifika ingångar definieras. (⇒ 11.14)

 När schematypen **Dynamiskt** har valts används ibland (t.ex. vid fint väder eller långa tidsfönster) inte alla aktiva tider för en optimal skötsel av gräsmattan.

Ändra de **aktiva tiderna**: (⇒ 11.7)

- Ytterligare aktiva tider för extra klippningar.
- Anpassa tidsfönstren, för att t.ex. undvika klippning på morgonen eller under natten.
- Utelämna enskilda aktiva tider, eftersom klippytan t.ex. ska användas vid ett party.

Öka **klipptiden**: (⇒ 11.7)

- Det finns områden som inte klippes tillräckligt, t.ex. eftersom klippytan har många hörn.
- Gräset växer intensivt under växtperioden.

- Extremt tät gräsmatta.

Minska **klipptiden**: (⇒ 11.7)

- Gräset växer dåligt på grund av värme, kyla eller torka.

Skapa ett **nytt klippschema**: (⇒ 11.7)

- Storleken på klippytan har ändrats.


Ny installation: (⇒ 9.6)

- Dockningsstationen placeras på annat ställe.
- Första användningen av en ny klippyta.

15.4 Klippning med automatik

- Koppla till automatiken:
När automatiken är inkopplad visas automatiksymbolen bredvid batterisymbolen på displayen. (⇒ 11.7)
- **Starta** klippningarna:
Vid schematypen **Standard** kör robotgräsklipparen iväg i början av varje aktiv tid och klipper gräsmattan. Vid schematypen **Dynamiskt** fördelas klippningarna automatiskt på de tillgängliga aktiva tiderna. (⇒ 11.7)
- **Avsluta** klippningarna:
När batteriet är urladdat kör robotgräsklipparen automatiskt till dockningsstationen. (⇒ 15.7)
Du kan avsluta den pågående klippningen när du vill manuellt med **STOP-knappen** eller via menyn **”Kör hem”**. (⇒ 5.1)
Även en aktivering av **Anrop** på dockningsstationen avslutar den pågående klippningen direkt. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Klippningen kan dessutom avslutas med appen – skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen. (⇒ 10.)




 De klippytor som robotgräsklipparen når via en **passage** klippes endast om det finns definierade ingångar på denna yta.

15.5 Klippning oberoende av de aktiva tiderna

- Aktivera den dockade robotgräsklipparen med ett knapptryck. Då kopplas även dockningsstationen in.

Klippytor med dockningsstation:

- Omedelbar klippning:
Öppna menyn **”Start”** (⇒ 11.5) eller tryck på **klippknappen**. Klippningen startar omedelbart och fortsätter till det valda klockslaget. En ingång kan väljas om det finns.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Starta klippningen med appen. (⇒ 10.) Klippningen startar vid den valda starttiden och fortsätter till den valda sluttiden. En ingång kan väljas om det finns.
- Avsluta klippning manuellt:
Du kan avsluta den pågående klippningen när du vill med **STOP-knappen** eller via menyn **”Kör hem”** (⇒ 11.6). (⇒ 5.1)
Även genom en aktivering av **Anrop** på dockningsstationen avslutas den pågående klippningen direkt. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Klippningen kan dessutom avslutas med appen – skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen. (⇒ 10.)

 Robotgräsklipparen laddar batteriet under tiden vid behov och fortsätter sedan klippningen till den valda sluttiden.


Biytor:

- Bär eller kör robotgräsklipparen till biytan.
- Aktivera biytan. (⇒ 12.10)
- Omedelbar klippning:
Öppna menyn **"Start"** (⇒ 11.5) eller tryck på **klippknappen**.
Klippningen startar omedelbart och fortsätter till det valda klockslaget.
- Avsluta klippning:
När den valda sluttiden har uppnåtts kör robotgräsklipparen till begränsningsslingan och stannar. Flytta maskinen till dockningsstationen för laddning av batteriet och bekräfta det visade meddelandet. (⇒ 24.)
Du kan avsluta den pågående klippningen manuellt när du vill med **STOP-knappen**. (⇒ 5.1)

i Om batteriet laddas ur före den valda sluttiden förkortas klippningen därefter.

15.6 Manuell klippning

i Stötsensorn och kantbegränsningen är inaktiva under den manuella klippningen.

- Ladda batteriet vid behov (⇒ 15.8)
- Ta bort styrkonsolen (⇒ 15.2)
- Aktivera undermenyn **"Manuell klippning"** i menyn **"Mer"** (⇒ 11.8)
- Robotgräsklipparen flyttas och styrs med styrkorset.  2 hastigheter står till förfogande för körning framåt: **långsamt** med ett lätt knapptryck, **snabbt** med ett hårt knapptryck.



- Se alltid till att fötterna befinner sig på ett säkert avstånd från klippaggregatet innan kniven kopplas in – gå alltid efter robotgräsklipparen. (⇒ 4.2)
- Tryck på **OK-knappen** med den högra tummen och håll den intryckt, och tryck sedan på **klippknappen** med den vänstra tummen och håll den intryckt, och släpp OK-knappen för inkoppling av kniven. Kniven roterar, så länge som klippknappen hålls intryckt.  
- Tryck på klippknappen med den vänstra tummen och håll den intryckt, och aktivera styrkorset med den högra handen vid manuell klippning.
- Släpp klippknappen för att koppla från kniven.
- Ladda batteriet efter den manuella klippningen. (⇒ 15.8)

15.7 Docka robotgräsklippare

Dockning vid automatisk drift:

Robotgräsklipparen kör automatiskt till dockningsstationen när den aktiva tiden är slut eller när batteriet är urladdat.

Tvingad dockning:

- Aktivera styrkonsolen vid behov (⇒ 15.2)
- Koppla in dockningsstationen vid behov (⇒ 13.1) 
- Aktivera kör hem. (⇒ 11.6) Under en klippning kan även **Anrop** på dockningsstationen aktiveras. 
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen via appen. (⇒ 10.)

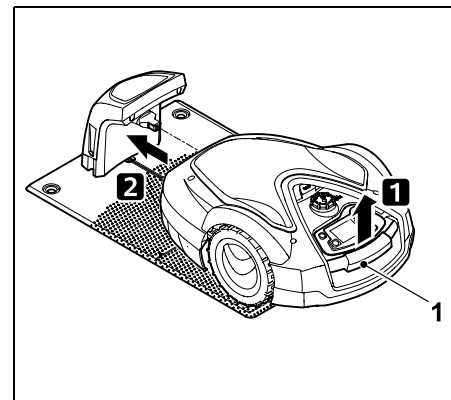
i Efter dockningen sker ingen mer klippning under den pågående aktiva tiden.

Manuell dockning:

- Kör robotgräsklipparen till dockningsstationen med styrkonsolen – ta då bort styrkonsolen (⇒ 15.2) och aktivera undermenyn **"Manuell klippning"** (⇒ 11.8) i menyn **"Mer"**.

eller

- Skjut in robotgräsklipparen i dockningsstationen manuellt.



Lyft robotgräsklipparen lite i bärhandtaget (1) och avlasta drivhjulerna. Skjut in maskinen på framhjulerna i dockningsstationen.

- Aktivera styrkonsolen vid behov (⇒ 15.2)

15.8 Ladda batteriet

! Ladda alltid batteriet via dockningsstationen. Demontera inte batteriet och ladda det inte med en extern batteriladdare.

Automatisk laddning:

Vid **Klippning** sker laddningen automatiskt alltid i slutet av klippningen, när robotgräsklipparen dockar i dockningsstationen.

Starta laddning manuellt:

- Placera robotgräsklipparen på klippytan och docka den efter användning **på biytor**. (⇒ 15.7)
- Docka robotgräsklipparen efter att **klippning avbryts**. (⇒ 15.7)
- Avsluta vid behov robotgräsklipparens standby genom att trycka på en knapp. Laddningen startar automatiskt.

Laddning:

Under laddningen visas texten "Batteriet laddas" i **statusmenyn**.



I alla andra menyer visas en elkontaktsymbol i stället för batterisymbolen i displayens infoområde.



Laddningen tar olika lång tid och anpassas automatiskt till nästa klippning.



Vid laddningsproblem visas ett motsvarande meddelande på displayen. (⇒ 24.)

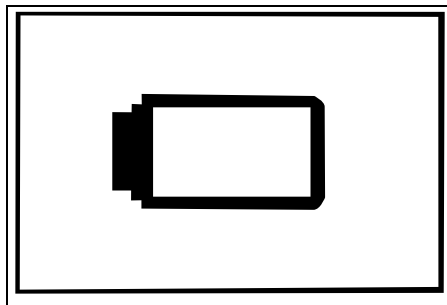
Batteriet laddas först när en viss spänning underskrids.

Laddningstillstånd:

I **statusmenyn** kan det aktuella laddningstillståndet avläsas direkt, om motsvarande indikering har valts. (⇒ 11.12)



I alla andra menyer används **batterisymbolen** i displayens infoområde för visning av laddningstillståndet. (⇒ 11.3)



Om batteriladdningen är för låg visas motsvarande batterisymbol. Ställ robotgräsklipparen i så fall i dockningsstationen för att ladda batteriet.

16. Underhåll



Risk för personskador!

Läs noggrant kapitlet "För din säkerhet" (⇒ 6.), särskilt underkapitlet "Underhåll och reparation" (⇒ 6.9), och beakta alla säkerhetsanvisningar före underhåll eller rengöring av maskinen.

Aktivera maskinspärren före allt underhåll eller rengöringsarbeten. (⇒ 5.2)

Dra ut elkontakten före allt underhåll på dockningsstationen.

Använd skyddshandskar vid allt underhåll, särskilt vid arbete på kniven.



16.1 Underhållsschema

Underhållsintervallen är bl.a. beroende av driftstimmarna. Räkna för "Klipptimmar" finns i menyen "Mer - Information". (⇒ 11.17)

De angivna underhållsintervallen måste följas noggrant.

Underhåll på dagar med aktiva tider:

- Kontrollera maskinens och dockningsstationens allmänna skick.
- Kontrollera displayen – kontrollera det aktuella klockslaget och starten på nästa klippning.
- Kontrollera ytan som ska klippas och ta bort främmande föremål osv. vid behov.
- Kontrollera att batteriet laddas. (⇒ 15.8)

Underhåll varje vecka:

- Rengör maskinen. (⇒ 16.2)
- Kontrollera kniven, knivfästet och klippaggregatet beträffande skador (hack, sprickor, brott osv.) och slitage. (⇒ 16.3)

Var 200:e timme:

- Byt ut kniven. (⇒ 16.4)

Underhåll varje år:

- STIHL rekommenderar en årlig service under vintermånaderna genom en STIHL servande fackhandel. Då kontrolleras särskilt batteriet, elektroniken och mjukvaran.

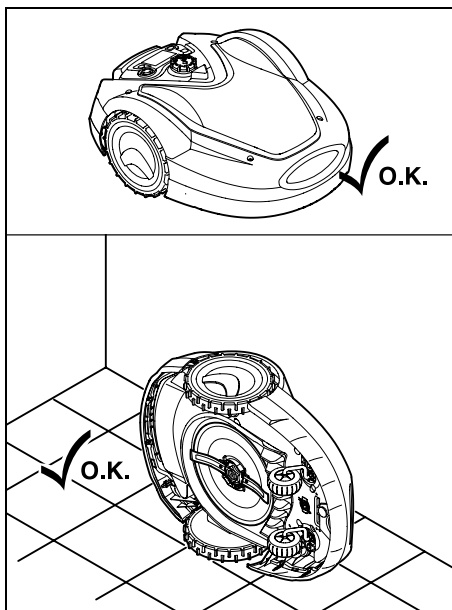
- ! Ändra säkerhetsnivån till "Ingen" eller meddela rätt PIN-kod till den servande fackhandeln, så att den servande fackhandeln kan genomföra allt underhåll på rätt sätt.

16.2 Göra rent maskinen

En noggrann skötsel skyddar maskinen mot skador och förlänger livslängden.

Rengörings- och underhållsposition:

- i Se till att vridknappen är monterad rätt före rengöringen, eftersom annars inget vatten kommer in i maskinen.



Ställ maskinen på jämn, fast och vågrät mark för rengöring av **maskinens ovansida** (kåpa, fjärrstyrning). Tippa robotgräsklipparen på maskinens vänstra

sida som bilden visar och luta den mot en vägg för rengöring av **maskinens undersida** (kniv, klippaggregat).

- Ta bort smuts med en borste eller en trasa. Rengör alltid även kniven och dockningsstationen.
- Lossa först fastsittande gräsrester i kåpan och klippaggregatet med en träpinne.
- Använd specialrengöring (t.ex. STIHL specialrengöring) vid behov.
- Demontera knivtallriken med jämna mellanrum och ta bort gräsrester. (⇒ 16.6)

- i Vid vått väder behöver knivtallriken rengöras oftare. Fastsittande smuts mellan knivtallriken och klippaggregatet ger friktion och leder till en högre energiförbrukning.

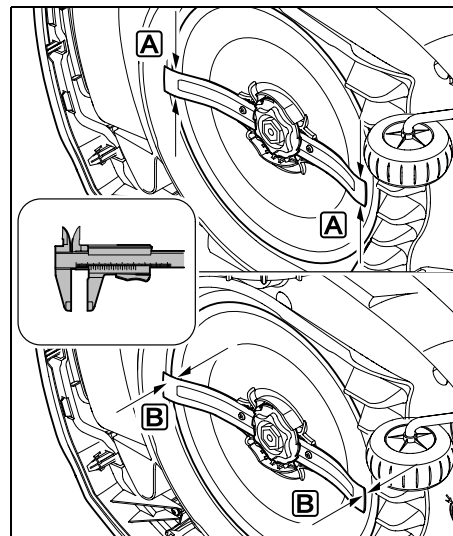
16.3 Kontrollera knivens slitagegräns

- ! **Risk för personskador!** En utsliten kniv kan gå av och orsaka allvarliga personskador. Följ därför anvisningarna om underhåll av kniven. Knivarna slits ut olika mycket beroende på var de används och under hur lång tid. Om maskinen används på sandig mark eller ofta under torra förhållanden utsätts knivarna för kraftigare påfrestningar och slits ut mycket snabbare.

Kniven måste bytas ut minst var 200:e driftstimme – den får inte slipas. (⇒ 16.5)

- Aktivera maskinspärren. (⇒ 5.2)

- Tippa robotgräsklipparen åt sidan och luta den mot en stabil vägg. Rengör klippaggregatet och kniven noggrant. (⇒ 16.2)



Kontrollera **knivens bredd A** och **knivens tjocklek B** med ett skjutmått.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Kniven ska bytas ut om mätvärdena uppnås på ett eller flera ställen eller ligger utanför de tillåtna gränserna.

16.4 Demontera och montera kniven

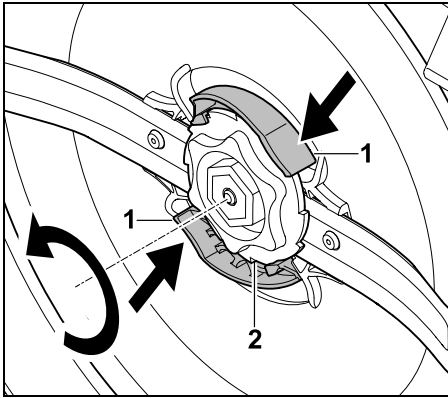
- ! Kniven är avsedd för en livslängd på 200 timmar.

- Aktivera maskinspärren (⇒ 5.2) och ta på handskar.



- Tippa robotgräsklipparen åt sidan och luta den mot en stabil vägg. Rengör klippaggregatet och kniven noggrant. (⇒ 16.2)

Demontera kniven:



Tryck in båda klackarna (1) på knivtallriken med en hand och håll dem så. Skruva loss fixeringsmuttern (2) med den andra handen. Ta bort kniven tillsammans med fixeringsmuttern.

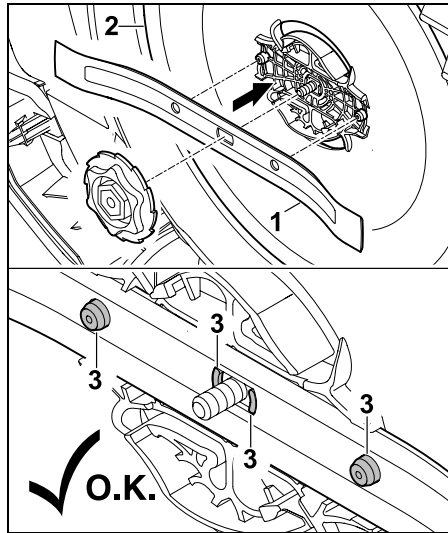


Montera kniven:

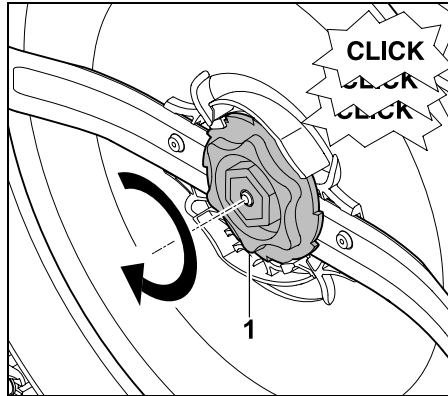
- ⚠ **Risk för personskador!** Kontrollera kniven beträffande skador före monteringen. Kniven måste bytas ut om den har synliga hack, sprickor, eller när den är utsliten. (⇒ 16.3)

Även **knivtallriken** och **fixeringsmuttern** måste bytas ut om de är skadade (t.ex. avbrutna, utslitna). Dessutom måste fixeringsmuttern snäppa in ordentligt i knivtallriken.

- Rengör kniven, knivtallriken och fixeringsmuttern före monteringen.



Placera kniven (1) som bilden visar på knivtallriken (2). Kontrollera läget på hållarklackarna (3) i kniven.



Skruva fast fixeringsmuttern (1) till anslag. Under åtdragningen hörs flera klickljud. Kontrollera att kniven sitter fast ordentligt med ett försiktigt ryck.

- Bekräfta knivbytet i menyn "Mer - Service", efter monteringen av en ny kniv. (⇒ 11.16)

16.5 Vässa kniv

Slipa **aldrig** kniven!

STIHL rekommenderar att en slö kniv **alltid** byts ut mot en ny.

- i** Bara en ny kniv är balanserad med den precision som krävs och kan garantera att maskinen fungerar som den ska och att den inte bullrar.

16.6 Demontera och montera knivtallriken

- i** För rengöring av klippaggregatet kan knivtallriken demonteras.

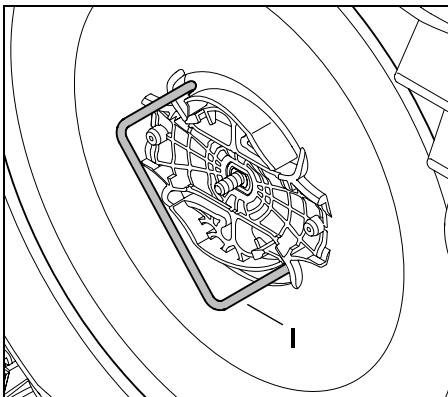
- Aktivera maskinspärren (⇒ 5.2) och ta på handskar.



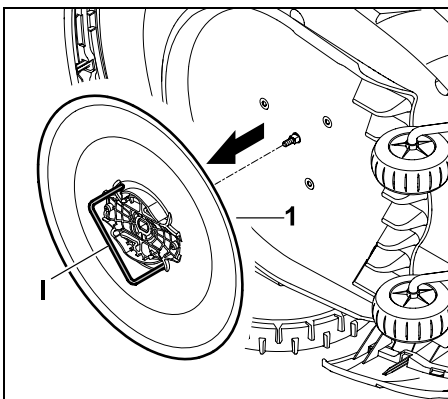
- Tippa robotgräsklipparen åt sidan och luta den mot en stabil vägg. Rengör klippaggregatet och kniven noggrant. (⇒ 16.2)

Demontera knivtallriken:

- Demontera kniven. (⇒ 16.4)

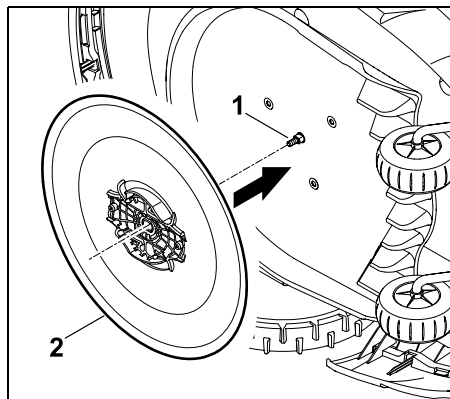


För in avdragaren (I) i knivtallriken som bilden visar och vrid den moturs till anslag.



Stötta maskinen med en hand. Dra loss knivtallriken (1) genom att dra i avdragaren (I).

Montera knivtallriken:



Rengör knivaxeln (1) och fästet på knivtallriken (2) grundligt. Skjut på knivtallriken till anslag på knivaxeln.

- Montera kniven. (⇒ 16.4)

16.7 Söka kabelbrott

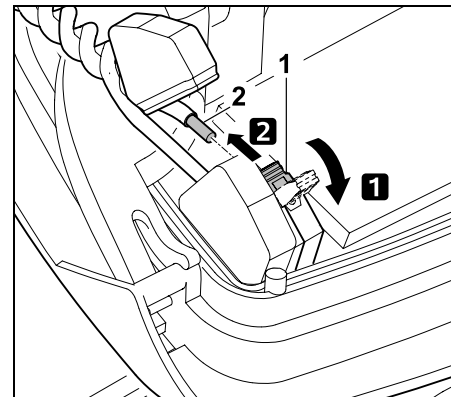


Vid ett kabelbrott blinkar den röda LED-lampan snabbt på dockningsstationen. (⇒ 13.1) På robotgräsklipparens display visas ett motsvarande meddelande.

Kontakta servande fackhandel om ett kabelbrott inte kan hittas enligt beskrivningen.

Sökningen av kabelbrott kan genomföras med borttagen eller ilagd styrkonsol. Vid finsökningen bör styrkonsolen läggas i.

- Innan sökningen av kabelbrott måste knappen på dockningsstationen tryckas **1 gång** (LED-lampan blinkar fortfarande snabbt).
- Ta bort skyddet på dockningsstationen och öppna namnplåten. (⇒ 9.2)



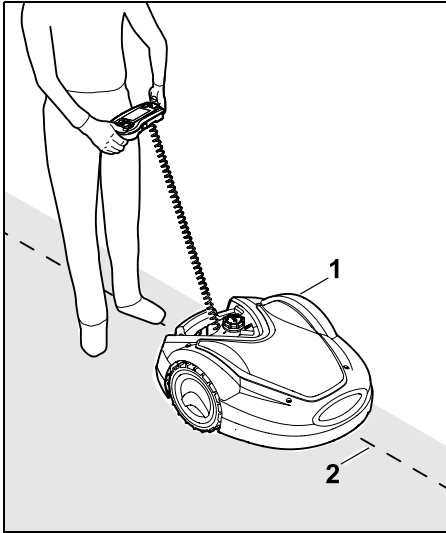
1 Fäll upp den vänstra klämspaken (1).
2 Ta loss kabeländan (2) ur klämblocket och stäng sedan spännspaken igen.

- Stäng namnplåten och placera skyddet på dockningsstationen. (⇒ 9.2)

I beskrivningen nedan sker sökningen efter kabelbrott medurs. Det innebär att körningen längs begränsningslingan utgår från dockningsstationen och sker medurs. Vid behov kan du även genomföra sökningen moturs, men då ska den högra kabeländan tas bort ur klämfästet.

- Ta bort styrkonsolen vid behov. (⇒ 15.2)
- Välj posten "Sök kabelbrott" i menyn "Mer - Service" och bekräfta med OK-knappen. (⇒ 11.16)

Sökning med borttagen styrkonsol:



Följ ytterkanten på klippytan **medurs** med robotgräsklipparen (1) med utgångspunkt från dockningsstationen. Styr maskinen med styrkorset och se till att begränsningsslingan (2) går under kabelsensorerna. Kabelsensorerna är monterade skyddat till vänster och höger framtill på robotgräsklipparen. På displayen visas **signalstyrkan** vid sökning av kabelbrottet. Kabelsensorerna är optimalt placerade över begränsningsslingan när värdet är som störst.

När kabelsensorerna tar emot kabelsignalen korrekt visas symbolen **Kabelsignal OK** på displayen.

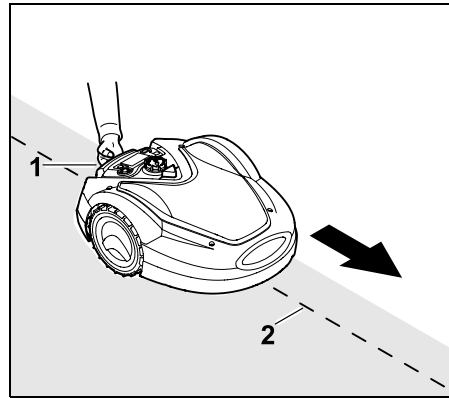


Vid kabelbrottet reduceras signalstyrkan och på displayen visas symbolen för **Kontrollera kabelsignal**.



- Överbrygga avbrottet med hjälp av en kabelkoppling (⇒ 12.16) och placera vid behov ut begränsningsslingan på nytt vid avbrottet.
- Anslut den vänstra kabeländan igen. (⇒ 9.10)
- När kabelbrottet har åtgärdats ordentligt lyser den röda LED-lampan. (⇒ 13.1)

Finsökning med ilagd styrkonsol:



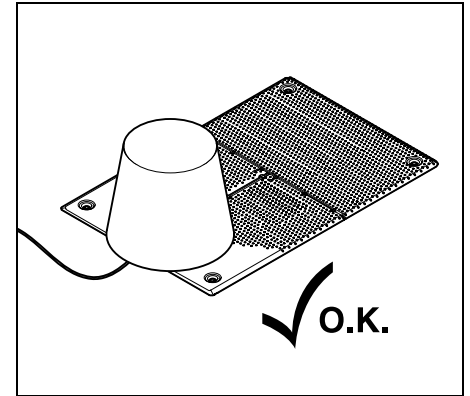
Lyft robotgräsklipparen lite i bärhandtaget (1) och avlasta drivhjulen. Följ begränsningsslingan (2) med maskinen på framhjulen. Det fortsatta tillvägagångssättet motsvarar sökning med borttagen styrkonsol.

16.8 Förvaring och vinteruppehåll

Ta hänsyn till följande punkter vid en **avställning** av robotgräsklipparen (t.ex. vinteruppehåll, mellanlagring):

- Ladda batteriet (⇒ 15.8)
- Koppla från automatiken (⇒ 11.7)
- Aktivera den högsta säkerhetsnivån (⇒ 11.15)

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktivera energiläget ECO (⇒ 11.10)
- Ställ in robotgräsklipparen på vintersömn (⇒ 11.16)
- Koppla bort nätanslutningens kontakt från elnätet
- Rengör alla yttre delar på robotgräsklipparen och på dockningsstationen noggrant



Täck över dockningsstationen med en lämplig hink, fixera hinken.

- Förvara robotgräsklipparen stående på hjulen i ett torrt, slutet och dammfritt utrymme. Se till att maskinen förvaras utom räckhåll för barn.
- Robotgräsklipparen får endast förvaras i säkert bruksskick
- Se till att alla skruvar är hårt åtdragna, byt ut riskhänvisningar och varningsanvisningar på maskinen som blivit oläsliga, och kontrollera hela maskinen beträffande slitage eller skador. Byt ut utslitna eller skadade delar.
- Eventuella störningar på maskinen ska alltid åtgärdas innan förvaring.

- i** Lägga eller förvara inte föremål på robotgräsklipparen.

Temperaturen i förvaringsutrymmet bör inte sjunka under 5 °C.

Omstart av robotgräsklipparen efter en längre tids avställning:

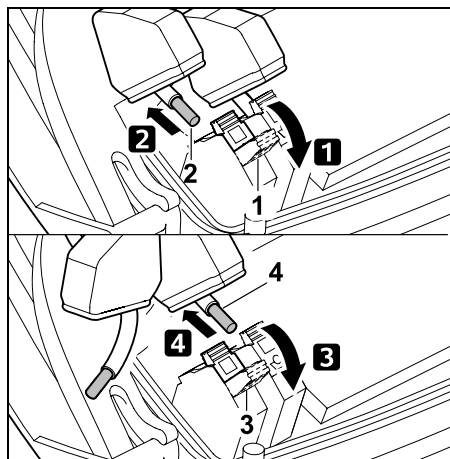
- i** Efter ett längre stillestånd måste ev. datum och klockslag korrigeras. Motsvarande urvalsfönster visas vid idrifttagningen. Kontrollera datum och klockslag i meny "Inställningar" och korrigera dem vid behov, om urvalsfönstren inte visas automatiskt. (⇒ 11.10)

- Förbereda klippytan:
Ta bort främmande föremål och klipp mycket högt gräs kort med en vanlig gräsklippare.
- Täck av dockningsstationen och anslut nätslutningen till elnätet.
- Ladda batteriet (⇒ 15.8)
- Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen. (⇒ 9.11)
- Ta bort hinder och främmande föremål i kantområdet.
Starta kantkörningen och kontrollera om passager och trånga passager är körbara. (⇒ 11.13)
- Kontrollera klipschemat och ändra det vid behov. (⇒ 11.7)
- Koppla till automatiken (⇒ 11.7)
- RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Aktivera energiläget "Standard" (⇒ 11.10) och koppla in GPS-skyddet vid behov. (⇒ 11.15)

16.9 Demontering av dockningsstationen

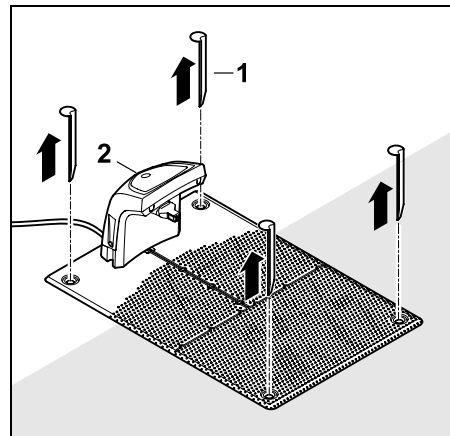
Dockningsstationen kan även demonteras vid en **längre tids avställning** av robotgräsklipparen (t.ex. vinteruppehåll).

- Förbered robotgräsklipparen för en längre tids avställning (⇒ 16.8)
- Koppla bort nätslutningens kontakt från elnätet
- Ta bort skyddet på dockningsstationen och öppna namnplåten (⇒ 9.2)



- Fäll upp den högra klämspaken (1).
 - Ta bort den högra kabeländan (2) ur klämfästet.
Stäng klämspaken (1) igen.
 - Fäll upp den vänstra klämspaken (3).
 - Ta bort den vänstra kabeländan (4) ur klämfästet.
Stäng klämspaken (3) igen.
- Stäng namnplåten (⇒ 9.2)
 - Dra ut den högra och vänstra kabeländan separat ur dockningsstationen

- Placera skyddet på dockningsstationen (⇒ 9.2)



Dra ut fästpinnarna (1), ta bort dockningsstationen (2) med den anslutna nätslutningen från gräsytan, rengör den noggrant (med en fuktig trasa) och förvara den.

- Förvara robotgräsklipparen tillsammans med dockningsstationen och nätslutningen i normalt läge i ett torrt, slutet och dammfritt utrymme. Docka robotgräsklipparen i dockningsstationen. Se till att maskinen förvaras utom räckhåll för barn.
- Skydda begränsningsslingans fria ändar från yttre påverkan – t.ex. med isoleringstejp.
- För montering: installera dockningsstationen som vid den första installationen – se alltid till att begränsningsslingans högra och vänstra ände ansluts på rätt sida. (⇒ 9.1)

17. Vanliga reservdelar


Kniv:
6309 702 0102

18. Tillbehör

- **STIHL Kit S** för gräsmattor på upp till 500 m²
- **STIHL Kit L** för gräsmattor på mellan 2000 m² och 4000 m²
- Fästpinnar **STIHL AFN 075**
- Begränsningsslinga **STIHL ARB 501**:
Längd: 500 m
Diameter: 3,4 mm
- Kabelkopplingar **STIHL ADV 010**
- Modulsats för små ytor
STIHL AKM 100

Ytterligare tillbehör finns att få för maskinen.

Ytterligare information får du hos en STIHL servande fackhandel, på internet (www.stihl.com) eller i STIHL katalogen.

 Av säkerhetsskäl får maskinen endast användas tillsammans med tillbehör som har godkänts av STIHL.

19. Minimera slitage och förhindra skador

Viktiga anvisningar för underhåll och skötsel av produktgruppen

Robotgräsklippare, batteridrivna (STIHL RMI)

STIHL avsäger sig allt ansvar för sak- och personsador som har uppkommit till följd av att anvisningarna i bruksanvisningen ej har beaktats, särskilt vad gäller säkerhet, handhavande och underhåll, eller som har orsakats av att ej godkända påbyggnadsdetaljer eller reservdelar har använts.

Beakta följande viktiga anvisningar för att förhindra skador eller överdrivet slitage på din STIHL maskin:

1. Förslitningsdelar

Många av STIHL maskinens delar är utsatta för normalt slitage även om den används i enlighet med anvisningarna och måste bytas ut i tid beroende på användningens typ och längd.

Hit hör bl.a.:

- Kniv
- Batteri
- Däck

2. Följ alltid anvisningarna i denna bruksanvisning

Användning, underhåll och förvaring av STIHL maskinen måste ske omsorgsfullt, på det sätt som beskrivs i denna bruksanvisning. Användaren är själv ansvarig för alla skador som orsakas av att säkerhets-, användnings- och underhållsanvisningarna ej beaktas.

Detta gäller särskilt vid

- felaktig hantering av batteriet (laddning, förvaring)
- felaktig elanslutning (spänning)
- förändringar på produkten som inte har godkänts av STIHL
- användning av verktyg eller tillbehör på maskinen, som inte är godkända, inte är lämpliga eller är kvalitativt mindervärdiga
- ej avsedd användning av produkten
- användning av produkten för sport- eller tävlingsändamål
- följskadorna som orsakas av att produkten har använts med defekta komponenter.

3. Underhåll

Alla arbeten som beskrivs i avsnittet "Underhåll" måste genomföras regelbundet.

Om användaren inte kan genomföra detta underhåll själv ska det utföras av en servande fackhandel.

STIHL rekommenderar att underhåll och reparationer endast utförs av en STIHL servande fackhandel.

En STIHL servande fackhandel får regelbundna erbjudanden om vidareutbildning och innehar teknisk information.

Om dessa arbeten inte utförs föreligger risk för skador som användaren är ansvarig för.

Hit räknas bl.a.

- skador på maskinen pga otillräcklig eller felaktig rengöring
- korrosions- och andra följskadorna orsakade av en felaktig förvaring

- skador på maskinen pga användningen av reservdelar av sämre kvalitet
- skador pga att underhåll inte genomförts inom rätt tid eller har genomförts på ett felaktigt sätt resp. pga att underhåll och reparationsarbeten ej har utförts av en servande fackhandel.

20. Miljöskydd

Förpackningar, maskin och tillbehör är tillverkade av återvinningsbart material och ska sluthanteras därefter.

Sorterad och miljövänlig sluthantering av materialrester gagnar återanvändningen av återvinningsbart avfall. Därför ska maskinen lämnas till återvinningen efter att dess normala livslängd har uppnåtts. Beakta uppgifterna i kapitlet "Sluthantering" vid sluthanteringen. (⇒ 6.11)



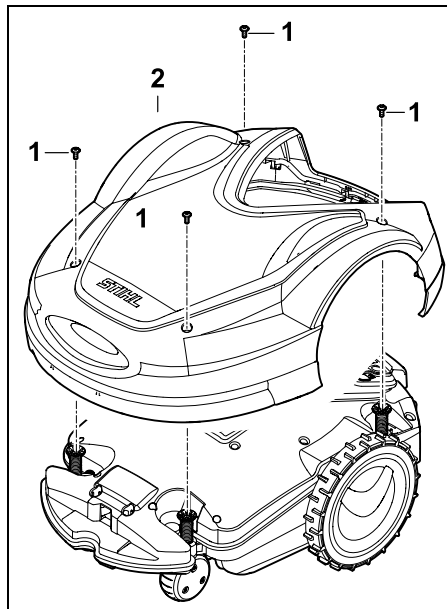
Sluthantera avfall som batterier på ett fackmannamässigt sätt. Beakta de lokala föreskrifterna.



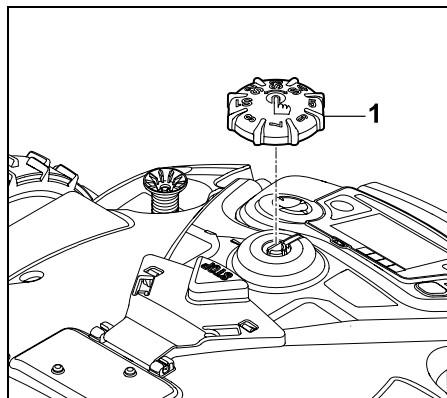
Kasta inte litiumjonbatteriet bland hushållsavfallet, utan lämna tillbaka det till en servande fackhandel eller till en återvinningsstation.

20.1 Demontera batteri

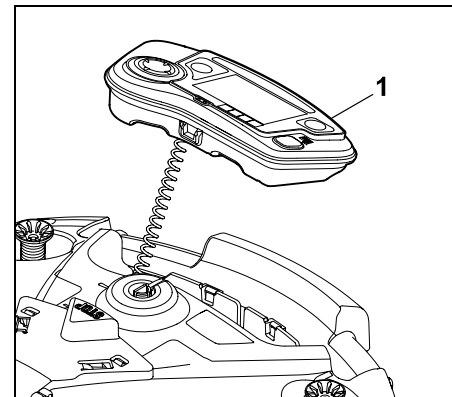
- Aktivera maskinspärren. (⇒ 5.2)



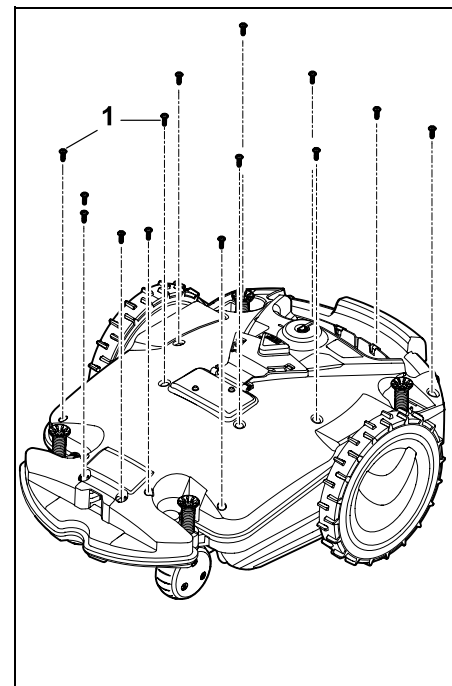
Skruva loss och ta bort skruvarna (1) på skyddet (2). Dra loss skyddet (2) uppåt.



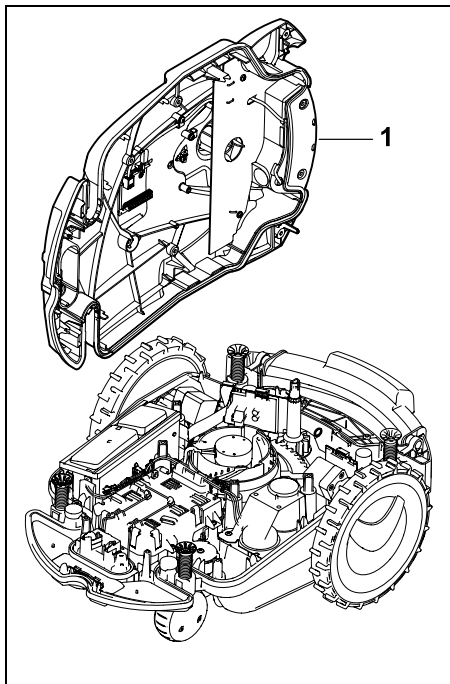
Dra loss vridknappen (1) uppåt.



Ta bort styrkonsolen (1) och lägg undan den bakåt.



Skruva loss och ta bort skruvarna (1).

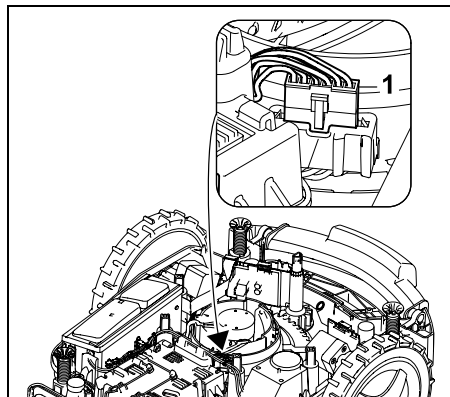


Lägg kåpans överdel (1) åt sidan.

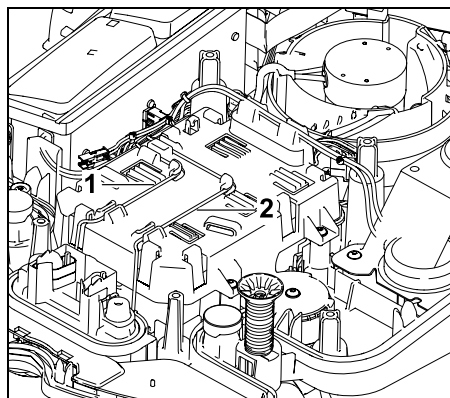


Risk för personskador!

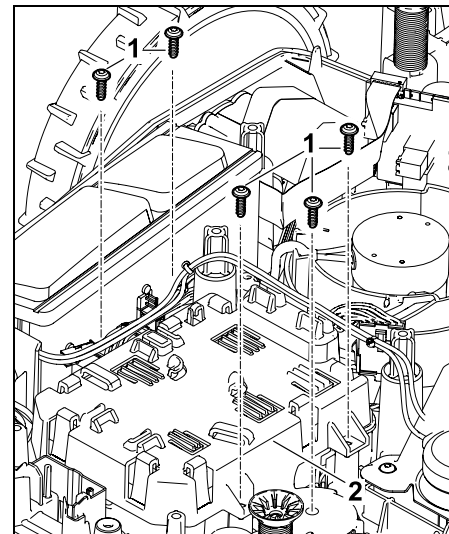
Inga av batteriets kablar får skäras sönder. Risk för kortslutning!
Ta alltid loss kablarna tillsammans med batteriet.



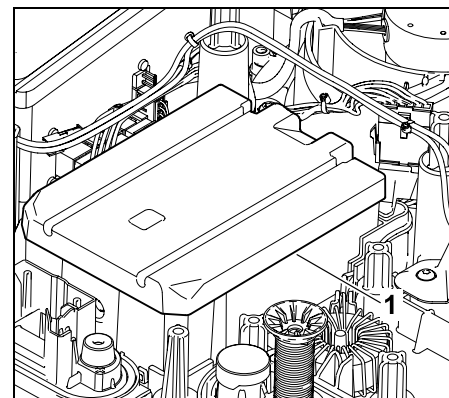
Dra bort kabelkontakten (1).



Ta bort kabeln (1) och kabeln (2) ur kabelstyrningarna.



Ta bort skruvarna (1) och batteriskyddet (2).



Ta bort batteriet (1).

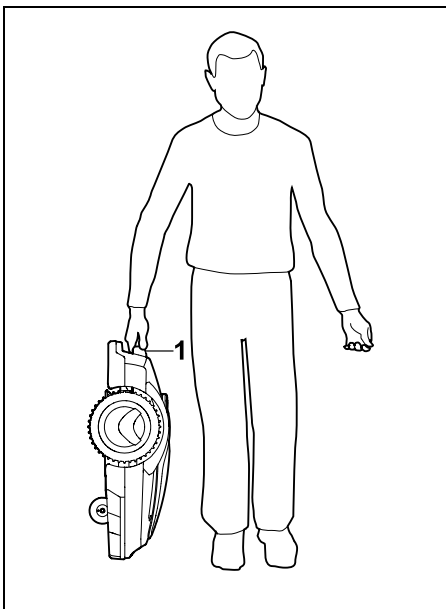
21. Transport



Risk för personskador!

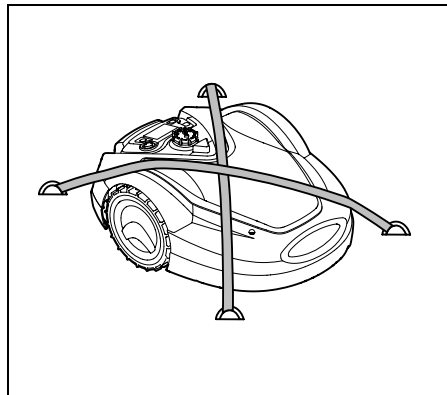
Läs noggrant kapitlet "För din säkerhet" (⇒ 6.), särskilt underkapitlet "Transportera maskinen" (⇒ 6.5), och beakta alla säkerhetsanvisningar före transport – aktivera alltid maskinspärren. (⇒ 5.2)

21.1 Lyfta eller bära maskinen



Lyft och bär gräsklipparen i bärhandtaget (1). Se till att kroppen, särskilt fötter och ben, alltid befinner sig på ett säkert avstånd från kniven.

21.2 Binda fast maskinen



Säkra gräsklipparen på lastytan. Fixera maskinen med lämpliga fästansordningar (band, rep) som bilden visar.

Säkra även medtransporterade maskindelar (t.ex. dockningsstation, smådelar) så att de inte kan kama.

22. Tillverkarens konformitetsdeklaration

22.1 EU-konformitetsdeklaration – batteridrivna, elektriska robotgräsklippare (RMI) med dockningsstation (ADO)

Tillverkad av:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Österrike

ANDREAS STIHL AG & Co. KG förklarar på eget ansvar att

Typ: gräsklippare, automatisk och batteridrivna
Fabrikat: STIHL
Typ: RMI 632.1
RMI 632.1 P
RMI 632.1 C
RMI 632.1 PC
Modellnummer: 6309
Typ: Dockningsstation
Fabrikat: STIHL
Typ: ADO 601.1
Modellnummer: 6309

motsvarar de gällande bestämmelserna i riktlinjen 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU samt är utvecklad och tillverkad enligt följande normer, vars version var giltig vid respektive produktionsdatum: 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)

Dessutom för RMI 632.1 C,
RMI 632.1 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

TÜV Rheinland LGA Products GmbH, nr 0197, har kontrollerat överensstämmelsen enligt bilaga III modul B i riktlinjen 2014/53/EU och utfärdat följande EU-typintyg: RT 60146449 001

Förvaring av tekniska underlag:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Produktgodkännande

Tillverkningsår och maskinnummer
(serienr) finns på maskinen.

Waiblingen, 02.11.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

stf.



Dr. Jürgen Hoffmann, avdelningschef
produktuppgifter, -föreskrifter och -
godkännande

23. Tekniska data

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

Modellnummer	6309
Klippsystem	bioklippaggregat
Klippanordning	knivbalk
Klippbredd	28 cm
Varvtal	
klippanordning	3150 varv/min
Batterityp	litiumjon
Batterispänning U_{DC}	29 V
Klipphöjd	20 - 60 mm
Skyddsklass	III

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

Skyddstyp	IPX4
Enligt EN 50636-2-107:	
Ljudtrycksnivå L_{pA}	51 dB(A)
Tolerans K_{pA}	3 dB(A)
Enligt 2000/14/EG / S.I. 2001/1701:	
Uppmätt ljudnivå	
L_{WA}	59 dB(A)
Tolerans K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Längd	73 cm
Bredd	54 cm
Höjd	27 cm
RMI 632.1:	
Vikt	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Vikt	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Effekt	120 W
Nätanslutning	HLG-120H
	2,9 A
Batteribeteckning	AAI 160.1
Batterienergi	167 Wh
Batterikapacitet	4,9 Ah
Vikt batteri	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Effekt	185 W
Nätanslutning	HLG-185H
	4,4 A
Batteribeteckning	AAI 250.1
Batterienergi	251 Wh
Batterikapacitet	7,3 Ah
Vikt batteri	1,6 kg

Mobilsignal:

Stödda frekvensband	E-GSM-900 DCS-1800
---------------------	-----------------------

Utstrålad maximal sändeffekt

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm

Dockningsstation ADO 601.1:

Spänning U_{DC}	42 V
Skyddsklass	III
Skyddstyp	IPX4
Vikt	3 kg

Begränsnings slinga och söktråd

Frekvensområde:	1,0 kHz - 90 kHz
Maximal fältstyrka:	< 72 μ A/m

Nätanslutning:

Spänning U_{AC}	100 - 240 V
Frekvens	50/60 Hz
Spänning U_{DC}	42 V
Skyddsklass	I
Skyddstyp	IP67

Transport av STIHL batterier:

STIHL batterierna uppfyller
förutsättningarna i FN-manualen
ST/SG/AC.10/11/rev.5 del III,
underkapitel 38.3.

Användaren kan vid vägtransport ta med
STIHL batterierna till maskinens
arbetsplats utan ytterligare ålägganden.

Beakta föreskrifterna i respektive land vid
luft- eller sjötransport.

För ytterligare transportanvisningar, se
<http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

REACH betecknar en EG-förordning för registrering, utvärdering och godkännande av kemikalier. Information om hur REACH-förordningen (EG) nr 1907/2006 uppfylls, se www.stihl.com/reach


24. Meddelanden

Meddelanden informerar om aktiva fel, störningar och rekommendationer. De visas i ett dialogfönster och kan hämtas med ett tryck på OK-knappen i menyn "Mer - Information - Meddelanden". (⇒ 11.17)


Rekommendationer och aktiva meddelanden visas även i statusmenyn. (⇒ 11.2)

I detaljerna om meddelandena kan meddelandekoden, tidpunkten då de uppstod, prioriteten och antalet hämtas.

- **Rekommendationer** har prioriteten "Låg" eller "Info" – de visas växelvis i statusmenyn med texten "iMOW® klar för drift". Robotgräsklipparen kan fortfarande tas i bruk – den automatiska driften fortsätter. 
- **Störningar** har prioriteten "Medel" och kräver en åtgärd av användaren. Robotgräsklipparen kan först tas i bruk efter att störningen har åtgärdats. 
- Vid **fel** med prioriteten "Hög" visas texten "Kontakta servande fackhandel" på displayen. Robotgräsklipparen kan först tas i bruk efter att felet har åtgärdats av en STIHL servande fackhandel. 

 Om meddelandet fortfarande är aktivt efter en rekommenderad åtgärd ska en STIHL servande fackhandel kontaktas.

Fel, som endast kan åtgärdas av en STIHL servande fackhandel, listas inte i det följande. Om ett sådant fel uppstår ska den 4-siffriga felkoden och feltexten meddelas till din servande fackhandel.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Meddelanden som påverkar den normala driften meddelas också till appen. (⇒ 10.)

Robotgräsklipparen växlar till standby efter att meddelandet har skickats och deaktiverar mobiltelefontrafiken för att skona batteriet.

Meddelande:
0001 – Datan uppdaterad
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Maskinens programvara har uppdaterats
- Spänningsförlust
- Mjukvaru- resp. hårdvarufel

Åtgärd:

- Robotgräsklipparen klipper med förinställda inställningar med ett tryck på OK-knappen – kontrollera och korrigerar inställningarna (datum/klockslag, klippschema)

Meddelande:
0100 – Batteriet urladdat
Batterispänning för låg

Möjlig orsak:

- Batterispänningen för låg

Åtgärd:

- Ställ robotgräsklipparen i dockningsstationen för att ladda batteriet (⇒ 15.8)

Meddelande:
0180 – Temperatur låg
Huvudkort

Möjlig orsak:

- Temperaturen invändigt i robotgräsklipparen för låg

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen bli varm

Meddelande:
0181 – Temperatur hög
Huvudkort

Möjlig orsak:

- Temperaturen invändigt i robotgräsklipparen för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna

Meddelande:
0183 – Temperatur hög
Kretskort laddningsstyrning

Möjlig orsak:

- Temperaturen invändigt i robotgräsklipparen för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna

Meddelande:

0185 – Temperatur hög
Kretskort styrning

Möjlig orsak:

- Temperaturen invändigt i robotgräsklipparen för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna
-

Meddelande:

0186 – Temperatur låg
Batteri

Möjlig orsak:

- Batteritemperatur för låg

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen bli varm
-

Meddelande:

0187 – Temperatur hög
Batteri

Möjlig orsak:

- Batteritemperatur för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna
-

Meddelande:

0302 – Drivmotorfel
Temperaturområdet överskridet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i den vänstra drivmotorn för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna
-

Meddelande:

0305 – Drivmotorfel
Vänster hjul har fastnat

Möjlig orsak:

- Överbelastning på det vänstra drivhjulet

Åtgärd:

- Rengör robotgräsklipparen (⇒ 16.2)
 - Åtgärda ojämnheter (hål, fördjupningar) på ytan som ska klippas
-

Meddelande:

0402 – Drivmotorfel
Temperaturområdet överskridet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i den högra drivmotorn för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna
-

Meddelande:

0405 – Drivmotorfel
Höger hjul har fastnat

Möjlig orsak:

- Överbelastning på det högra drivhjulet

Åtgärd:

- Rengör robotgräsklipparen (⇒ 16.2)
 - Åtgärda ojämnheter (hål, fördjupningar) på ytan som ska klippas
-

Meddelande:

0502 – Klippmotorfel
Temperaturområdet överskridet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i klippmotorn för hög

Åtgärd:

- Låt robotgräsklipparen svalna
-

Meddelande:

0505 – Klippmotorfel
Överbelastning på klippmotor

Möjlig orsak:

- Smuts mellan medbringarbricka och klippaggregatet
- Klippmotorn kan inte kopplas in
- Överbelastning på klippmotorn

Åtgärd:

- Rengör kniven och klippaggregatet (⇒ 16.2)
 - Rengör medbringarbrickan (⇒ 16.6)
 - Ställ in en högre klipp höjd (⇒ 9.5)
 - Åtgärda ojämnheter (hål, fördjupningar) på ytan som ska klippas
-

Meddelande:

0701 – Batteritemperatur
Lämna temperaturområdet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i batteriet för låg resp. för hög

Åtgärd:

- Värm robotgräsklipparen resp. låt den svalna – beakta batteriets tillåtna temperaturområde (⇒ 6.4)
-

Meddelande:

0703 – Batteriet urladdat
Batterispänning för låg

Möjlig orsak:

- Batterispänningen för låg

Åtgärd:

- Ställ robotgräsklipparen i dockningsstationen för att ladda batteriet (⇒ 15.8)
-

Meddelande:

0704 – Batteriet urladdat
Batterispänning för låg

Möjlig orsak:

- Batterispänningen för låg

Åtgärd:

- Ställ robotgräsklipparen i dockningsstationen för att ladda batteriet (⇒ 15.8)
-

Meddelande:

1000 – Överslag
Tillåten lutning överskriden

Möjlig orsak:

- Lutningssensorn har fastställt ett överslag

Åtgärd:

- Ställ robotgräsklipparen på hjulen, kontrollera den beträffande skador och bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

1010 – iMOW® upplyft
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har lyfts i kåpan

Åtgärd:

- Kontrollera kåpans rörlighet och bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

1030 – Fel på kåpan
Kontrollera kåpan
Tryck därefter på OK

Möjlig orsak:

- Ingen kåpa identifierad

Åtgärd:

- Kontrollera kåpan (rörligheten, att den sitter fast ordentlig) och bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

1100 – Styrkonsol
Styrkons. har tagits bort under körningen

Möjlig orsak:

- Styrkonsolen har tagits bort under den automatiska driften

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK – efter att styrkonsolen har satts i fortsätts den automatiska driften igen
-

Meddelande:

1120 – Kåpan blockerad
Kontrollera kåpan
Tryck därefter på OK

Möjlig orsak:

- Konstant kollision identifierad

Åtgärd:

- Befria robotgräsklipparen, ta bort hinder resp. ändra begränsningsslingans placering vid behov – bekräfta sedan meddelandet med OK
 - Kontrollera kåpans rörlighet och bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

1125 – Åtgärda hindret
Kontr. kabeldragningen

Möjlig orsak:

- Begränsningsslingan utplacerad ojämnt

Åtgärd:

- Kontrollera begränsningsslingans utplacering, kontrollera avstånden med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
-

Meddelande:

1130 – Har fastnat
Befria iMOW®
Tryck sedan på OK

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har fastnat
- Drivhjulen slirar

Åtgärd:

- Befria robotgräsklipparen, åtgärda ojämnheter på ytan som ska klippas eller ändra begränsningsslingans placering – bekräfta sedan meddelandet med OK
 - Rengör drivhjulen och förhindra drift vid regn vid behov – bekräfta sedan meddelandet med OK (⇒ 11.11)
-

Meddelande:

1135 – Utanför
Ställ iMOW® på ytan som ska klippas

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen är utanför ytan som ska klippas

Åtgärd:

- Placera robotgräsklipparen på ytan som ska klippas
-

Meddelande:

1140 – För brant
Kontr. kabeldragningen

Möjlig orsak:

- Lutningssensorn har identifierat en stigning på över 22°

Åtgärd:

- Ändra begränsningsslingans placering
– avgränsa gräsytor med en stigning på över 22°

Meddelande:

1160 – Greppet aktiverat
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har lyfts i bärhandtaget

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK

Meddelande:

1170 – Ingen signal
Koppla till dockningsstationen

Möjlig orsak:

- Dockningsstationen är fränkopplad
- Kabelsignalen tas inte längre emot under drift
- Robotgräsklipparen är utanför ytan som ska klippas
- Dockningsstationen eller elektroniska komponenter har bytts ut

Åtgärd:

- Koppla till dockningsstationen och ge kommando för klippning
- Kontrollera dockningsstationens strömkälla
- Kontrollera LED på dockningsstationen
– den röda LED-lampan måste lysa permanent under drift (⇒ 13.1)

- Placera robotgräsklipparen på ytan som ska klippas
- Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen (⇒ 11.15)

Meddelande:

1180 – Docka iMOW®
Automatisk dockning
ej möjlig

Möjlig orsak:

- Dockningsstationen hittades inte
- Början eller slutet på en passage har installerats fel

Åtgärd:

- Kontrollera LED-lampan på dockningsstationen – koppla in dockningsstationen vid behov (⇒ 13.1)
- Kontrollera dockningen (⇒ 15.7)
- Kontrollera passagens trattformade in- och utfart (⇒ 12.11)

Meddelande:

1190 – Dockningsfel
Dockningsst. upptagen

Möjlig orsak:

- Dockningsstationen är upptagen av en annan robotgräsklippare

Åtgärd:

- Docka robotgräsklipparen när dockningsstationen är ledig igen

Meddelande:

1200 – Klippmotorfel
Klippmotorn startar inte efter 5 försök

Möjlig orsak:

- Smuts mellan medbringarbricka och klippaggregatet
- Klippmotorn kan inte kopplas in

- Överbelastning på klippmotorn

Åtgärd:

- Rengör kniven och klippaggregatet (⇒ 16.2)
Rengör medbringarbrickan (⇒ 16.6)
- Ställ in en högre klipp höjd (⇒ 9.5)
- Åtgärda ojämnheter (hål, fördjupningar) på ytan som ska klippas

Meddelande:

1210 – Drivmotorfel
Ett hjul har fastnat

Möjlig orsak:

- Överbelastning på ett drivhjul

Åtgärd:

- Rengör robotgräsklipparen (⇒ 16.2)
- Åtgärda ojämnheter (hål, fördjupningar) på ytan som ska klippas

Meddelande:

1220 – Regn upptäckt
Klippningen avbruten

Möjlig orsak:

- Klippningen har avbrutits resp. inte påbörjats pga regn

Åtgärd:

- Ingen åtgärd nödvändig – ställ in regnsensorn vid behov (⇒ 11.11)

Meddelande:

1230 – Dockningsfel
Docka iMOW®

Möjlig orsak:

- Dockningsstationen hittades, automatisk dockning inte möjlig

Åtgärd:

- Kontrollera dockningen, docka robotgräsklipparen manuellt vid behov (⇒ 15.7)

- Kontrollera begränsningsslingan – se till att den placeras ut rätt vid dockningsstationen (⇒ 9.9)

Meddelande:

2000 – Signalproblem
Docka iMOW®

Möjlig orsak:

- Felaktig kabelsignal – finkalibrering nödvändig

Åtgärd:

- Ställ robotgräsklipparen i dockningsstationen – tryck därefter på OK

Meddelande:

2020 – Rekommendation
Årsservice genom servande fackhandel

Möjlig orsak:

- Maskinservice rekommenderas

Åtgärd:

- Låt en STIHL servande fackhandel genomföra årsservicen

Meddelande:

2030 – Batteri
Tillåten livslängd uppnådd

Möjlig orsak:

- Batteribyte nödvändigt

Åtgärd:

- Låt en STIHL servande fackhandel byta batteriet

Meddelande:

2031 – Laddningsfel
Kontrollera laddningskontakten

Möjlig orsak:

- Laddningen kan inte startas

Åtgärd:

- Kontrollera laddningskontaktarna på dockningsstationen och på robotgräsklipparen, och rengör dem vid behov – bekräfta sedan meddelandet med OK

Meddelande:

2032 – Batteritemperatur
Lämna temperaturområdet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i batteriet vid laddning för låg resp. för hög

Åtgärd:

- Värm robotgräsklipparen resp. låt den svalna – beakta batteriets tillåtna temperaturområde

Meddelande:

2040 – Batteritemperatur
Lämna temperaturområdet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i batteriet när klippningen startar för låg resp. för hög

Åtgärd:

- Värm robotgräsklipparen resp. låt den svalna – beakta batteriets tillåtna temperaturområde (⇒ 6.4)

Meddelande:

2050 – Anpassa klippschemat
Förläng aktiv tid

Möjlig orsak:

- De aktiva tiderna har minskats/raderats resp. klipptiden har ökats – de sparade aktiva tiderna räcker inte till för de nödvändiga klippningarna

Åtgärd:

- Öka de aktiva tiderna (⇒ 11.7) resp. minska klipptiden (⇒ 11.7)

Meddelande:

2060 – Klippningen avslutad
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Klippningen på biytan är klar

Åtgärd:

- Placera robotgräsklipparen på klippytan och docka den för att ladda batteriet (⇒ 15.7)

Meddelande:

2070 – GPS-signal
Ingen mottagning i kanten

Möjlig orsak:

- Hela ytterkanten på ytan som ska klippas befinner sig i en radioskugga

Åtgärd:

- Upprepa kantkörningen (⇒ 11.13)
- Kontakta din STIHL servande fackhandel för en mer detaljerad diagnos

Meddelande:

2071 – GPS-signal
Ingen mottagning vid ingång 1

Möjlig orsak:

- Ingång 1 befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Ändra positionen på ingång 1 (⇒ 11.14)
-

Meddelande:

2072 – GPS-signal
Ingen mottagning vid ingång 2

Möjlig orsak:

- Ingång 2 befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Ändra positionen på ingång 2 (⇒ 11.14)
-

Meddelande:

2073 – GPS-signal
Ingen mottagning vid ingång 3

Möjlig orsak:

- Ingång 3 befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Ändra positionen på ingång 3 (⇒ 11.14)
-

Meddelande:

2074 – GPS-signal
Ingen mottagning vid ingång 4

Möjlig orsak:

- Ingång 4 befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Ändra positionen på ingång 4 (⇒ 11.14)
-

Meddelande:

2075 – GPS-signal
Ingen mottagning i önskad zon

Möjlig orsak:

- Önskad zon befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Bestäm önskad zon på nytt (⇒ 10.)
-

Meddelande:

2076 – GPS-signal
Önskad zon hittades inte

Möjlig orsak:

- Önskad zon hittades inte vid kantkörningen

Åtgärd:

- Bestäm önskad zon på nytt. Se till att önskad zon och begränsningsslingan korsar varandra (⇒ 10.)
-

Meddelande:

2077 – Önskad zon
Önskad zon utanför hemområdet

Möjlig orsak:

- Önskad zon befinner sig utanför det sparade hemområdet

Åtgärd:

- Bestäm önskad zon på nytt (⇒ 10.)
-

Meddelande:

2090 – Radiomodul
Kontakta servande fackhandel

Möjlig orsak:

- Störd kommunikation med radiomodul

Åtgärd:

- Ingen åtgärd krävs, programvaran uppdateras vid behov
 - Kontakta STIHL servande fackhandel, om problemet kvarstår
-

Meddelande:

2095 – Radiomodul
Kontakta servande fackhandel

Möjlig orsak:

- Kommunikationen med GPS-antennen är störd

Åtgärd:

- Ingen åtgärd krävs, programvaran uppdateras vid behov
 - Kontakta STIHL servande fackhandel, om problemet kvarstår
-

Meddelande:

2100 – GPS-skydd
Hemområdet har lämnats
Maskinen spärrad

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har tagits bort ur hemområdet

Åtgärd:

- Flytta tillbaka robotgräsklipparen till hemområdet och mata in PIN-koden (⇒ 5.10)
-

Meddelande:

2110 – GPS-skydd
Ny plats
Ny installation behövs

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har tagits i drift på en annan klippyta. Kabelsignalen för den andra dockningsstationen har redan sparats.

Åtgärd:

- Genomför en ny installation (⇒ 11.13)
-

Meddelande:

2400 – iMOW® återställd till fabriksinställningarna

Möjlig orsak:

- Robotgräsklipparen har återställts till fabriksinställningarna

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

4000 – Spänningsfel
Över- eller underspänning batteri

Möjlig orsak:

- Över- eller underspänning i batteriet

Åtgärd:

- Ingen åtgärd krävs, programvaran uppdateras vid behov
 - Kontakta STIHL servande fackhandel, om problemet kvarstår
-

Meddelande:

4001 – Temperaturfel
Lämna temperaturområdet

Möjlig orsak:

- Temperaturen i batteriet eller invändigt i maskinen för låg eller för hög

Åtgärd:

- Värm robotgräsklipparen eller låt den svalna – beakta batteriets tillåtna temperaturområde (⇒ 6.4)
-

Meddelande:

4002 – Överslag
se meddelande 1000

Meddelande:

4003 – Kåpan öppen
Kontrollera kåpan
Tryck därefter på OK

Möjlig orsak:

- Kåpan har öppnats

Åtgärd:

- Kontrollera kåpan och bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

4004 – Bromstid drivning överskriden
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Fel i programmet
- Kabeldragningen felaktig
- Hinder vid begränsningsslingan

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK
 - Kontrollera kabeldragningen särskilt vid hörnen med hjälp av iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
 - Ta bort hinder
-

Meddelande:

4005 – Bromstid kniv överskriden
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Fel i programmet
- Signalavbrott (t.ex. pga strömavbrott) under den automatiska klippningen

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK
 - Kontrollera dockningsstationens strömkälla – den röda LED-lampan måste lysa permanent under drift – tryck därefter på OK-knappen (⇒ 13.1)
-

Meddelande:

4006 – Laddning avbruten
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Fel i programmet
- Strömavbrott under laddningen
- Robotgräsklipparen har rullat ut ur dockningsstationen

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK
 - Kontrollera dockningsstationens strömförsörjning – den röda lysdioden blinkar långsamt när robotgräsklipparen är dockad (⇒ 13.1)
 - Kontrollera att dockningsstationen har rätt position (⇒ 9.1)
-

Meddelande:

4008 – Störning kontakt manöverenhet
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Styrkonsolen inte korrekt ilagd

Åtgärd:

- Lägg i styrkonsolen
 - Bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

4009 – Störning huvusensor
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Kåpan förskjutet

Åtgärd:

- Kontrollera kåpans position
 - Kontrollera kåpans rörlighet och rengör kåpans fäste vid behov
 - Bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

4016 – Sensoravvikelse STOP-knapp
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- Fel i programmet

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK
-

Meddelande:

4027 – STOP-knappen tryckt
Tryck OK för frigivning

Möjlig orsak:

- STOP-knappen har aktiverats

Åtgärd:

- Bekräfta meddelandet med OK

25. Felsökning

Support och hjälp för användning

Support och hjälp för användning finns att få hos en STIHL servande fackhandel.

Kontaktmöjligheter och ytterligare information finns på
<https://support.stihl.com/> oder
<https://www.stihl.com/>.

- ✘ kontakta ev. en servande fackhandel, STIHL rekommenderar en STIHL servande fackhandel.
-

Störning:

Robotgräsklipparen arbetar vid fel tid

Möjlig orsak:

- Klockslog och datum felinställda
- De aktiva tiderna felinställda

- Maskinen har tagits i bruk av en obehörig person

Åtgärd:

- Ställ in klockslog och datum (⇒ 11.10)
 - Ställ in de aktiva tiderna (⇒ 11.7)
 - Ställ in säkerhetsnivån "Medel" eller "Hög" (⇒ 11.15)
-

Störning:

Robotgräsklipparen arbetar inte under en aktiv tid

Möjlig orsak:

- Batteriet laddas
- Automatiken fränkopplad
- Den aktiva tiden fränkopplad
- Regn upptäckt
- När schematypen "Dynamiskt" är aktiverat: Klipptiden för den aktuella veckan har uppnåtts. Ingen mer klippning behövs denna vecka
- Meddelandet är aktivt
- Styrkonsolen inte korrekt ilagd
- Dockningsstationen inte ansluten till elnätet
- Tillåtet temperaturområde lämnat
- Strömavbrott

Åtgärd:

- Låt batteriet laddas klart (⇒ 15.8)
- Koppla till automatiken (⇒ 11.7)
- Aktivera den aktiva tiden (⇒ 11.7)
- Ställ in regnsensorn (⇒ 11.11)
- Ingen ytterligare åtgärd nödvändig. Klippningarna fördelas automatiskt över veckan vid schematypen "Dynamiskt" – aktivera klippningen i menyn "Start" vid behov (⇒ 11.5)
- Åtgärda den visade störningen och bekräfta meddelandet med OK (⇒ 24.)
- Lägg i styrkonsolen (⇒ 15.2)
- Kontrollera dockningsstationens strömkälla (⇒ 9.3)

- Värm robotgräsklipparen eller låt den svalna – normalt temperaturområde för drift av robotgräsklipparen: +5 °C till +40 °C. Din servande fackhandel har en detaljerad information om detta. ✘
 - Kontrollera strömförsörjningen. Robotgräsklipparen kontrollerar kabelförbindningen regelbundet. När den känner av kabelförbindningen igen fortsätter den med den avbrutna klippningen. Det kan därför ta flera minuter efter strömavbrottet innan klippningen fortsätter automatiskt igen. Avstånden mellan de regelbundna kontrollerna blir större ju längre strömavbrottet varar.
-

Störning:

Robotgräsklipparen klipper inte efter aktivering av menyn "Start"

Möjlig orsak:

- Batteriladdningen inte tillräcklig
- Regn upptäckt
- Styrkonsolen inte korrekt ilagd
- Meddelandet är aktivt
- Anrop har aktiverats på dockningsstationen

Åtgärd:

- Ladda batteriet (⇒ 15.8)
 - Ställ in regnsensorn (⇒ 11.11)
 - Lägg i styrkonsolen (⇒ 15.2)
 - Åtgärda den visade störningen och bekräfta meddelandet med OK (⇒ 24.)
 - Avsluta anrop eller menyn "Start" på nytt efter dockningen
-

Störning:

Robotgräsklipparen arbetar inte, men på displayen visas ingenting

Möjlig orsak:

- Maskinen är i Standby

- Batteriet defekt

Åtgärd:

- Tryck på en valfri knapp för att väcka robotgräsklipparen – statusmenyn visas (⇒ 11.2)
- Byt batteriet (✘)

Störning:

Robotgräsklipparen är högljudd och vibrerar

Möjlig orsak:

- Kniven är skadad
- Klippaggregatet är mycket smutsigt

Åtgärd:

- Byt kniven – ta bort hinder på gräsmattan (⇒ 16.4), (✘)
- Rengör klippaggregatet (⇒ 16.2)

Störning:

Dåligt bioklipp- resp. klippresultat

Möjlig orsak:

- Gräset är för högt i förhållande till klipphöjden
- Gräsmattan är mycket våt
- Kniven är slö eller utsliten
- De aktiva tiderna räcker inte till – klipptiden för kort
- Storleken på ytan som ska klippas felinställd
- Klippyta med mycket högt gräs
- Långa regnperioder

Åtgärd:

- Ställ in klipphöjden (⇒ 9.5)
- Ställ in regnsensorn (⇒ 11.11)
Ändra de aktiva tiderna (⇒ 11.7)
- Byt kniven (⇒ 16.4), (✘)
- Öka resp. komplettera de aktiva tiderna (⇒ 11.7)
Öka klipptiden (⇒ 11.7)
- Skapa ett nytt klippschema (⇒ 11.7)

- Robotgräsklipparen behöver upp till 2 veckor för att få ett bra klippresultat, beroende på storleken på gräsmattan som ska klippas.
- Tillåt klippning vid regn (⇒ 11.11)
Öka de aktiva tiderna (⇒ 11.7)

Störning:

Displayen visar ett främmande språk

Möjlig orsak:

- Språkställningen har ändrats

Åtgärd:

- Ställ in språket (⇒ 11.10)

Störning:

På klippytan uppstår bruna jordplättar

Möjlig orsak:

- Klipptiden är för lång i förhållande till ytan som ska klippas
- Begränsningsslingan har placerats ut i för små radier
- Storleken på ytan som ska klippas felinställd

Åtgärd:

- Minska klipptiden (⇒ 11.7)
- Korrigera utplaceringen av begränsningsslingan (⇒ 12.)
- Skapa ett nytt klippschema (⇒ 11.7)

Störning:

Klippningarna är betydligt kortare än vanligt

Möjlig orsak:

- Gräset är mycket högt eller för vått
- Maskinen (klippaggregat, drivhjul) är mycket smutsigt

- Batteriet är i slutet av dess livslängd

Åtgärd:

- Ställ in klipphöjden (⇒ 9.5)
Ställ in regnsensorn (⇒ 11.11)
Ändra de aktiva tiderna (⇒ 11.7)
- Rengör maskinen (⇒ 16.2)
- Byt batteriet – beakta motsvarande rekommendation på displayen (✘), (⇒ 24.)

Störning:

Robotgräsklipparen är dockad, men batteriet laddas inte

Möjlig orsak:

- Batteriet behöver inte laddas
- Dockningsstationen inte ansluten till elnätet
- Dockningen felaktig
- Laddningskontakterna korroderade

Åtgärd:

- Ingen åtgärd nödvändig – batteriet laddas automatiskt när en viss spänning underskrids
- Kontrollera dockningsstationens strömkälla (⇒ 9.8)
- Ställ robotgräsklipparen på ytan som ska klippas och skicka tillbaka den till dockningsstationen (⇒ 11.6), kontrollera samtidigt att dockningen är felfri – korrigera dockningsstationens placering vid behov (⇒ 9.1)
- Byt laddningskontakterna (✘)

Störning:

Dockningen fungerar inte

Möjlig orsak:

- Ojämheter i dockningsstationens infartsområde
- Smutsiga drivhjul resp. smutsig bottenplatta
- Begränsningsslingan har placerats ut felaktigt vid dockningsstationen

- Begränsningsslingans ändrar har inte kortats

Åtgärd:

- Åtgärda ojämnheter i infartsområdet (⇒ 9.1)
- Rengör drivhjulen och dockningsstationens bottenplatta (⇒ 16.2)
- Placera ut begränsningsslingan på nytt – se till att den placeras ut rätt vid dockningsstationen (⇒ 9.9)
- Korta av begränsningsslingan enligt beskrivningen och placera ut den utan extra längd – rulla inte upp de utstående ändarna (⇒ 9.10)

Störning:

Robotgräsklipparen kör förbi dockningsstationen eller dockar snett.

Möjlig orsak:

- Kabelsignalen störs av yttre påverkan
- Begränsningsslingan har placerats ut felaktigt vid dockningsstationen

Åtgärd:

- Koppla robotgräsklipparen till dockningsstationen igen – se till att robotgräsklipparen står rakt i dockningsstationen vid kopplingen (⇒ 11.15)
- Placera ut begränsningsslingan på nytt – se till att den placeras ut rätt vid dockningsstationen (⇒ 9.9)
Kontrollera att begränsningsslingans ändrar är ordentligt anslutna till dockningsstationen (⇒ 9.10)

Störning:

Robotgräsklipparen har kört över begränsningsslingan

Möjlig orsak:

- Begränsningsslingan har placerats ut felaktigt – avstånden stämmer inte

- Ytan som ska klippas har en för stor lutning
- Störningsfält påverkar robotgräsklipparen

Åtgärd:

- Kontrollera begränsningsslingans utplacering (⇒ 11.13), kontrollera avstånden med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Kontrollera begränsningsslingans utplacering, spärra zoner med för stor stigning (⇒ 11.13)
- Kontakta en STIHL servande fackhandel (✂)

Störning:

Robotgräsklipparen fastnar ofta

Möjlig orsak:

- Klipphöjden för låg
- Drivhjulen smutsiga
- Fördjupningar i och hinder på ytan som ska klippas

Åtgärd:

- Öka klipphöjden (⇒ 9.5)
- Rengör drivhjulen (⇒ 16.2)
- Fyll i hål i ytan som ska klippas, installera spärrade ytor runt hinder som störande rötter, ta bort hinder (⇒ 12.)

Störning:

Stötsensorn aktiveras inte när robotgräsklipparen stöter emot ett hinder

Möjlig orsak:

- Lågt hinder (under 10 cm)
- Hindret sitter inte fast i marken – t.ex. fallfrukt eller en tennisboll

Åtgärd:

- Ta bort hindret eller avgränsa det med en spärrad yta (⇒ 12.9)
- Ta bort hindret

Störning:

Körspår i ytterkanten på ytan som ska klippas

Möjlig orsak:

- Kantklippning sker för ofta
- För lång klipptid
- Aktiverade ingångar
- Batteriet laddas mycket ofta i slutet av dess livslängd
- Förskjuten körning hemåt (korridor) inte inkopplad

Åtgärd:

- Koppla från kantklippningen eller minska den till en gång per vecka (⇒ 11.13)
- Minska klipptiden
- Starta alla klippningar vid dockningsstationen på lämpliga klippytor (⇒ 11.14)
- Byt batteriet – följ rekommendationen på displayen (✂), (⇒ 24.)
- Koppla till förskjuten körning hemåt (korridor) (⇒ 11.13)

Störning:

Oklippt gräs i ytterkanten på ytan som ska klippas

Möjlig orsak:

- Kantklippningen frånkopplad
- Begränsningsslingan utplacerad ojämnt
- Gräset är utanför knivens räckvidd

Åtgärd:

- Klipp kanten en eller två gånger per vecka (⇒ 11.13)
- Kontrollera begränsningsslingans utplacering (⇒ 11.13), kontrollera avstånden med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Klipp de oklippta områdena regelbundet med en lämplig grästrimmer

Störning:

Ingen kabelsignal

Möjlig orsak:

- Dockningsstationen frånkopplad – ingen LED lyser
- Dockningsstationen inte ansluten till elnätet – ingen LED lyser
- Begränsningsslingan inte ansluten till dockningsstationen – röd LED blinkar (⇒ 13.1)
- Begränsningsslingan avbruten – röd LED blinkar (⇒ 13.1)
- Robotgräsklipparen och dockningsstationen är inte kopplade
- Defekt i elektroniken – LED blinkar SOS (⇒ 13.1)

Åtgärd:

- Koppla in dockningsstationen (⇒ 13.1)
- Kontrollera dockningsstationens strömkälla (⇒ 9.8)
- Anslut begränsningsslingan till dockningsstationen (⇒ 9.10)
- Sök kabelbrottet (⇒ 16.7), reparera sedan begränsningsslingan med kabelkopplingar (⇒ 12.16)
- Koppla robotgräsklipparen och dockningsstationen (⇒ 11.15)
- Kontakta servande fackhandel (☒)

Störning:

LED på dockningsstationen blinkar SOS

Möjlig orsak:

- Begränsningsslingans minsta längd har underskridits
- Defekt i elektroniken

Åtgärd:

- Installera tillbehör (AKM 100) (☒)
- Kontakta servande fackhandel (☒)

Störning:

Robotgräsklipparen tar inte emot någon GPS-signal

Möjlig orsak:

- Kopplar upp mot satelliterna just nu
- 3 eller färre satelliter inom räckvidden
- Maskinen befinner sig i radioskugga

Åtgärd:

- Ingen åtgärd nödvändig, uppkopplingen kan ta några minuter
- Flytta maskinen resp. ta bort störande hinder (t.ex. träd, utetak)

Störning:

Robotgräsklipparen kan inte koppla upp mot mobilnätet

Möjlig orsak:

- Klippytan befinner sig i radioskugga
- Radiomodulen inte aktiverad

Åtgärd:

- Låt din STIHL servande fackhandel aktivera radiomodulen (☒)

Störning:

Robotgräsklipparen kan inte nås via appen

Möjlig orsak:

- Radiomodulen inaktiv
- Robotgräsklipparen i standby
- Ingen internetanslutning
- Robotgräsklipparen har inte kopplats till rätt epostadress

Åtgärd:

- Radiomodulen kopplas från under kopplingen. Därefter aktiveras den igen och robotgräsklipparen kan nås
- Aktivera robotgräsklipparen med ett knapptryck, ställ in energiläget "Standard" (⇒ 11.10)
- Anslut den enhet som appen är installerad på till internet

– Korrigera epostadressen (⇒ 10.)

26. Serviceschema

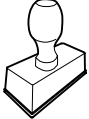
26.1 Överlämningsbekräftelse

Modell: _____

Serienummer:

□	□	□	□	□	□	□	□	□
---	---	---	---	---	---	---	---	---

Datum: ____/____/____




Nästa service

Datum: ____/____/____

26.2 Servicebekräftelse

Överlämna denna bruksanvisning till din STIHL servande fackhandel vid underhåll.

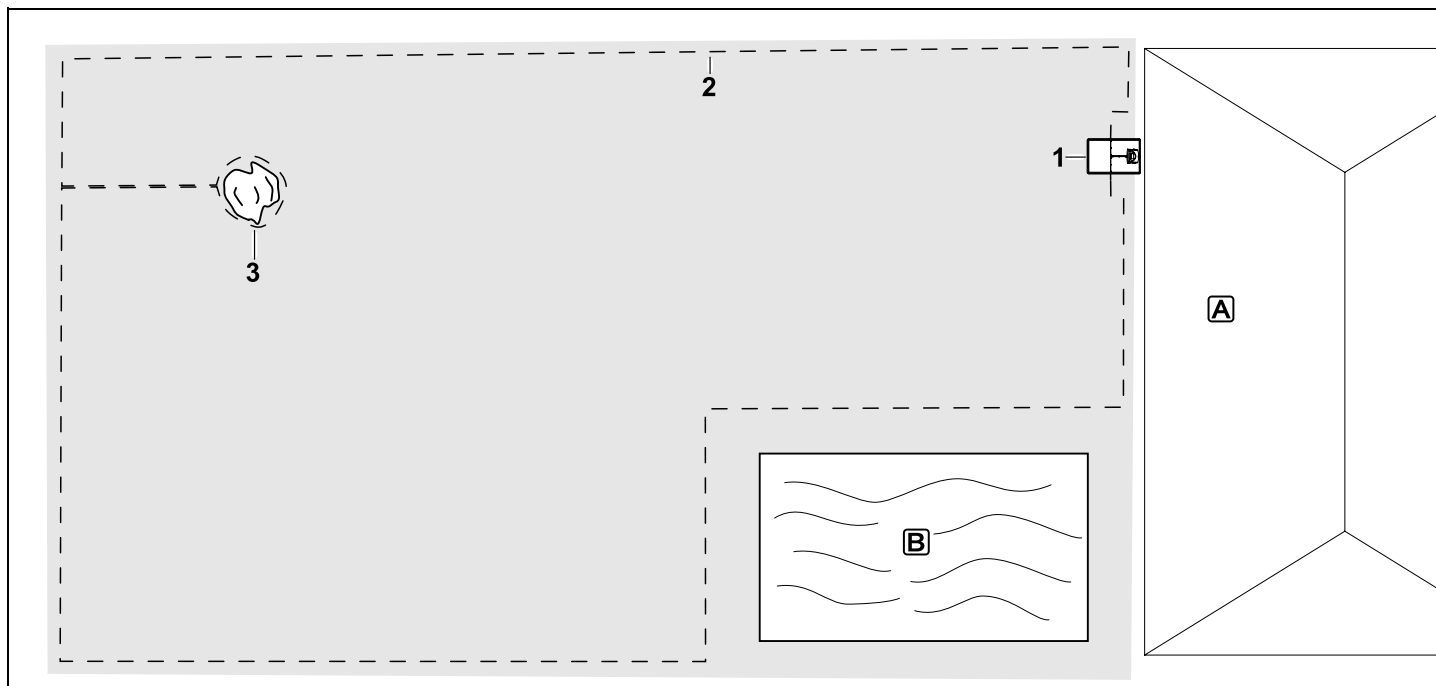
Denna bekräftar i de förtryckta fälten att servicearbetena har genomförts.

 Service utförd den

 Datum för nästa service



27. Installationsexempel



Ytan som ska klippas är rektangulär, med enskilda träd och en pool

Dockningsstation:

Placering (1) direkt vid huset **A**

Spärrad yta:

Installation runt det fristående trädet (3), med utgångspunkt från en förbindelsesträcka som har installerats vinkelrätt mot kanten.

Pool:

Av säkerhetsskäl (föreskrivet kabelavstånd) placeras begränsningsslingan (2) ut runt poolen **B**.

Kabelavstånd: (⇒ 12.5)

Avstånd till kanten: **33 cm**

Avstånd till en angränsande, körbar yta (t.ex. gångstig) med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm: **0 cm**

Avstånd runt trädet: **33 cm**

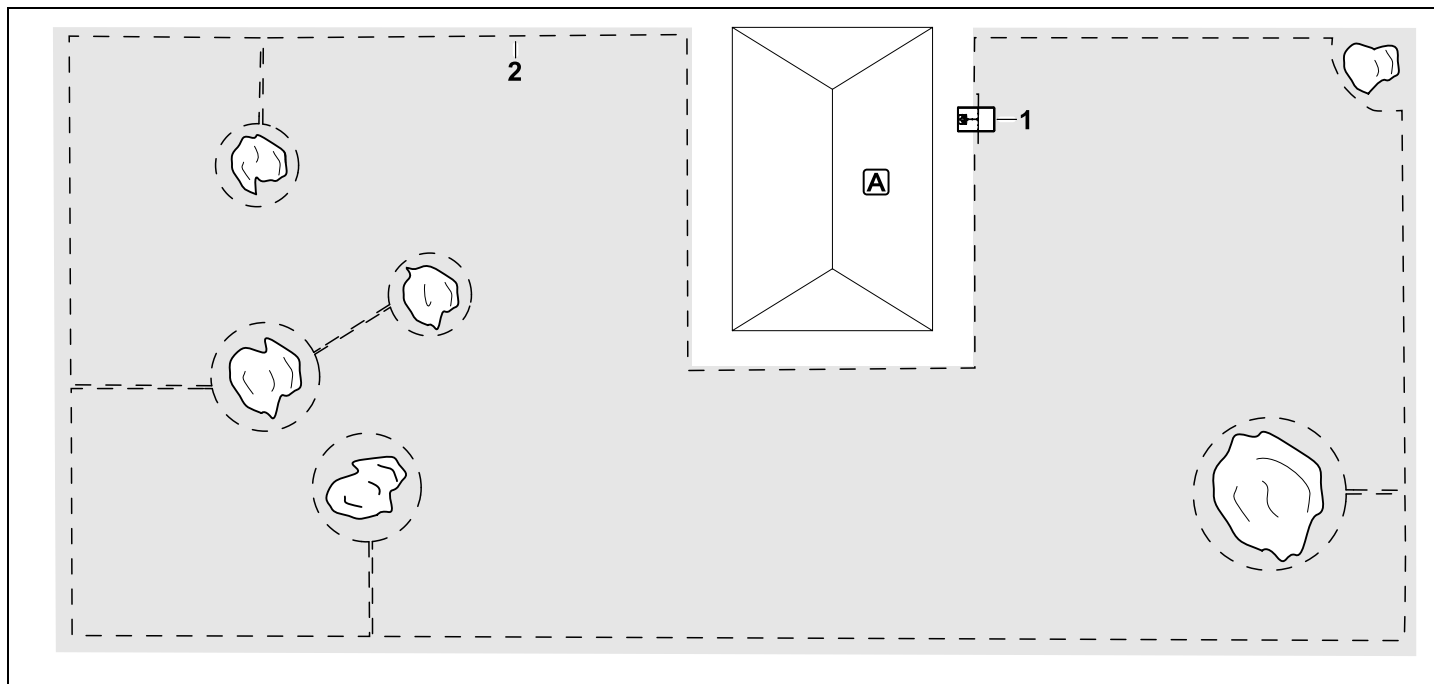
Avstånd till vattenytan: **100 cm**

Programmering:

Ingen annan anpassning är nödvändig efter att storleken på ytan som ska klippas har bestämts.

Särdrag:

Klipp de oklippta områdena runt poolen regelbundet manuellt eller med en lämplig grässtrimmer.



Ytan som ska klippas är u-formad, med flera fristående träd

Dockningsstation:

Placering (1) direkt vid huset **A**

Spärrade ytor:

Installation runt de fristående träden, med utgångspunkt från förbindelsesträcker som har installerats vinkelrätt mot kanten (2) – 2 spärrade ytor är anslutna till varandra med en förbindelsesträcka.

Kabelavstånd: (⇒ 12.5)

Avstånd till kanten: **33 cm**

Avstånd till en angränsande, körbar yta (t.ex. gångstig) med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm: **0 cm**

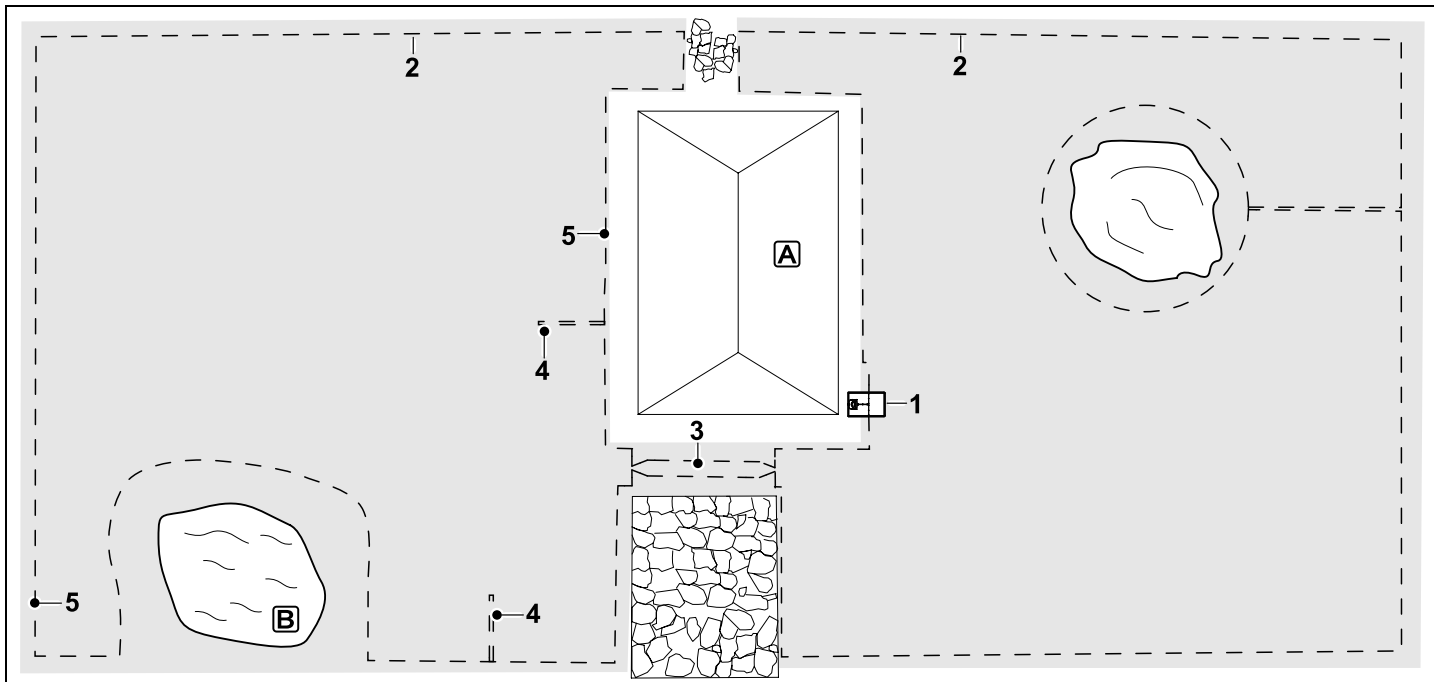
Avstånd runt träden: **33 cm**

Programmering:

Ingen annan anpassning är nödvändig efter att storleken på ytan som ska klippas har bestämts.

Särdrag:

Träd i hörnet på ytan som ska klippas – klipp området bakom det avgränsade trädet regelbundet med en lämplig grässtrimmer eller låt stå vildvuxet.



Ytan som ska klippas är tvådelad, med en damm och ett fristående träd

Dockningsstation:

Placering (1) direkt vid huset **A**

Spärrad yta:

Installation runt det fristående trädet, med utgångspunkt från en förbindelsesträcka som har installerats vinkelrätt mot kanten.

Damm:

Av säkerhetsskäl (föreskrivet kabelavstånd) placeras begränsningsslingan (2) ut runt dammen **B**.

Kabelavstånd: (⇒ 12.5)

Avstånd till kanten: **33 cm**

Avstånd till en angränsande, körbar yta (t.ex. gångstig) med en kant som måste

övervinnas som är lägre än +/- 1 cm: **0 cm**

Avstånd runt trädet: **33 cm**

Avstånd till vattenytan: **100 cm**

Passage:

Installation av en passage (3).
Kabelavstånd: **27 cm** (⇒ 12.11)

Söktrådar:

Installation av två söktrådar (4) för funktionen förskjuten körning hemåt. (⇒ 11.13)

Minsta avstånd från passagens infart: **2 m**

Beakta det minsta avståndet till hörnen. (⇒ 12.12)

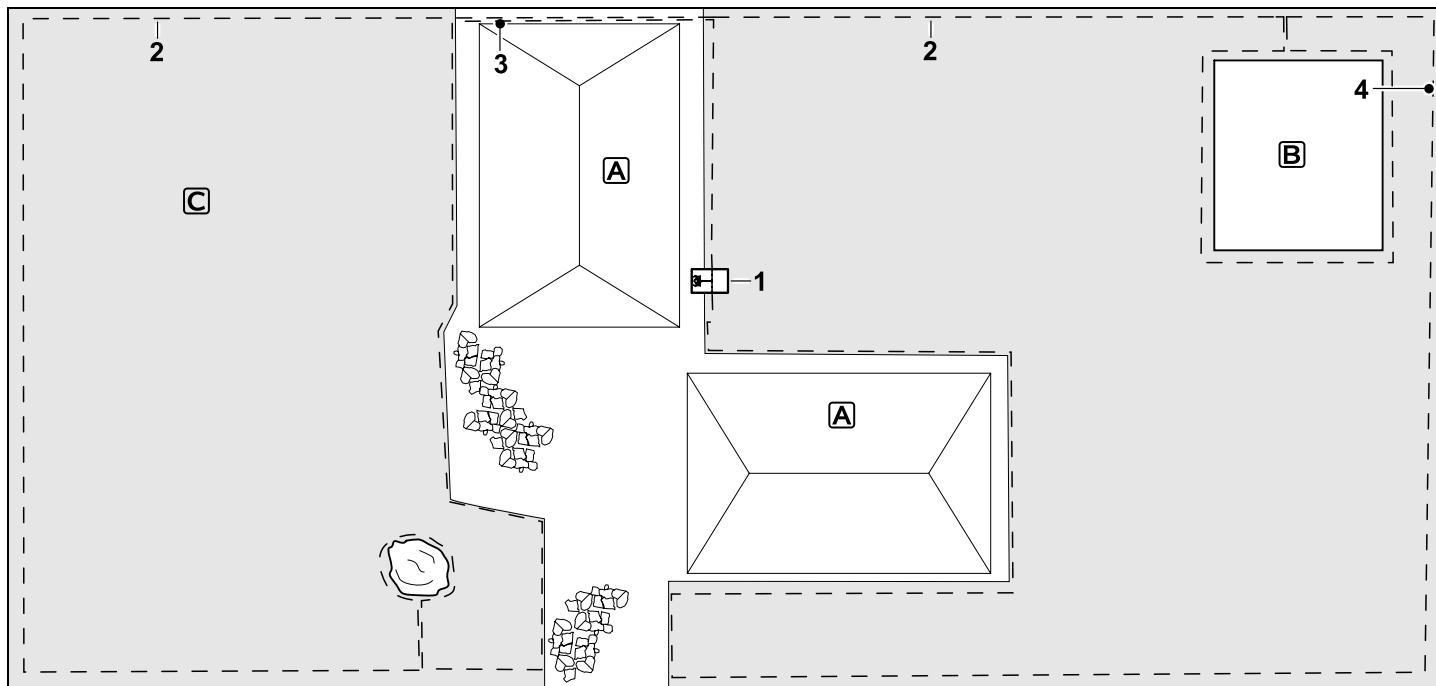
Programmering:

Bestäm den totala storleken på ytan som ska klippas och programmera 2

ingångar (5) (i närheten av dockningsstationen och i tätt vinklade hörn vid dammen) (⇒ 11.14)

Särdrag:

Klipp de oklippta områdena, t.ex. runt dammen, regelbundet manuellt eller med en lämplig grässtrimmer.



Tvådelad yta som ska klippas – robotgräsklipparen kan inte köra själv från den ena till den andra ytan som ska klippas.

Dockningsstation:

Placering (1) direkt bredvid husen **A**

Spärrade ytor:

Installation runt det fristående trädet och runt trädgårdslandet **B**, med utgångspunkt från en förbindelsesträcka som har installerats vinkelrätt mot kanten.

Kabelavstånd: (⇒ 12.5)

Avstånd till en angränsande, körbar yta (t.ex. altan) med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm: **0 cm**
 Avstånd till höga hinder: **33 cm**
 Avstånd till trädet: **33 cm**

Minsta kabelavstånd i de trånga passagera bakom trädgårdslandet: **54 cm**

Biyta:

Installation av en biyta **C**, placera förbindelsesträcka (3) i en kabelkanal på altanen.

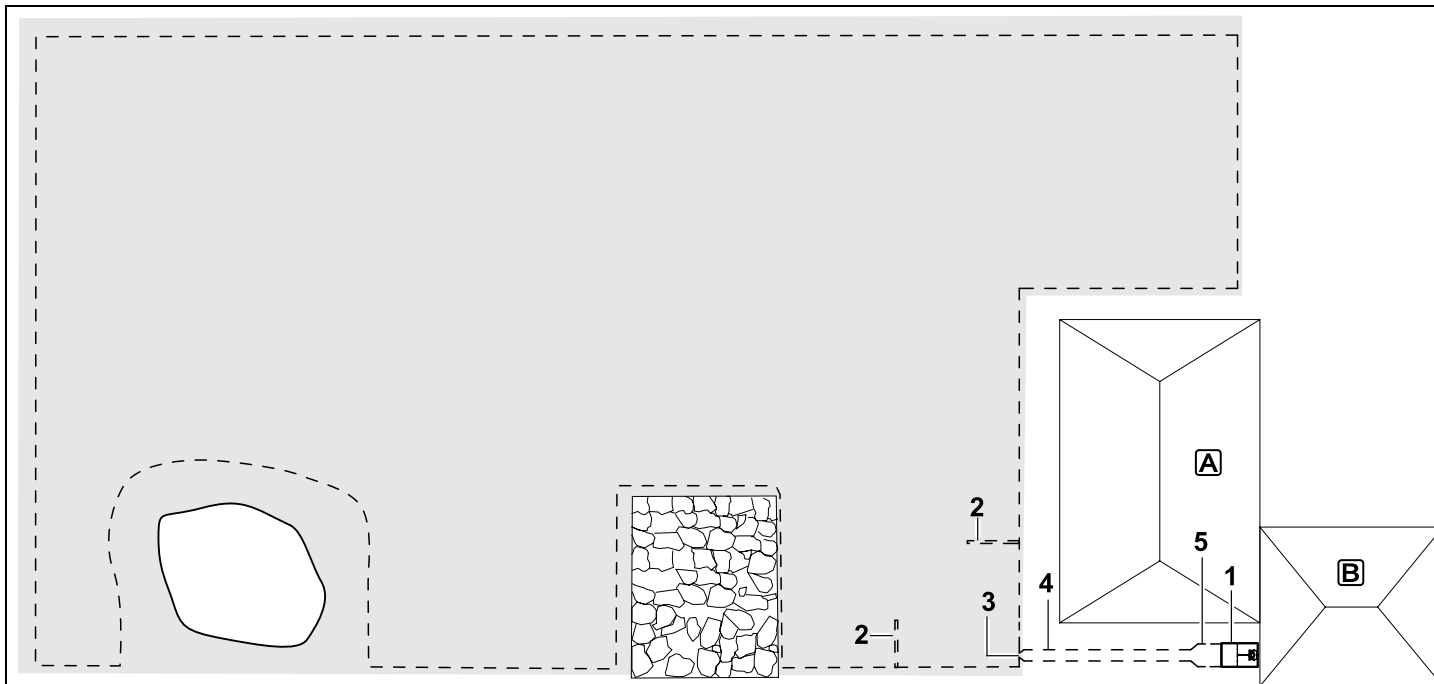
Programmering:

Bestäm storleken på klippytan (utan biyta), programmera 1 ingång (4) i den trånga passagen för funktionen för förskjuten körning hemåt (⇒ 11.13) – hur ofta start ska ske är 2 av 10 körstarter (⇒ 11.14)

Särdrag:

Placera robotgräsklipparen på biytan flera gånger per vecka och aktivera menyn "Start". (⇒ 11.5)

Beakta klippeffekten. (⇒ 14.4)
 Installera två åtskilda klippytor med 2 dockningsstationer vid behov.



Klippyta med en extern dockningsstation (1)

Dockningsstation:

Placering (1) direkt vid garaget **B**) och bakom huset **A**).

Kabelavstånd: (⇒ 12.5)

Avstånd till kanten: **33 cm**

Avstånd till en angränsande, körbar yta (t.ex. altan) med en kant som måste övervinnas som är lägre än +/- 1 cm: **0 cm**
Avstånd till vattenytan: **100 cm**

Sökrådar:

Installation av två sökrådar (2) för funktionen förskjuten körning hemåt. (⇒ 11.13)

Minsta avstånd från passagens infart: **2 m**

Beakta det minsta avståndet till hörnen.

(⇒ 12.12)

Programmering:

Bestämning av storleken på ytan som ska klippas och bestämning av minst en ingång utanför dockningsstationens passage.(⇒ 11.14)

Särdrag:

Installation av en passage (4) med trattformad infart (3). (⇒ 12.11)

Kabelavstånd: 27 cm

Passagen (4) leder till den externa dockningsstationen (1). En meter från dockningsstationen ska kabelavståndet i passagen breddas till samma bredd som grundplattan (5). (⇒ 9.9)
Kontrollera så att tillräckligt med utrymme finns vid en passage och bredvid dockningsstationen.

Arvoisa asiakas,

kiitämme sinua STIHLin tuotteen valinnasta! STIHL kehittää ja valmistaa huippuluokan tuotteita pitäen suunnittelun lähtökohhtana asiakkaidensa tarpeita. Näin pystymme tarjoamaan asiakkaillemme tuotteita, jotka toimivat luotettavasti myös äärimmäisen vaativissa olosuhteissa.

STIHL tunnetaan myös erinomaisesta asiakaspalvelustaan. Jälleenmyyjämme huolehtivat sekä asiantuntevasta neuvonnasta ja opastuksesta että kattavien teknisten palvelujen tarjoamisesta.

Kiitämme sinua STIHLiä kohtaan osoittamastasi luottamuksesta. Toivomme, että olet tyytyväinen hankkimaasi STIHL-tuotteeseen.



Tri Nikolas Stihl

TÄRKEÄÄ! LUE OPAS ENNEN KÄYTTÖÄ JA SÄILYTÄ SE VASTAISTA KÄYTTÖÄ VARTEN.

1. Sisällysluettelo

Tätä käyttöopasta koskevia tietoja	186	Pitkäaikaissäilytys	199
Yleistä	186	Hävittäminen	199
Maaversiot	187	Kuvasymbolien selitykset	200
Käyttöoppaan lukuohjeet	187	Toimitussisältö	200
Laitekuvaus	188	Ensiasennus	201
Robottiruohonleikkuri	188	Latausasemaa koskevia ohjeita	205
Latausasema	189	Latausaseman liitännät	207
Ohjauskonsoli	190	Verkkojohdon liittäminen latausasemaan	208
Robottiruohonleikkurin toimintatapa	191	Asennustarvikkeet	209
Toimintaperiaate	191	Leikkuukorkeuden säätäminen	209
Manuaalinen leikkuu	192	Ohjeita ensimmäiseen asennukseen	209
Turvallitteet	192	Kielen, päivämäärän ja kellonajan asettaminen	210
STOP-näppäin	192	Latausaseman asentaminen	210
Laitelukko	192	Rajauslangan sijoitus	211
Suojakannet	193	Rajauslangan liittäminen	214
Kaksikäsinen käyttö	193	Robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitännän luominen	218
Törmäystunnistin	193	Asennuksen tarkastaminen	220
Nostosuoja	193	Robottiruohonleikkurin ohjelmoiminen	221
Kallistustunnistin	193	Ensiasennuksen lopetus	222
Näytön valo	193	Ensimmäinen leikkuu ensiasennuksen jälkeen	222
PIN-kysely	193	iMOW® -sovellus	222
GPS-suojaja	193	Valikko	223
Turvallisuutesi vuoksi	193	Käyttöohjeita	223
Yleistä	193	Tilanäyttö	224
Vaatetus ja varusteet	195	Infoalue	225
Varoitus sähkövirran aiheuttamasta vaarasta	195	Päävalikko	226
Akku	195	Käynnistys	226
Laitteen kuljetus	196	Paluu latausasemaan	226
Ennen käyttöönottoa	196	Leikk.ohjelma	226
Ohjelmointi	197	Lisää	228
Käytön aikana	197	Asetukset	228
Huolto ja korjaukset	198		

iMOW® – laiteasetukset	228	Kotialue (RMI 632 C, RMI 632 PC)	245	EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus	
Sadetunnistimen säätäminen	229	Manuaalinen leikkuu	245	Akkukäyttöinen	
Tilanäytön säätäminen	229	Laitteen käyttöönotto	245	robottiruohonleikkuri (RMI) ja latausasema (ADO)	258
Asennus	229	Valmistelu	245	Tekniset tiedot	259
Aloituspisteiden asettaminen	230	Ohjauskonsolin irrottaminen ja kiinnittäminen	245	Ilmoitukset	260
Turvallisuus	231	Ohjelmoinnin muuttaminen	246	Vianetsintä	267
Huolto	232	Automaattinen leikkuu	247	Huolto-ohjelma	271
Tiedot	232	Leikkuu toiminta-ajoista riippumatta	247	Luovutustodistus	271
Rajauslanka	234	Manuaalinen leikkuu	248	Huoltotodistus	271
Rajauslangan sijoituksen suunnitteleminen	234	Robottiruohonleikkurin siirtäminen latausasemaan	248	Asennusesimerkit	272
Piirroksen tekeminen leikkuualueesta	235	Akun lataaminen	248		
Rajauslangan sijoitus	235	Huolto	249		
Rajauslangan liittäminen	235	Huolto-ohjelma	249		
Langan etäisyydet – iMOW® Rulerin käyttö	236	Laitteen puhdistaminen	249		
Terävät kulmat	237	Leikkuuterän kulumisrajojen tarkastaminen	250		
Kapeat kohdat	237	Leikkuuterän irrotus ja asennus	250		
Yhdyspolkujen asentaminen	237	Leikkuuterän teroitus	251		
Estoalueet	238	Vääntiölevyn irrotus ja asennus	251		
Sivualueet	239	Langan vaurion etsiminen	252		
Kujat	239	Varastointi ja talvisäilytys	253		
Hakusilmukat siirrettyä latausasemaan ajoa varten	240	Latausaseman irrotus	254		
Reunakohtien tarkka leikkuu	241	Varaosat	255		
Laskeva rinne rajauslankaa pitkin	242	Lisävarusteet	255		
Varalankojen asentaminen	242	Kulumisen minimointi ja vaurioiden ehkäisy	255		
Lankaliittimien käyttö	242	Ympäristönsuojelu	255		
Lyhyet reunaetäisyydet	243	Akun irrotus	256		
Latausasema	243	Kuljetus	258		
Latausaseman käyttöosat	243	Laitteen nostaminen tai kantaminen	258		
Ruohonleikkuuohjeita	244	Laitteen sitominen kiinni	258		
Yleistä	244	Vaatimustenmukaisuusvakuutus	258		
Allesilppuava leikkuu	244				
Toiminta-ajat	244				
Leikkuun kesto	245				

2. Tätä käyttöopasta koskevia tietoja

2.1 Yleistä

Tämä käyttöopas on EY-direktiivin 2006/42/EC mukainen valmistajan **alkuperäiskäyttöopas**.

STIHL pyrkii jatkuvasti kehittämään tuotevalikoimaansa ja siksi pidätämme oikeuden toimitussisällön muotoa, tekniikkaa ja varustusta koskeviin muutoksiin.

Tämän vuoksi tässä käyttöoppaassa julkaistujen tietojen ja kuvien pohjalta ei voi esittää mitään vaateita.

Näissä käyttöohjeissa on mahdollisesti kuvattu malleja, joita ei ole saatavilla kaikissa maissa.

Tämä käyttöopas on tekijänoikeudellisesti suojattu. Kaikki oikeudet pidätetään, mukaan lukien oikeus monistamiseen, kääntämiseen ja käsittelyyn sähköisissä järjestelmissä.

2.2 Maaversiot

STIHL toimittaa laitteet toimitusmaan mukaan erilaisilla pistokkeilla ja katkaisimilla varustettuna.

Kuvissa olevissa laitteissa on europistokkeet. Toisenlaisilla pistokkeilla varustetut laitteet liitetään verkkoon vastaavasti.

2.3 Käyttöoppaan lukuohjeet

Laitteen käsittelyvaiheet on selostettu kuvien ja tekstien avulla.

Kaikki laitteeseen kiinnitetyt kuvasymbolit on selitetty tässä käyttöoppaassa.

Katselusuunta:

Katselusuunta, kun käyttöoppaassa lukee "**vasen**" ja "**oikea**":
Käyttäjä seisoo koneen takana ja katsoo ajosuuntaan.

Kappaleviite:

Viittaukset lisätietoja sisältäviin kappaleisiin on merkitty nuolella. Alla on esimerkki viittauksesta kappaleeseen: (⇒ 3.)

Tekstikohtien merkintä:

Erilaiset tekstikohdat on erotettu toisistaan merkitsemällä ne erilaisin luettelomerkein seuraavissa esimerkeissä kuvatulla tavalla.

Käsittelyvaiheet, jotka vaativat käyttäjän toimia:

- Avaa ruuvitaltalla ruuvi (1) ja kytke vipu (2) ...

Yleiset luettelot:

- tuotteen käyttö urheilutapahtumissa tai kilpailuissa

Varoituksia tai lisäohjeita sisältävät tekstit:

Varoituksia tai lisäohjeita sisältävät tekstit on merkitty seuraavassa kuvatuilla symboleilla, jotta ne erottuvat selkeästi muista ohjeista:



Vaara!

Onnettomuusvaara, josta voi aiheutua vakavia henkilövahinkoja. Laitteen käytössä on ehdottomasti noudatettava tai vältettävä tiettyjä toimenpiteitä.



Varoitus!

Henkilövahinkojen vaara. Laitteen käytössä on noudatettava kyseessä olevan kohdan ohjeita henkilövahinkojen välttämiseksi.



Varo!

Pienten vammojen ja esinevahinkojen vaara, joka voidaan välttää ohjeita noudattamalla.



Ohje

Tietoja laitteen oikeasta käyttötavasta ja virheellisen käytön välttämisestä.

Tekstit, joissa on kuvaviittauksia:

Laitteen käyttöä havainnollistavat kuvat ovat käyttöoppaan alussa.

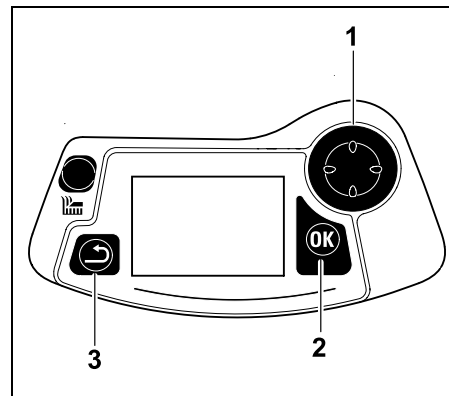
Kamerasymboli toimii linkkinä kuvasivuilla olevien kuvien ja niitä vastaavien tekstikohtien välillä.



Kuvat ja kuvatekstit:

Kuvissa näkyvät käsittelyvaiheet on selostettu kuvan alapuolella. Vastaavat numeroviittaukset on merkitty tekstissä esiintyvien termien perään.

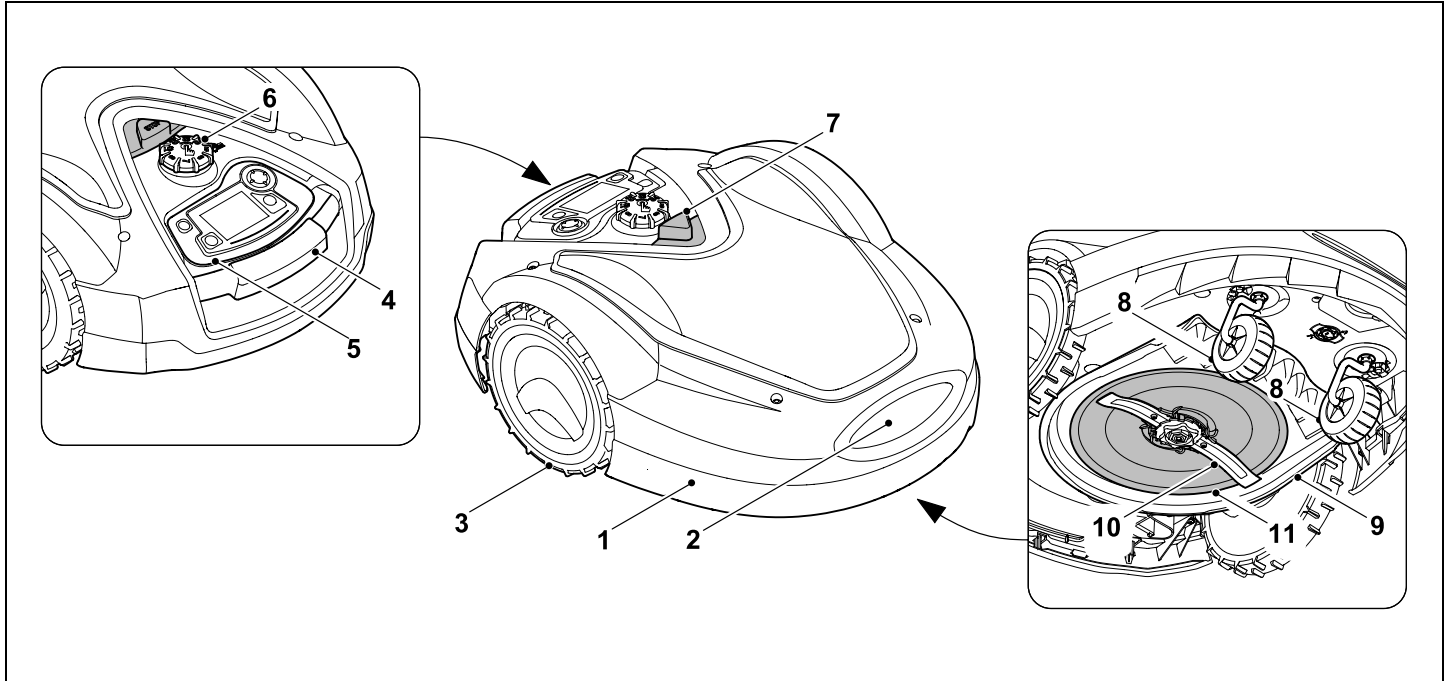
Esimerkki:



Ristinäppäimellä (1) siirrytään valikoissa, OK-näppäimellä (2) hyväksytään asetukset ja avataan valikot. Paluunäppäimellä (3) siirrytään pois valikoista.

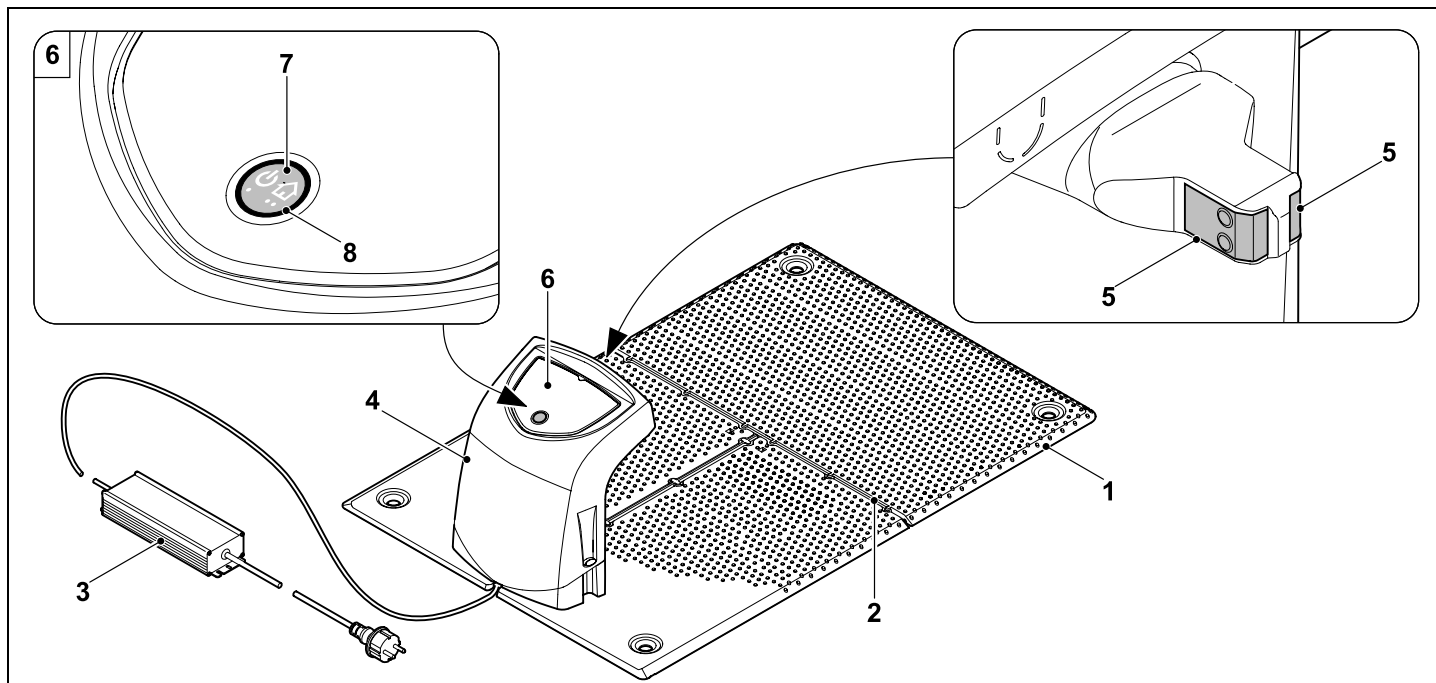
3. Laitekuvaus

3.1 Robottiruohonleikkuri



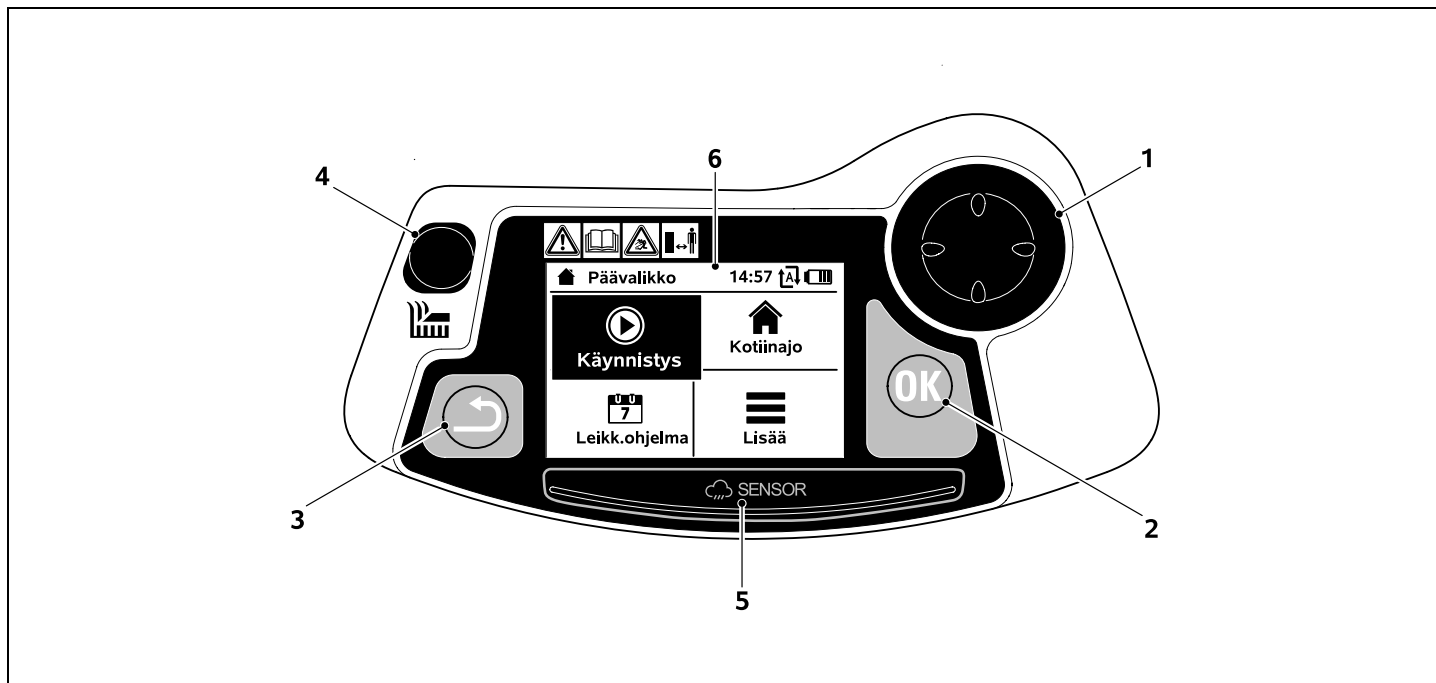
- | | | | |
|---|--|----|------------------------------------|
| 1 | Liikkuva kansi (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 9 | Leikkuupöytä |
| 2 | Latauskoskettimet:
Latausaseman koskettimet | 10 | Kaksoishiottu leikkuuterä (⇒ 16.4) |
| 3 | Takapyörä | 11 | Vääntiölevy |
| 4 | Kantokahva (⇒ 21.1) | | |
| 5 | Irrotettava ohjauskonsoli (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | | |
| 6 | Leikkuukorkeuden säädön
kääntökahva (⇒ 9.5) | | |
| 7 | STOP-näppäin (⇒ 5.1) | | |
| 8 | Etupyörä | | |

3.2 Latausasema



- 1 Pohjalevy
- 2 Johto-ohjaimet rajauslangan vetämiseen (⇒ 9.10)
- 3 Verkko-osa
- 4 Irrotettava suojus (⇒ 9.2)
- 5 Latauskoskettimet:
koskettimet robottiruohonleikkurille
- 6 Käyttöpaneeli,
jossa näppäin ja LED(⇒ 13.1)
- 7 Näppäin
- 8 LED-ilmaisain

3.3 Ohjauskonsoli



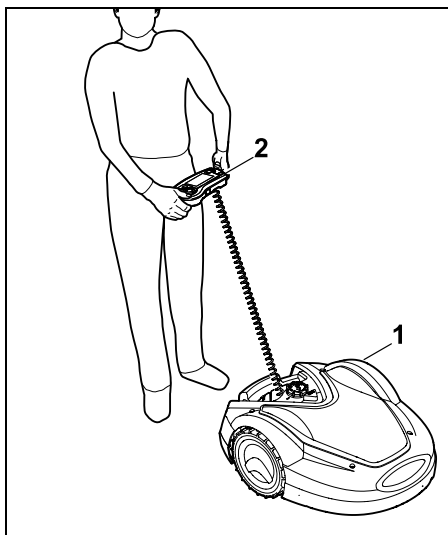
- 1 Ristinäppäin
Robottiruohonleikurin
ohjaus (⇒ 15.6)
Valikoissa liikkuminen (⇒ 11.1)
- 2 OK-näppäin:
Manuaalinen leikkuu (⇒ 15.6)
Valikoissa liikkuminen (⇒ 11.1)
- 3 Takaisin:
Valikoissa liikkuminen (⇒ 11.1)
- 4 Leikkuupainike:
Manuaalinen leikkuu (⇒ 15.6)
Toiminta-ajoista riippumaton
leikkuu (⇒ 15.5)
- 5 Sadetunnistin (⇒ 11.11)
- 6 Graafinen näyttö



STIHLin
robottiruohonleikkuria voi
käyttää luotettavasti ja
häiriöttä, kun
lähinaapurustossa
käytetään toisia
robottiruohonleikkureita.

Lankasignaali täyttää EGMF:n (Euroopan
puutarhalaittevalmistajien liiton) standardin
sähkömagneettisia päästöjä koskevat
kohdat.

4.2 Manuaalinen leikkuu



Robottiruohonleikkurilla (1) voi leikata
ruohoa myös manuaalisesti samalla tavoin
kuin käsin ohjattavalla ruohonleikkurilla.
Irrrota ohjaukskonsoli (2), valitse Lisää-
valikosta Manuaalinen leikkuu sekä kytke
päälle leikkuuterä ja veto. Kävele
robottileikkurin takana. (⇒ 15.6)



Törmäystunnistin ja reunarajaus
ovat manuaalisen leikkuun aikana
pois käytöstä.

5. Turvalaitteet

Käyttäjän turvallisuuden varmistamiseksi
ja epäasianmukaisen käytön estämiseksi
laite on varustettu useilla turvalaitteilla.



Loukkaantumisvaara!

Laitetta ei saa ottaa käyttöön, jos
jokin turvalaite on viallinen. Käännä
tarvittaessa ammattiliikkeen
puoleen. STIHL suosittelee STIHL-
ammattiliikettä.

5.1 STOP-näppäin

Kun painat robottiruohonleikkurin
yläosassa olevaa punaista STOP-
näppäintä, laitteen toiminta loppuu
välittömästi. Leikkuuterä pysähtyy
muutaman sekunnin kuluessa ja näyttöön
tulee ilmoitus STOP-näpp. painettu. Kun
ilmoitus on aktiivinen,
robottiruohonleikkuria ei voi ottaa käyttöön
ja se on turvallisessa tilassa. (⇒ 24.)

Kun **automaatiikka on päällä** ja
ilmoitus on kuitattu painamalla
OK, tulee kysely, jatketaanko
automaattikäyttöä.

Jos valitset **Kyllä**, robottileikkuri jatkaa
leikkuualueen käsittelyä leikkuuohjelman
mukaan.

Jos valitset **Ei**, robottileikkuri jää
paikalleen leikkuualueelle ja automaatiikka
kytketty pois päältä. (⇒ 11.7)



STOP-näppäimen pitäminen
pitkään painettuna aktivoi lisäksi
laitelukon. (⇒ 5.2)



5.2 Laitelukko

Robottiruohonleikkuri on
lukittava ennen huolto- ja
puhdistustöitä sekä kuljetusta ja
tarkastusta.

Kun laitelukko on aktiivinen,
robottiruohonleikkuria ei voi ottaa
käyttöön.

Laitelukon **aktivointi**:

- Pidä **STOP-näppäintä** pitkään
painettuna.
- valikossa "**Lisää**".
- valikossa "**Turvallisuus**".

Laitelukon aktivointi "Lisää"-valikossa:

- Valitse "Lisää" valikosta Lukitse
iMOW® ja vahvista OK-näppäimellä.
(⇒ 11.8)

**Laitelukon aktivointi "Turvallisuus"-
valikosta:**

- Avaa "Lisää"-valikosta alavalikot
"Asetukset" ja "Turvallisuus". (⇒ 11.15)
- Valitse "Laitelukko" ja hyväksy OK-
näppäimellä.

Laitelukon avaaminen:

- Herätä laite tarvittaessa painamalla
mitä tahansa näppäintä.
- Avaa robottiruohonleikkurin
lukitus kuvan mukaisella
näppäinyhdistelmällä. Paina
leikkuunäppäintä ja **OK-
näppäintä** kuvan mukaisessa
järjestyksessä.



5.3 Suojakannet

Robottiruohonleikkuri on varustettu suojakansilla, jotka estävät tahattoman kosketuksen leikkuuterään ja ulos tulevaan leikkuusilppuun. Suojana toimii erityisesti kansi.

5.4 Kaksikätkäinen käyttö

Manuaalisessa leikkuussa leikkuuterän voi kytkeä päälle vain siten, että pidät OK-näppäintä painettuna oikealla peukalolla ja painat leikkuunäppäintä vasemmalla peukalolla. Kun terä pyörii, vain leikkuunäppäin on pidettävä painettuna leikkaamista varten.



5.5 Törmäystunnistin

Robottiruohonleikkurissa on liikkuva kansi, joka toimii törmäystunnistimena. Automaattikäytössä laite pysähtyy heti, jos se törmää kiinteään esteeseen, jonka korkeus on vähintään 10 cm ja joka on kiinni alustassa. Tämän jälkeen se vaihtaa ajosuuntaa ja jatkaa leikkaamista. Jos törmäystunnistin laukeaa liian usein, myös leikkuuterä pysähtyy.



Törmäys esteeseen tapahtuu tietyllä voimalla. Herkät esteet ja kevyet esineet, kuten pienet kukkaruukut, saattavat siksi kaatua tai vahingoittua.

STIHL suosittelee poistamaan esteet tai rajaamaan ne pois estoalueiden avulla. (⇒ 12.9)

5.6 Nostosuoja

Jos robottiruohonleikkuria nostetaan kannesta tai kantokahvasta, leikkuu loppuu välittömästi. Leikkuuterä pysähtyy muutaman sekunnin kuluessa.

5.7 Kallistustunnistin

Jos sallittu rinteen kaltevuus ylittyy käytön aikana, robottiruohonleikkuri muuttaa välittömästi ajosuuntaa. Laitteen kaatuessa veto ja leikkuumoottori kytkeytyvät pois päältä

5.8 Näytön valo

Näytön valo on päällä käytön aikana. Valon ansiosta robottiruohonleikkurin voi nähdä hyvin myös hämärässä.

5.9 PIN-kysely

PIN-kyselyn ollessa aktiivoina kuuluu hälytysääni, jos robottiruohonleikkuria nostetaan eikä PIN-koodia anneta minuutin kuluessa. (⇒ 11.15)

Robottiruohonleikkuria voi käyttää ainoastaan yhdessä mukana toimitetun latausaseman kanssa. Toinen latausasema on liitettävä yhteen robottiruohonleikkurin kanssa. (⇒ 11.15)



STIHL suosittelee asettamaan **turvatasoksi** "Matala", "Keski" tai "Korkea". Se takaa, etteivät asiattomat henkilöt voi ottaa robottiruohonleikkuria käyttöön muiden latausasemien kanssa taikka muuttaa asetuksia tai ohjelmointia.

5.10 GPS-suoja

Malleissa **RMI 632 C** ja **RMI 632 PC** on GPS-vastaanotin. Kun GPS-suoja on aktivoitu, laitteen omistaja saa ilmoituksen, jos laite otetaan käyttöön kotialueen ulkopuolella. Lisäksi näytössä kysytään PIN-koodi. (⇒ 14.5)



Suositus:

Kytke GPS-suoja aina käyttöön. (⇒ 11.15)

6. Turvallisuutesi vuoksi

6.1 Yleistä



Laitteella työskenneltäessä on ehdottomasti noudatettava näitä turvamääräyksiä.



Lue käyttöohjeet kokonaisuudessaan läpi huolellisesti ennen ensimmäistä käyttöönottoa. Säilytä ohjeet hyvässä tallessa myöhempää käyttöä varten.

Nämä varotoimenpiteet ovat välttämättömiä oman turvallisuutesi takia, mutta luettelo ei ole täydellinen. Käytä laitetta järkevasti ja vastuullisesti ja muista, että laitteen käyttäjä on vastuussa sivullisille tai heidän omaisuudelleen aiheutetuista vahingoista.

"Käyttö" sisältää kaikki robottiruohonleikkuriin, latausasemaan ja rajauslankaan kohdistuvat työt.

"Käyttäjää" on henkilö, joka

- ohjelmoi robottiruohonleikkurin uudelleen tai muuttaa olemassa olevaa ohjelmointia

- suorittaa robottiruohonleikkuriin kohdistuvia töitä
- ottaa laitteen käyttöön tai aktivoi sen
- asentaa rajauslangan tai latausaseman tai poistaa niiden asennuksen.

Myös **iMOW®-sovelluksen** käyttö on tässä käyttöoppaassa tarkoitettua käyttöä.

Älä käytä laitetta väsyneenä tai sairaana. Mikäli et ole terve, kysy lääkäriltäsi, voitko käyttää laitetta. Laitteen käyttö on kiellettyä, jos olet nauttinut alkoholia, reaktiokykyä rajoittavia lääkkeitä tai huumeita.

Perehdy laitteen hallintalaitteisiin ja oikeaan käyttöön.

Laitteen käyttö on sallittu vain henkilöille, jotka ovat perehtyneet käyttöohjeisiin ja laitteen käsittelyyn. Ennen ensimmäistä käyttöönottoa käyttäjän tulee perehtyä laitteen käyttöön asianmukaisesti ja käytännössä. Anna myyjän tai asiantuntijan opastaa käyttämään laitetta turvallisesti.

Opastuksessa käyttäjälle tulee kertoa ennen kaikkea, että laitteella työskennellessä vaaditaan äärimmäistä huolellisuutta ja keskittymistä.

Vaikka tätä laitetta käytetään ohjeenmukaisesti, jäännösriskejä on silti olemassa.



Tukehtumisvaara!

Pakkausmateriaalilla leikkiminen aiheuttaa lapsille tukehtumisvaaran. Pidä pakkausmateriaali ehdottomasti poissa lasten ulottuvilta.

Laitteen saa antaa tai lainata vain sellaisten henkilöiden käyttöön, jotka tuntevat tämän mallin ja osaavat käyttää sitä. Käyttöopas on osa laitetta ja se täytyy aina antaa mukana.

Varmista, että käyttäjä on fyysisesti, aistimellisesti ja henkisesti kykenevä käyttämään laitetta ja työskentelemään sillä. Ellei käyttäjä ole fyysisesti, aistimellisesti tai henkisesti täysin kykenevä, hän saa työskennellä ruohonleikkurilla vain vastuuhenkilön valvonnassa tai tämän antamien ohjeiden mukaan.

Varmista, että käyttäjä on täysi-ikäinen tai kansallisten määräysten mukaisessa valvotussa ammattikoulutuksessa.



Huomio – onnettomuusvaara!



Pidä lapset kaukana ruohonleikkurista ja leikkuualueesta leikkuun aikana.



Pidä koirat ja muut kotieläimet kaukana ruohonleikkurista ja leikkuualueesta leikkuun aikana.

Turvallisuussyistä

kaikenlaiset muutokset laitteeseen ovat kiellettyjä ja johtavat takuun raukeamiseen. Ainoa poikkeus on STIHLin hyväksymien lisävarusteiden ja oheislaitteiden asianmukainen asennus. Lisätietoja hyväksytyistä lisävarusteista ja oheislaitteista saat STIHLin ammattiliikkeestä.

Etenkin kaikki laitteen sähkömoottoreiden tehoa tai kierroslukua koskevat muutokset ovat kiellettyjä.

Laitteeseen ei saa tehdä mitään muutoksia, jotka nostavat sen melutasoa.

Laitteohjelmaan ei saa turvallisuussyistä tehdä mitään muutoksia.

Käyttö julkisissa paikoissa, puistoissa, urheilukentillä, kadunvarsilla ja maa- ja metsätalousyrityksissä edellyttää erityistä varovaisuutta.

Laitteella ei saa kuljettaa esineitä, eläimiä tai henkilöitä, ei varsinkaan lapsia.

Älä koskaan anna kenenkään, varsinkaan lapsen, olla robottiruohonleikkurin kyydissä tai istua sen päällä.

Huomio – onnettomuusvaara!

Robottiruohonleikkuri on tarkoitettu automaattiseen nurmikonhoitoon ja manuaaliseen ruohonleikkuuseen. Muunlainen käyttö on kielletty, ja se voi olla vaarallista tai johtaa laitteen vaurioitumiseen.

Käyttäjän loukkaantumista varten takia laitetta ei saa käyttää seuraaviin töihin (luettelo ei ole täydellinen):

- pensaiden ja pensasaitojen viimeistelyyn
- köynnöskasvien leikkuuseen
- ruohokattojen leikkuuseen
- puiden ja pensaiden leikkuujätteiden silppuamiseen tai hakettamiseen
- kävelyteiden puhdistamiseen (roskien imemiseen tai puhaltamiseen)
- maanpinnan epätasaisuuksien (esimerkiksi myyräkäytävien) tasoittamiseen.

6.2 Vaatetus ja varusteet



Käytä tukevia ja pitävähajaisia jalkineita äläkä koskaan työskentele paljain jaloin tai esimerkiksi sandaaleissa

- kun robottiruohonleikkuria ajetaan ohjauuskonsolin avulla paikasta toiseen
- kun menet toiminnassa olevan robottiruohonleikkurin luo
- kun leikkaat ruohoa manuaalisesti. (⇒ 15.6)



Käytä asianmukaisia työvaatteita laitteen ja latausaseman asennuksen, huoltotöiden ja muiden töiden aikana.

Älä käytä löysiä vaatteita tei esimerkiksi koruja, solmioita tai huiveja, jotka voivat tarttua liikkuviin osiin.

Käytä ehdottomasti pitkiä housuja

- kun menet toiminnassa olevan robottiruohonleikkurin luo
- kun leikkaat ruohoa manuaalisesti.



Käytä aina tukevia käsineitä huolto- ja puhdistustöissä, rajauslangan vetämisessä ja poistamisessa ja latausaseman kiinnittämisessä.

Suojaa kädet erityisesti, kun käsittelet leikkuterää ja lyöt maahan kiinnitysnauloja ja latausaseman paaluja.

Sido ja suojaa pitkät hiukset (esimerkiksi liinalla tai päähineellä) laitteen kaikkien töiden ajaksi.



Käytä asianmukaisia suojalaseja, kun lyöt maahan kiinnitysnauloja ja latausaseman paaluja.

6.3 Varoitus sähkövirran aiheuttamasta vaarasta



Huomio! Sähköiskun vaara!

Verkko-osan ehjä verkkojohto ja verkkopistoke ovat sähköturvallisuuden kannalta erityisen tärkeitä. Vaurioituneita johtoja, pistorasioita ja pistokkeita tai määräysten vastaisia liitántäjohtoja ei saa käyttää sähköiskuvaaran takia.

Tarkasta liitántäjohto säännöllisesti vaurioiden tai vanhenemisen (haurastumien) varalta.



Käytä vain alkuperäistä verkko-osaa.

Verkko-osaa ei saa käyttää

- jos se on vaurioitunut tai kulunut.
- jos johdot ovat vaurioituneet tai kuluneet. Tarkista etenkin verkkoliitántäjohto vaurioiden ja haurastumisen varalta.

Verkkojohtojen ja verkko-osan huolto- ja korjaustöitä saa suorittaa vain alan ammattilainen.

Sähköiskun vaara!

Älä liitä viallista johtoa sähköverkkoon äläkä kosketa viallista johtoa, ennen kuin se on irrotettu verkosta.

Verkko-osan liitántäjohtoja ei saa muuttaa (esimerkiksi lyhentää). Verkko-osan ja latausaseman välistä johtoa ei saa pidentää.

Verkko-osan pistokkeen on oltava kuiva ja puhdas, kun se kytketään latausaseman elektroniikkaan.

Verkko-osaa ja johtoa ei saa laskea pitkäksi aikaa märälle alustalle.

Sähköiskun vaara!

Vaurioituneiden sähköjohtojen, pistorasioiden ja pistokkeiden sekä määräysten vastaisten liitántäjohtojen käyttö on kiellettyä.

Varmista aina, että käytettävissä verkkojohdoissa on riittävä suojaus.

Irrota liitántäjohto pitämällä pistokkeesta ja pistorasiasta kiinni; älä vedä johdoista.

Liitä laite vain virtalähteeseen, joka on suojattu vikavirtakytkimellä, jonka laukaisuvirta on enintään 30 mA. Lisätietoja saat sähköasentajalta.

Jos verkko-osa liitetään rakennuksen ulkopuolella olevaan virtalähteeseen, pistorasian on oltava hyväksytty ulkokäyttöön. Maakohtaisista määräyksistä saat lisätietoja sähköasentajalta.

Jos laite liitetään virtalaitteeseen, on muistettava, että virran heilahtelut voivat vioittaa laitetta.

6.4 Akku

Käytä vain alkuperäistä akkua.

Akkua on tarkoitettu asennettavaksi ainoastaan STIHLin robottiruohonleikkuriin. Kun se on paikallaan, se on optimaalisesti suojattu ja latautuu robottiruohonleikkurin ollessa latausasemassa. Mitään muuta latauslaitetta ei saa käyttää. Sopimattoman latauslaitteen käyttö voi johtaa sähköiskun vaaraan, ylikuumentumiseen tai syövyttävän akkunesteen vuotamiseen.

Älä koskaan avaa akkua.

Älä anna akun pudota.

Älä käytä viallista akkua.

Säilytä akkua lasten ulottumattomissa.



Räjähdyssvaara!

Suojaa akku suoralta auringonvalolta, kuumuudelta ja tulelta. Älä koskaan heitä sitä tuleen.



Käytä ja varastoi akkua vain lämpötila-alueella -10...+50 °C.



Älä anna akun altistua sateelle ja kosteudelle äläkä upota sitä nesteeseen.



Älä altista akkua mikroaalloille tai korkealle paineelle.

Älä koskaan päästä akun liittimiä kosketuksiin metalliesineiden kanssa (oikosulku). Oikosulku voi vahingoittaa akkua.

Älä anna metalliesineiden, esimerkiksi naulojen, kolikoiden tai korujen, joutua kosketuksiin käyttämättömän akun kanssa. Älä käytä metallista kuljetuslaukkua – **räjähdyss- ja palovaara!**

Epäasianmukaisessa käytössä akusta voi vuotaa ulos nestettä. Älä kosketa sitä! Jos olet kosketuksissa nesteeseen, huuhtelee kyseinen alue huolellisesti. Jos nestettä joutuu silmiin, hakeudu lisäksi lääkäriin. Vuotava akkuneste voi aiheuttaa ihoärsytystä sekä palo- ja syöpymisvammoja.

Älä työnnä mitään esineitä akun tuuletusrakoihin.

Lisää turvaohjeita – katso <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Laitteen kuljetus

Aktivoi laitelukko aina ennen kuljetusta ja etenkin ennen robottiruohonleikkurin nostamista. (⇒ 5.2)

Anna laitteen jäähtyä ennen kuljetusta.

Kun nostat ja kannat ruohonleikkuria, vältä koskettamasta leikkuuterää. Robottileikkuria saa nostaa vain kantokahvasta. Älä koskaan tartu laitteen pohjaan.

Ota huomioon laitteen paino ja käytä tarvittaessa sopivia apuvälineitä lastaamiseen (nostolaitteita).

Varmista laite ja mukana kuljetettavat laitteen osat (esimerkiksi latausasema) kuljetusalustalle riittävän vahvoilla kiinnitysvälineillä (esimerkiksi hihnoilla ja vajereilla) tässä käyttöoppaassa mainituista kiinnityskohdista. (⇒ 21.)

Noudata alueellisia määräyksiä laitetta kuljetettaessa, ennen kaikkea niitä, jotka koskevat kuorman turvallisuutta ja esineiden kuljettamista laivoilla.

Älä jätä akkua autoon äläkä altista sitä suoralle auringonvalolle.

Käsittele litium-ioni-akkuja erityisen varovasti kuljetuksen aikana, ja huomioi erityisesti oikosulkujen vaara. Kuljeta akku ehjässä alkuperäispakkauksessa tai robottiruohonleikkurin sisällä.

6.6 Ennen käyttöönottoa

Varmista, että laitetta käyttävät vain henkilöt, jotka ovat tutustuneet käyttöoppaaseen.

Noudata latausaseman (⇒ 9.) ja rajauslangan (⇒ 12.) asennusohjeita.

Rajauslanka ja verkkojohto on kiinnitettävä kaikkialta hyvin maahan, jotta ne eivät aiheuta kompastumisvaaraa. Sijoittamista reunojen (esimerkiksi reunakiveysten) yli pitää välttää. Käytä kaapelikanavaa kohdissa (esimerkiksi reunakiveysten päällä), joihin kiinnitysnauloja ei saa lyötyä.

Rajauslangan ja verkkojohdon ohjeenmukainen sijoitus on tarkastettava säännöllisesti.

Lyö kiinnitysnaulat aina kokonaan maahan kompastumisvaaran välttämiseksi.

Älä asenna latausasemaa huomaamattomaan paikkaan, jossa siihen on vaara kompastua (esimerkiksi talon nurkan taakse).

Asenna latausasema kauas muurahaisten, etanoiden ja matelijoiden ulottuvilta. Vältä etenkin muurahaiskekojen ja kompostien läheisyyttä.

Vedä rajauslanka siten, että estät robottiruohonleikkuria pääsemästä alueille, joiden ajaminen on vaarallista (esimerkiksi kaatumisvaaran takia). STIHL suosittelee ottamaan robottiruohonleikkurin käyttöön vain nurmikolla tai päällystetyllä (esimerkiksi kivetyllä) tiellä.

Robottiruohonleikkuri ei tunnista kaatumiskohtia, kuten reunoja, kynnyksiä, uima-altaita tai lammikoita. Jos rajauslanka sijoitetaan mahdollisten kaatumiskohtien vierelle, pitää rajauslangan ja vaarallisen paikan välille turvallisuussyistä jättää yli **1 m:n** etäisyys.

Tarkasta säännöllisesti alue, jolla laitetta käytetään, ja poista kaikki kivet, kepit, rautalangat, luut ja kaikki muut esineet, jotka laite voi mahdollisesti singota ympäriinsä.

Poista kaikki työkalut leikkuualueelta rajuksilangan asennuksen jälkeen. Vedä murtuneet tai muuten vaurioituneet kiinnitysnaulat pois nurmikosta ja hävitä ne.

Tarkasta säännöllisesti leikattavan alueen epätasaisuudet ja poista ne.

Älä käytä laitetta, jos suojalaitteissa on vikaa tai niitä ei ole asennettu.

Laitteeseen asennettuja kytkentä- ja turvalaitteita ei saa poistaa tai ohittaa.

Vikaantuneet, kuluneet ja vahingoittuneet osat on vaihdettava ennen laitteen käyttöä. Jos laitteessa ovat varoitustarrat ja turvaohjeet ovat kuluneet epäselviksi tai muuten vahingoittuneet, vaihda niiden tilalle uudet. Uusia tarroja ja muita varaosia on saatavana STIHL-ammattiliikkeestä.

Tarkasta ennen käyttöönottoa,

- että laite on käyttökuntoinen. Se tarkoittaa, että suojukset ja turvalaitteet ovat paikoillaan ja moitteettomassa kunnossa,
- että latausasema on käyttökuntoinen. Kaikkien suojusten on oltava ohjeenmukaisesti kiinnitettynä ja moitteettomassa kunnossa.
- että verkko-osan sähköliitännä tehdään ohjeenmukaisesti asennettuun pistorasiaan.
- että verkko-osan liitännäjohton ja verkkopistokkeen eristys on moitteettomassa kunnossa.
- että laite (esimerkiksi runko, kansi, kiinnitysosat, leikkuuterä ja teräakseli) ei ole kulunut tai vaurioitunut.

- että leikkuuterä ja terän kiinnitys ovat ohjeenmukaisessa kunnossa (varma kiinnitys, vauriot ja kuluneisuus). (⇒ 16.3)
- että kaikki ruuvit, mutterit ja muut kiinnitysosat ovat paikoillaan ja kiristetty. Kiristä löysät ruuvit ja mutterit ennen käyttöönottoa (huomioi kiristystiukuudet).

Suorita kaikki tarvittavat työt tai käänny ammattiliikkeen puoleen. STIHL suosittelee STIHL-ammattiliikettä.

6.7 Ohjelmointi

Noudata sähkömoottorilla varustettujen puutarhalaitteiden käyttöaikoja koskevia yleisiä järjestyssääntöjä ja ohjelmoi toiminta-ajat niiden mukaisesti. (⇒ 14.3)

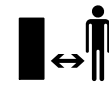
Ohjelmoinnissa on erityisesti otettava huomioon, että leikattavalla alueella ei ole leikkuun aikana lapsia, sivustakatsojia tai eläimiä.

Kun ohjelmointia muutetaan **iMOW®-sovelluksella** malleissa **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**, se voi aiheuttaa muiden henkilöiden kannalta odottamattomia seurauksia. Siksi leikkuuohjelman muutokset on ilmoitettava etukäteen kaikille asianosaisille.

Ohjelmoi robottiruohonleikkuri siten, että se ei toimi samaan aikaan kuin kastelujärjestelmä.

Varmista, että robottiruohonleikkuriin on asetettu oikea päivämäärä ja kellonaika. Korjaa asetuksia tarvittaessa. Jos arvot ovat väärin, robottiruohonleikkuri voi lähteä liikkeelle väärään aikaan.

6.8 Käytön aikana



Pidä sivulliset, etenkin lapset ja eläimet, poissa vaara-alueelta.

Älä koskaan anna lasten tulla lähelle toiminnassa olevaa robottiruohonleikkuria tai leikkiä sillä.

Kun leikkuu aloitetaan **iMOW® -sovelluksella** malleissa **RMI 632 C**, **RMI 632 PC**, kolmannet osapuolet eivät ehkä osaa odottaa sitä. Kerro asianosaisille etukäteen robottiruohonleikkurin mahdollisesta toiminnasta.

Älä koskaan jätä robottiruohonleikkuria työskentelemään ilman valvontaa, kun tiedät lähistöllä olevan muita ihmisiä, etenkin lapsia, tai eläimiä.

Jos käytät robottiruohonleikkuria julkisilla alueilla, pystyt leikkuualueen ympärille kylttejä, joissa on seuraava ohjeteksti: "Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy etäällä koneesta! Lapsia on valvottava!"



Huomio – loukkaantumisvaara!

Älä työnnä käsiä tai jalkoja pyörivien osien lähelle tai alle. Älä missään tapauksessa

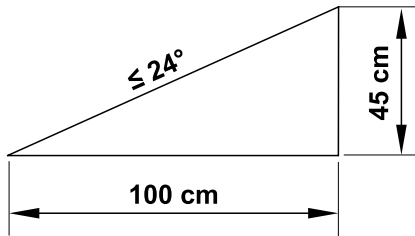
kosketa pyörivää terää.

Erota verkko-osa sähköverkosta ennen ukkosta, kun vaarana on salamanisku. Robottiruohonleikkuria ei saa ottaa käyttöön.

Sähkömoottorin ollessa käynnissä robottiruohonleikkuria ei saa kallistaa tai nostaa.

Älä koskaan yritä säätää laitetta sähkömoottorin käydessä.

Turvallisuussyistä laitetta ei saa käyttää rinteissä, joiden kaltevuus on yli 24° (45 %). **Loukkaantumisvaara!** Rinteen 24°:n kaltevuus vastaa 45 cm:n nousua vaakapinnasta 100 cm:n matkalla.



STOP

Huomaa, että terät pyörivät vielä muutaman sekunnin moottorin sammuttamisen jälkeen.

Paina käytön aikana **STOP-näppäintä** (⇒ 5.1), ennen kuin

- muutat tai määrität asetuksia valikossa
- muutat ohjelmointia
- poistat ohjauskonsolin.

Aktivoi **laitelukko** (⇒ 5.2)

- ennen kuin nostat tai kannat laitetta.
- ennen kuin kuljetat laitetta.
- ennen kuin korjaat jumiutumiseen johtaneet viat tai poistat tukokset.
- ennen kuin työskentelet leikkuuterän parissa.
- ennen kuin tarkastat tai puhdistat laitteen.

- jos robottiruohonleikkuri osuu vieraaseen esineeseen tai se tarvitsee tavallista voimakkaammin. Tarkasta tällaisessa tilanteessa laitteen vauriot, varsinkin leikkuuyksiköstä (terä, teräakseli ja terän kiinnitys), ja tee tarvittavat korjaukset, ennen kuin käynnistät laitteen uudelleen ja aloitat työt.



Loukkaantumisvaara!

Voimakas värinä on yleensä merkki häiriöstä.

Robottiruohonleikkuria ei saa ottaa käyttöön varsinkaan silloin, jos teräakseli tai leikkuuterä on vaurioitunut tai vääntynyt. Teetä tarvittavat korjaukset ammattilaisella, jos sinulla ei ole tarvittavia tietoja. STIHL suosittelee STIHLin ammattiliikettä.

Aseta robottiruohonleikkurin turva-asetukset ennen laitteen luota poistumista niin, että asiattomat henkilöt eivät voi ottaa sitä käyttöön. (⇒ 11.15)

Älä koskaan käytä konetta avotulen läheisyydessä.

Manuaalinen leikkuu:

Käynnistä laite varovasti, luvun "Manuaalinen leikkuu" ohjeiden mukaisesti. (⇒ 15.6)

Työskentele vain päivänvalossa tai hyvässä keinovalaistuksessa.

Älä koskaan kiinnitä mekaanisesti laitteen näppäimiä, etenkin leikkunäppäintä.

Käyttäjän pitää aina seistä laitteen takana. Pidä aina jalkaterät riittävän etäällä terästä.

Älä koskaan juokse ruohonleikkuun aikana, jotta vältät loukkaantumisvaaran esimerkiksi liukastumisen tai kompastumisen takia.

Ole erityisen varovainen, kun käännät robottiruohonleikkurin tai vedät sitä taaksepäin itseäsi kohti.

Kosteaa alustaa lisää onnettomuusriskiä (käyttäjä ei saa tukevaa asentoa). Työskentele erityisen varovasti, jotta vältät liukastumisen. Jos mahdollista, älä leikkaa ruohoa manuaalisesti maan ollessa kostea.

Ota tukeva asento rinteissä ja vältä leikkuuta liian jyrkissä rinteissä.

Leikkaa rinnettä poikittaissuuntaan, ei missään tapauksessa ylös- tai alaspäin, ja varmista, että seisot aina robottiruohonleikkurin yläpuolella. Näin ruohonleikkuri ei vieri päällesi, jos menetät laitteen hallinnan.

Ruohon kätkemät esineet (esimerkiksi kastelulaitteet, pilarit, vesiventtiilit, perustukset ja sähköjohdot) pitää kiertää. Älä koskaan aja tällaisten esineiden päältä.

Älä koskaan aja tietoisesti esteitä kohti. Törmäystunnistin on manuaalisen leikkuun aikana pois käytöstä.

Kun käytät konetta ja sen lisälaitteita, älä kurottele eteenpäin, säilytä koko ajan tasapainosi ja tukeva seisoma-asento rinteissä ja kulje kävellen, älä koskaan juosten.

6.9 Huolto ja korjaukset

Aktivoi laitelukko ja aseta laite tukevalle ja tasaiselle alustalle ennen puhdistus-, korjaus- ja huoltotöitä.



Vedä verkko-osan verkkopistoke irti ennen kaikkia latausasemaan ja rajauslankaan kohdistuvia töitä.



Anna robottiruohonleikkurin jäähtyä ennen huoltotöitä noin 5 minuutin ajan.

Verkkoliitäntäjohdon saa korjata tai vaihtaa vain valtuutettu sähköalan ammattilainen.

Kaikkien laitteeseen kohdistuvien töiden jälkeen robottiruohonleikkurin ohjelmointi tulee tarkastaa ja tarvittaessa korjata ennen uutta käyttöönottoa. Erityisesti päivämäärä ja kellonaika on asetettava oikein.

Puhdistus:

Puhdista koko laite huolellisesti säännöllisin väliajoin. (⇒ 16.2)

Älä suuntaa (etenkään painepesurin) vesisuihkua moottorin osiin, tiivisteisiin, sähköosiin tai laakerikohtiin. Tästä voi aiheutua vikoja, joiden korjaaminen tulee kalliiksi. Älä pese laitetta juoksevilla vedellä (esimerkiksi kasteluletkulla). Älä käytä syövyttäviä puhdistusaineita. Tällaiset puhdistusaineet voivat vioittaa muoveja ja metalleja ja heikentää siten STIHL-laitteesi turvallista toimintaa.

Huoltotyöt:

Suorita vain sellaisia huoltotöitä, jotka on kuvattu näissä käyttöohjeissa – kaikki muut työt saa suorittaa vain ammattiliike. Jos tarvitset lisätietoja tai apuvälineitä, käänny **aina** ammattiliikkeen puoleen. STIHL suosittelee teettämään huoltotyöt ja korjaukset vain STIHL-ammattiliikkeessä. STIHL-ammattiliikkeissä saat aina ammattitaitoisen ja asiantuntevan palvelun.

Käytä vain laadukkaita työkaluja, tarvikkeita ja oheislaitteita, jotka STIHL on hyväksynyt tälle laitteelle tai teknisesti vastaavia osia. Muuten seurauksena voi olla laitteen vaurioituminen ja tapaturma. Epävarmoissa tapauksissa käänny ammattiliikkeen puoleen.

Alkuperäiset STIHL-työkälyt, -tarvikkeet ja -varaosat soveltuvat ominaisuuksiltaan parhaiten laitteeseen ja käyttäjän vaatimuksiin. Alkuperäiset STIHL-varaosat tunnistaa STIHL-varaosanumerosta, STIHL-logosta ja mahdollisesta STIHL-varaosamerkinnästä. Pienikokoisiin osiin voi olla merkitty ainoastaan STIHL-varaosamerkintä.

Pidä varoitus- ja ohjetarrat puhtaina ja luettavina. STIHL-jälleenmyyjä voi vaihtaa vioittuneiden tai kadonneiden tarrojen tilalle uudet alkuperäistarrat. Jos laitteeseen vaihdetaan uusia osia, varmista, että uudessa osassa on samanlainen tarra.

Käytä leikkuuyksikköä käsitellessäsi aina paksumia työkaluneita ja noudata erityistä varovaisuutta.

Varmista, että kaikki ruuvit ja mutterit, erityisesti leikkuuyksikön kaikki ruuvit ja kiinnitysosat, on kiristetty tiukalle, jotta laite on aina käyttöturvallinen.

Tarkasta koko laitteen kuluneisuus ja vauriot säännöllisesti, etenkin ennen laitteen pitempiaikaista varastointia (talvisäilytystä). Vaihda kuluneet tai vialliset osat turvallisuussyistä välittömästi, jotta laite on aina käyttöturvallinen.

Jos rakenneosia tai turvalaitteita on pitänyt irrottaa huoltotöitä varten, ne on kiinnitettävä välittömästi ja määräysten mukaisesti takaisin paikoilleen.

6.10 Pitkäaikaissäilytys

Ennen varastointia

- Lataa akku (⇒ 15.8)
- Aktivoi korkein turvataso (⇒ 11.15)
- Aseta robottileikkuri talvisäilytykseen. (⇒ 11.16)

Suojaa laite asiattomalta käytöltä (esimerkiksi lapset).

Varastoi laite käyttökuntoisena.

Puhdista laite ennen säilytystä huolellisesti (esimerkiksi talvisäilytys).

Anna laitteen jäähtyä n. 5 minuutin ajan, ennen kuin jätät laitteen suljettuun tilaan.

Varastointitilan on oltava kuiva, jäätymätön ja lukittava.

Älä koskaan säilytä laitetta avotulen tai voimakkaiden lämmönlähteiden (esimerkiksi uunin) läheisyydessä.

6.11 Hävittäminen

Jätteet voivat olla haitallisia ihmisille, eläimille tai ympäristölle, ja siksi ne täytyy hävittää asianmukaisesti.

Saat tietoa jätteiden asianmukaisesta hävittämisestä kierrätyskeskuksista tai ammattiliikkeestä. STIHL suosittelee STIHLin ammattiliikettä.

Huolehdi siitä, että loppuun palvellut laite hävitetään asianmukaisesti. Varmista ennen laitteen hävittämistä, että se on toimintakelvoton. Poista onnettomuuksien välttämiseksi verkko-osan verkkojohto sekä robottiruohonleikkurin akku ja ohjauskonsoli.

Leikkuuterä voi aiheuttaa vammoja!

Älä koskaan jätä loppuun palveluttakaan ruohonleikkuria lojumaan. Varmista, että laite ja erityisesti leikkuuterä säilytetään poissa lasten ulottuvilta.

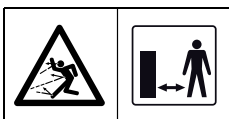
Akku on hävitettävä erillään laitteesta. Akut täytyy hävittää turvallisesti ja ympäristönsuojelumääräysten mukaisesti.

7. Kuvasyömbölien selitykset



Varoitus!

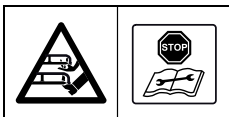
Lue käyttöopas ennen käyttöönottoa.



Varoitus!

Pidä turvallinen etäisyys laitteeseen sen käytön aikana.

Pidä sivulliset poissa vaara-alueelta.



Varoitus!

Älä missään tapauksessa kosketa pyörivää terää.

Varoitus!

Lukitse laite, ennen kuin sitä nostetaan tai sille tehdään muita töitä.



Varoitus!

Laitteen päällä ei saa istua tai seistä.



Varoitus!

Älä missään tapauksessa kosketa pyörivää terää.



Varoitus!

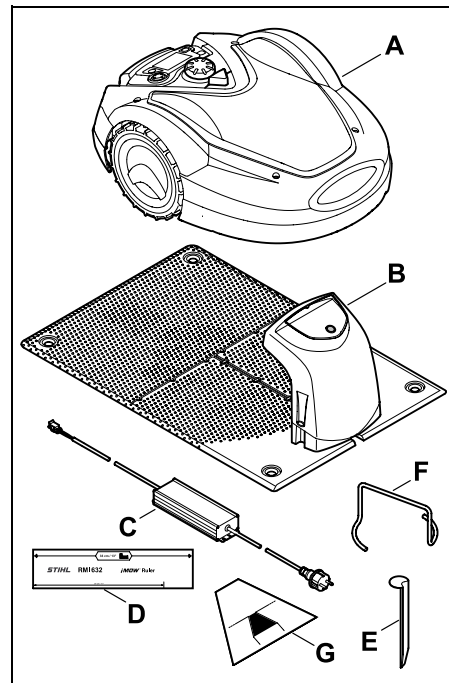
Pidä lapset kaukana ruohonleikkurista ja leikkuualueesta leikkuun aikana.



Varoitus!

Pidä koirat ja muut kotieläimet kaukana ruohonleikkurista ja leikkuualueesta leikkuun aikana.

8. Toimitussisältö



Kohta	Nimike	kpl
A	Robottiruohonleikkuri	1
B	Latausasema	1
C	Verkkolaite	1
D	iMOW® Ruler	2
E	Paalu latausasemalle	4
F	Ulosvedin vääntiölevylle	1
G	Kujasapluuna	1
-	Käyttöopas	1

9. Ensiasennus

Noudata asennuksessa ohjeita, niin asennus on helppoa, nopeaa ja luotettavaa. Huomioi sijoittamisen aikana etenkin langan etäisyys 33 cm. (⇒ 12.)

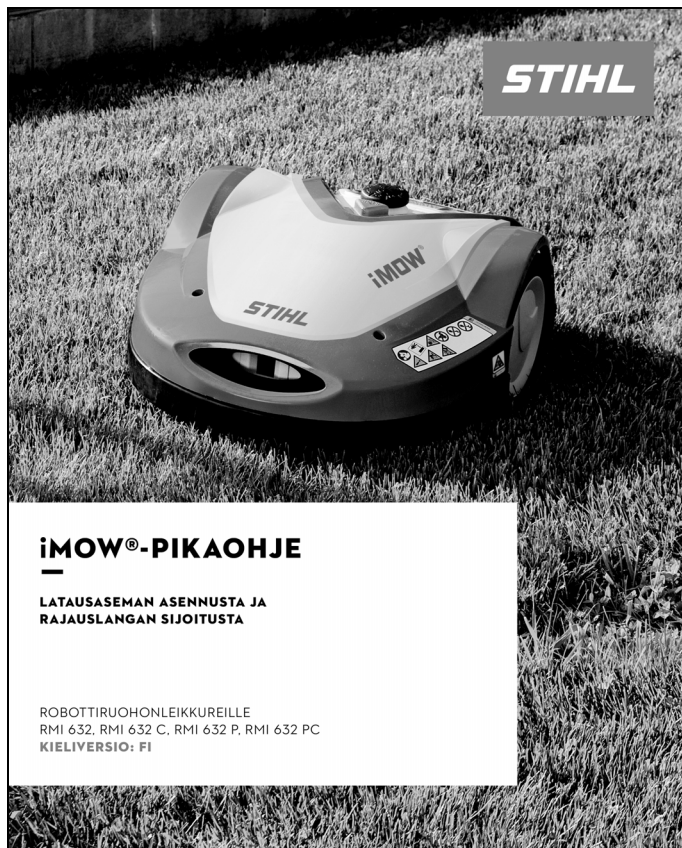
Leikkuualueetta on mahdollista suurentaa sijoittamalla rajauslanka lähemmäs reunaa. (⇒ 12.17) Langan etäisyys on sijoittamisen aikana sovittava paikallisiin olosuhteisiin, jotta toiminta on luotettavaa.

iMOW® pikaohje

Robottiruohonleikkurin mukana toimitetaan latausaseman asennusta ja rajauslangan sijoittamista käsittelevä erillinen pikaohje. Yksityiskohtaiset tiedot löytyvät tästä käyttöohjeesta. Käytä pikaohjetta ainoastaan robottiruohonleikkurin käyttöohjeen kanssa

iMOW® pikaohje

Sivu 1 pienennettynä:



ASENNUS

SISÄISEN LATAUSASEMAN SIOJITTAMINEN JA RAJAUSLANGAN SIOJITTAMINEN

**KÄYTÄ TÄTÄ PIKAOHJETTA AINOASTAAN
ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN
KÄYTTÖOHJEEN KANSSA.**

- Ennen asennusta laadi kartta puutarhasta.
- Asenna latausasema sopivaan paikkaan ja lataa iMOW®.
- Herätä iMOW® painamalla "OK"-painiketta ja seuraa ohjeita kohtaan "Rajauslangan sijoitus" saakka.
- Sijoita rajauslanka. Käytä iMOW® Ruleria sopivaa kujanaplanua etäisyysmittaamiseen.
- Jatka asennusohjetta kohdasta "Rajauslangan liittäminen" ja seuraa ohjeita loppuun asti.

Asennuksen valmistelu:

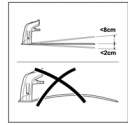
- Leikkaa ruoho tavallisella ruohonleikkurilla noin ± 6 cm korkeaksi.
- Leikkuaalueet eivät saa mennä päällekkäin. Vähimmäisetäisyys latauslankojen välissä ± 1 m.
- Enimmäisetäisyys iMOW®-robotillekkurin ja rajauslangan välissä: 35 m.
- Säädä iMOW®-leikkukorkeus. Suositus: Asetus 5.
- Poista häiriölähteet, kuten metallit.

☑ 9/19/5/99

!
STIHL iMOW®-robotiruohonleikkurit täyttävät kaikkien voimassa olevien turvallisuusstandardien vaatimukset. iMOW®-robotiruohonleikkuri ei kuitenkaan ole lelu. iMOW®-robotiruohonleikkurin toiminta-alueina lapset, katoajat ja lemmikit on pidettävä kaukana työalueelta.

Lisävaruste AKM100 pienien puutarhoja varten

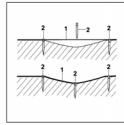
Rajauslangan pituus ± 80 m.
☑ 9/9



Latausaseman sijainti:

- Varjoista, suojaista ja tasainen
- Etäisyys estoalueeseen: ± 2 m
- Suosittelemme sijoittajaa pistorasiaan.

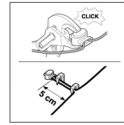
☑ 9/12/9



Rajauslangan sijoittaminen:

- Sijoita rajauslanka (1) maan pinnalle ja kiinnitä se tasaisin välein kiinnitysnauloilla (2). Käytä epätasaisuuksien kohdalla ylimääräisiä kiinnitysnauloja. Sijoita langat ja risteämättä.

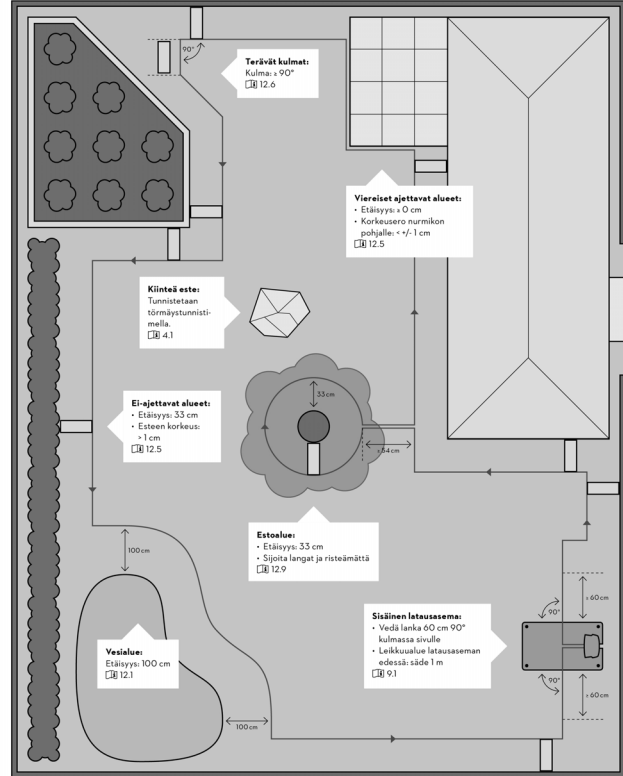
☑ 12.3



Lankaliittimien oikea asennus:

- Työnnä vapaat kuorimatot langanpäät lankaliittimeen vasteseen saakka. Paina lankaliittimiä sopivilla pindeillä yhteen ja varmista asianmukainen lukittuminen.

☑ 12.16



Kuva ei ole oikeasta mitaustasteesta.

Aisakaspalvelu: <https://support.stihl.com/>

Käyttöopas | Rajauslanka | iMOW® Ruler | Kujanaplanua

LAAJENNETTU ASENNUS

ULKOISEN LATAUSASEMAN SIIJOITTAMINEN JA RAJAUSLANGAN SIIJOITTAMINEN ERITYISTAPAUKSISSA

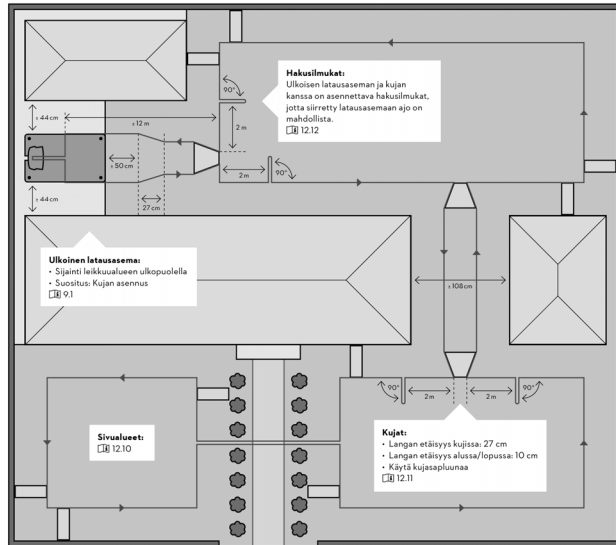


Laskeva rinne leikkuualueella:

Rajauslanka on asennettava rinteeseen (1) vähimmäisetäisyydelle maaston säikeistä, jotta robottruuhoonleikkuri voi leikata automaattisesti ja häiriöttä leikkuualueen laskevan rintein. Etäisyys: 0,5 m
☐ 12.14

Aloituspisteet:

Alueille, joihin robotileikkuri pääsee kujaa pitkin tai ulkoisen latausaseman kautta, pitää määrittää yksi aloituspiste.
☐ 9.8/11.14/12.11



Kone ei ole oikeassa mitatusuhteessa

Asiakaspalvelu: <https://support.stihl.com/>

0477-810-0667 FI-8

9.1 Latausasemaa koskevia ohjeita

Latausaseman sijaintia koskevat vaatimukset:

– suojaisa ja varjainen

Suora auringonpaiste voi nostaa laitteen lämpötilaa ja pidentää akun lataamiseen kuluva aikaa. Latausaseman päälle voi asentaa lisävarusteena saatavan aurinkosuojan. Se parantaa robottiruohonleikkurin suojausta sään vaikutuksilta.

– hyvin nähtävissä

Latausaseman on oltava asennuspaikassaan hyvin nähtävissä, jotta siihen ei ole vaaraa kompastua.

– lähellä sopivaa pistorasiaa

Verkkoliitännän on sijaittava sellaisella etäisyydellä latausasemasta, että virtajohdot voi liittää sekä latausasemaan että verkkoliitännään. Älä tee muutoksia verkko-osan virtajohtoon. Suositellaan ylijännitesuojattua pistorasiaa.

– ei häiriölähteiden läheisyydessä

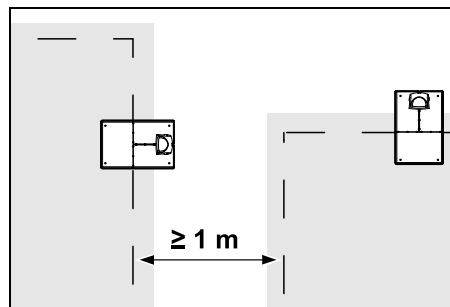
Metallit, rautaoksidit sekä magneettiset tai sähköä johtavat materiaalit tai vanhat rajauslanka-asennukset voivat häiritä leikkuuta. Tällaiset häiriölähteet on parasta poistaa.

– suora ja tasainen

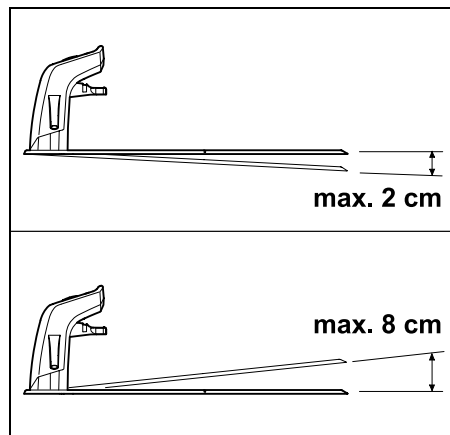
Valmistelut:

- Leikkaa ruoho ennen ensiasennusta tavallisella ruohonleikkurilla (optimaalinen ruohon korkeus enintään 6 cm).

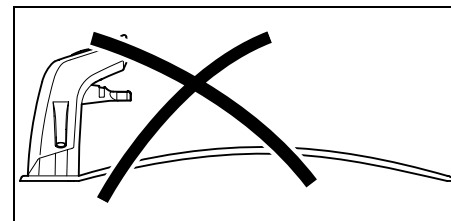
- Jos maa on kova ja kuiva, kastele leikkuualue kevyesti, jotta kiinnitysnaulojen lyöminen helpottuu.



Leikkuualueet eivät saa mennä päällekkäin. Kahden leikkuualueen rajauslankojen välisen etäisyyden on oltava vähintään **1 m**.



Latausasema saa olla enintään 8 cm taaksepäin ja 2 cm eteenpäin kallistuneena.

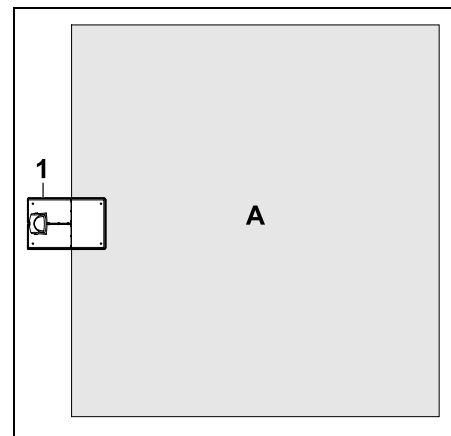


Älä koskaan taivuta pohjalevyä. Tasoita pohjalevyn alla olevat epätasaisuudet, jotta se lepää kokonaan maan pinnalla.

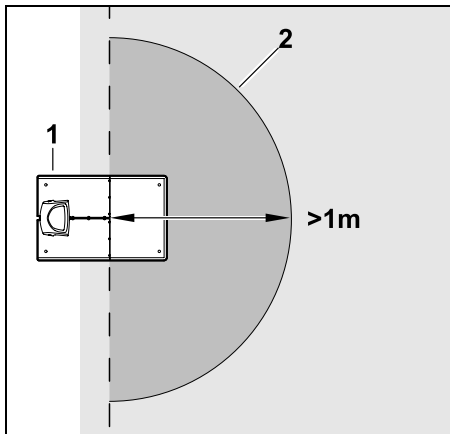
Asennusvaihtoehdot:

Latausasema voidaan asentaa sisäiseksi tai ulkoiseksi latausasemaksi.

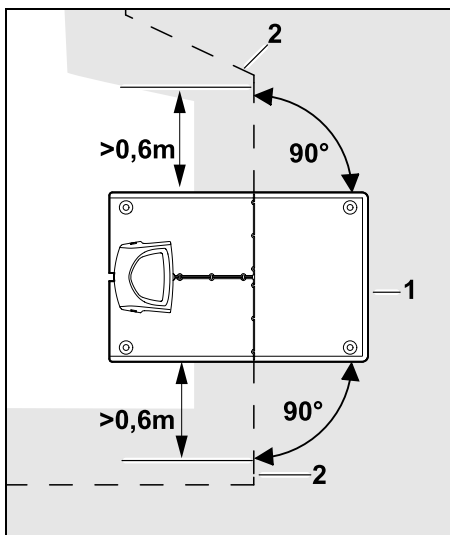
Sisäinen latausasema:



Latausasema (1) asennetaan leikkuualueen (A) sisäpuolelle suoraan reunaan.

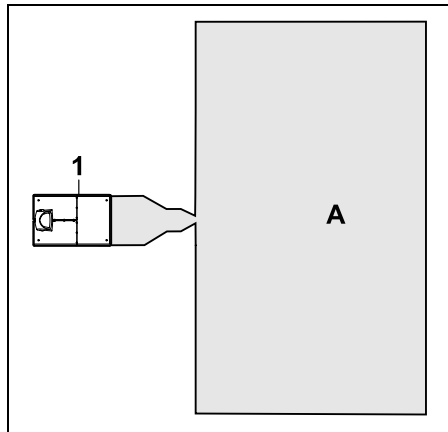


Latausaseman (1) edessä on oltava tasainen ja esteetön alue (2), jonka säde on vähintään 1 m. Tasoita kohoumat ja syvänteet.



Sijoita rajauskanka (2) **0,6 m:n** matkalta ennen latausasemaa (1) ja sen jälkeen suoraan ja suorassa kulmassa pohjalevyyteen nähden. Seuraa sen jälkeen rajauskangalla leikkuualueen reunaa.

Ulkoisen latausasema:

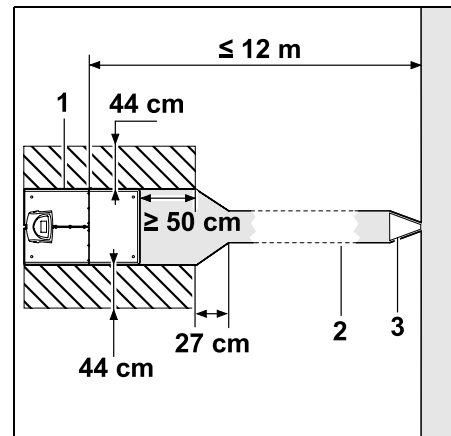


Latausasema (1) asennetaan leikkuualueen (A) ulkopuolelle.



Ulkoisen latausaseman kanssa on asennettava **hakusilmukat**, jotta siirretty latausasemaan ajo on mahdollista. (⇒ 12.12)

Ulkoisen latausaseman tilantarve:



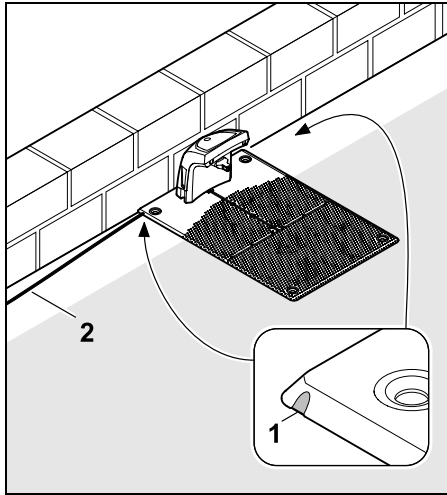
Asenna latausasema (1) kuvan mukaisesti kujun (2) kanssa, jotta laite lähtee latausasemasta ja palaa siihen asianmukaisesti. Latausaseman ympärillä ja rajauskangan ulkopuolella on oltava tasainen, esteetön ja ylijäettava alue. Tasoita kohoumat ja syvänteet.

Käytä kujun (2) asentamisessa kujasapluunaa (3). (⇒ 12.11)

Vähimmäisetäisyys pohjalevystä kujun alkun: ≥ 50 cm

Esteettömän alueen leveys sivuilla: 44 cm
Enimmäisetäisyys leikkuualueeseen: ≤ 12 m

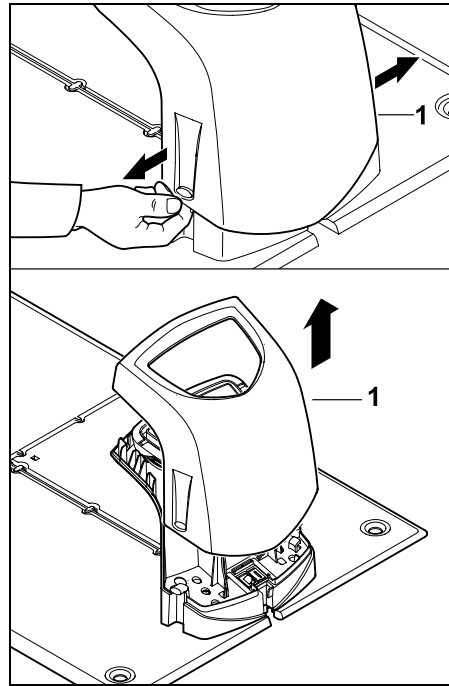
Latausaseman asentaminen kiinni seinään:



Jos latausasema asennetaan kiinni seinään, pohjalevyn vasempaan tai oikeaan reunaan on murrettava yhdistelmäpihdeillä lovi (1), jotta verkkojohdolle (2) on tilaa.

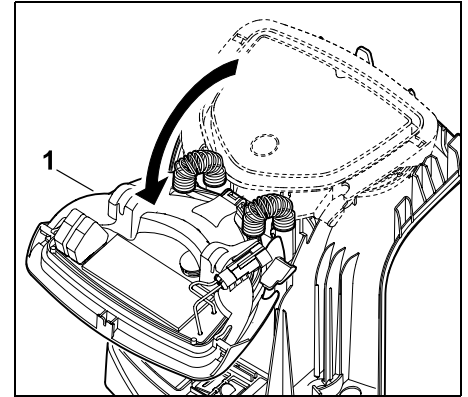
9.2 Latausaseman liitännät

Suojuksen poistaminen:

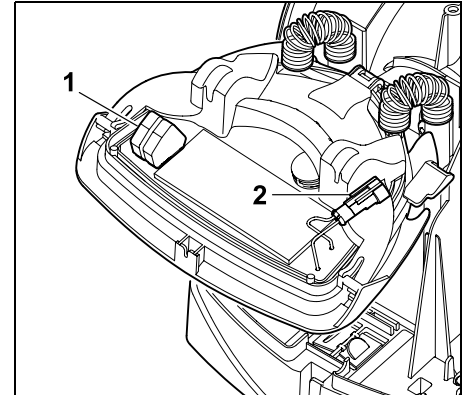


Vedä suojusta (1) kuvan mukaisesti kevyesti erilleen vasemmalle ja oikealle ja poista se yläkautta.

Avaa paneeli:

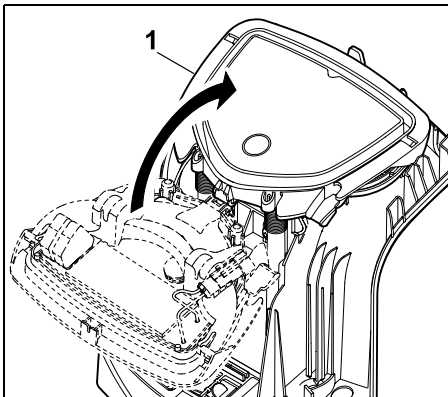


Käännä paneeli (1) eteen auki. Pidä paneelia auki, jotta jousisarana ei sulje sitä automaattisesti.



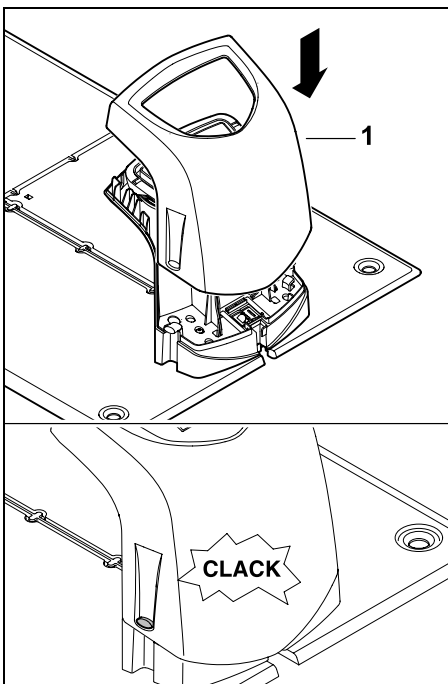
Kun paneeli on kiinni, rajauslangan (1) ja virtajohton (2) liitännät ovat suojassa säään vaikutuksilta.

Sulje paneeli:



Käännä paneeli (1) taakse kiinni. Varo, etteivät johdot jää puristuksiin.

Suojuksen asettaminen paikoilleen:



Aseta suojus (1) latausaseman päälle ja anna sen lukittua. Varo, että johdot eivät jää puristuksiin.

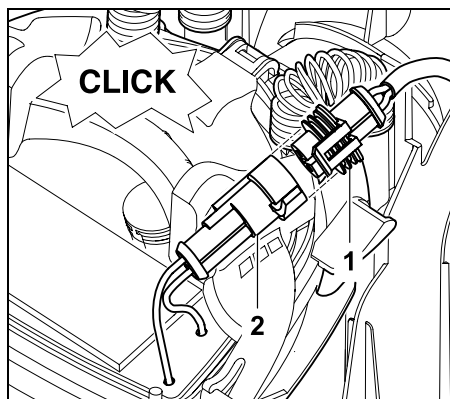
9.3 Verkkojohdon liittäminen latausasemaan



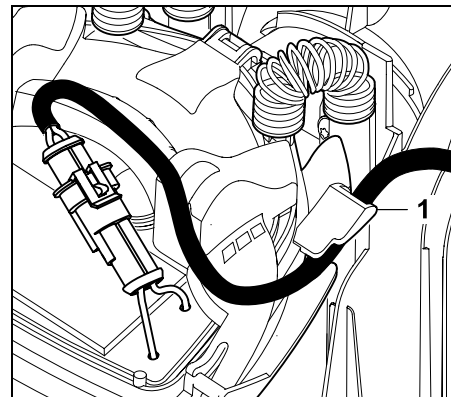
Ohje:

Pistokkeen ja liitäntäholkin on oltava puhtaat.

- Poista latausaseman suojus ja avaa paneeli. (⇒ 9.2)

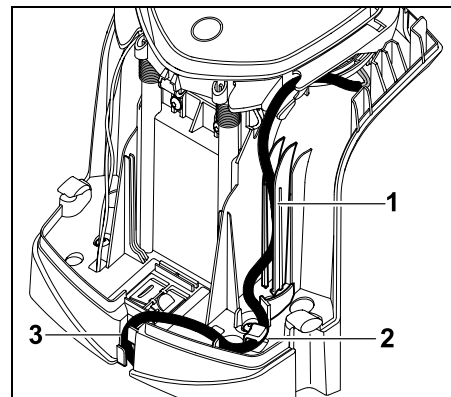


Liitä verkko-osan pistoke (1) latausaseman pistokkeeseen (2).



Vie virtajohto paneelin johto-ohjaimen (1) läpi.

- Sulje paneeli. (⇒ 9.2)

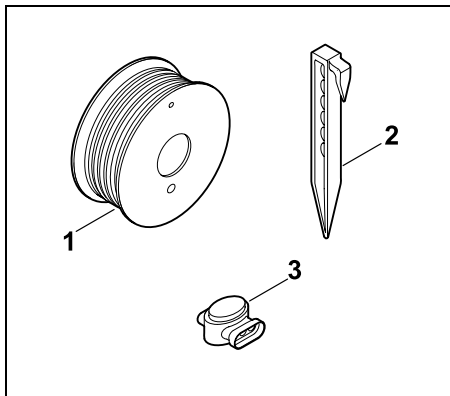


Paina virtajohto kuvan mukaisesti johto-ohjaimen (1) ja vie se edelleen vedonestimen (2) ja johtokanavan (3) läpi verkko-osaan.

- Sulje latausaseman suojus. (⇒ 9.2)

9.4 Asennustarvikkeet

Ellei ammattiliike sijoita rajausrullaa, robottileikkurin käyttöönottoa varten tarvitaan asennustarvikkeita, jotka eivät sisälly toimitukseen. (⇒ 18.)



Asennussarjat sisältävät rajausrullaa rullalla (1) sekä kiinnitysnauloja (2) ja lankaliittimiä (3). Asennussarjoihin saattaa sisältyä myös muita osia, joita ei tarvita asennuksessa.

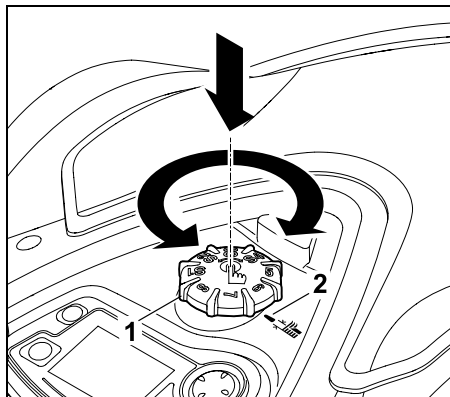
9.5 Leikkuukorkeuden säätäminen

i Ennen kuin rajausrulla häviää ruohon sekaan, käytä ensimmäisinä viikkoina vähintään **tason 5** leikkuukorkeutta turvallisen toiminnan varmistamiseksi.

Leikkuukorkeudet **S1**, **S2**, **S3** und **S4** ovat erittäin tasaisille nurmikoille tarkoitettuja erikoiskorkeuksia (maan epätasaisuudet < +/- 1 cm).

Matalin leikkuukorkeus:
Taso S1 (20 mm)

Korkein leikkuukorkeus:
Taso 8 (60 mm)



Paina ja kierrä kiertonuppia (1). Se lukittuu uudelleen, kun se vapautetaan. Merkintä (2) ilmaisee säädetyn leikkuukorkeuden.

i Kiertonupin voi vetää irti säätöelementistä. Rakenne lisää turvallisuutta: laitetta ei voi nostaa ja kantaa kiertonupista kiinni pitäen.

9.6 Ohjeita ensimmäiseen asennukseen

Robottiruohonleikkuri asennetaan ohjatun asennuksen avulla. Ohjelma ohjaa sinut koko ensiasennuksen läpi:

- Kielen, päivämäärän ja kellonajan asettaminen
- Latausaseman asentaminen
- Rajausrangan sijoitus
- Rajausrangan liittäminen
- Robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitännän luominen
- Asennuksen tarkastaminen



- Robottiruohonleikkurin ohjelmoiminen
- Ensiasennuksen lopetus

Ohjattu asennus on suoritettava loppuun asti, ja vasta sen jälkeen robottiruohonleikkuri on käyttövalmis.

i Kotisivullamme www.stihl.com on nähtävissä **asennusvideo**. Kysy lisäohjeita robottiruohonleikkurin asennukseen STIHL ammattiliikkeestä.

Ohjattu asennus aktivoituu uudelleen tehdasasetuksiin palautuksen jälkeen. (⇒ 11.16)

Valmistelut:

- Leikkaa ruoho tavallisella ruohonleikkurilla ennen ensiasennusta (optimaalinen ruohon korkeus enintään 6 cm).
- Jos maa on kova ja kuiva, kastele leikkuualue kevyesti, jotta kiinnitysnaulojen lyöminen helpottuu.
- **RMI 632 CRMI 632 PC:** STIHL-ammattiliikkeen on aktivoitava robottiruohonleikkuri ja omistajan sähköpostiosoite. (⇒ 10.)

i Huomioi valikoita käyttäessäsi luvussa "Käyttöohjeet" olevat ohjeet. (⇒ 11.1)

Ristinäppäimellä voit valita vaihtoehtoja, valikon kohtia ja valintapainikkeita.

OK-näppäimellä voit avata alavalikon tai hyväksyä valinnan.

OK

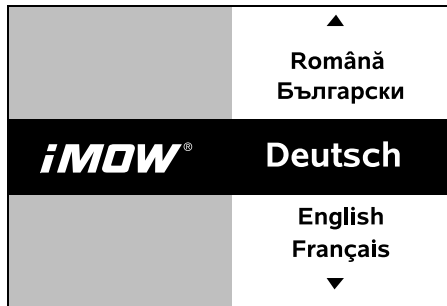
Paluunäppäimellä voit poistua aktiivisesta valikosta tai siirtyä ohjatun asennuksen edelliseen vaiheeseen.



Jos ensiasennuksen aikana esiintyy vikoja tai häiriöitä, näyttöön tulee asiaa koskeva ilmoitus. (⇒ 24.)

9.7 Kielen, päivämäärän ja kellonajan asettaminen

- Kun painat mitä tahansa ohjauskonsolin näppäintä, laite ja ohjattu asennus aktivoituu.



Valitse haluamasi näytön kieli ja hyväksy OK-näppäimellä.

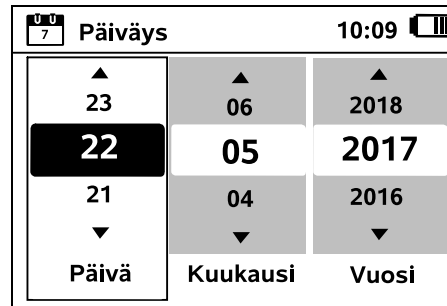
OK



Hyväksy kielivalinta OK-näppäimellä tai valitse "Muuta" ja valitse kieli uudelleen.

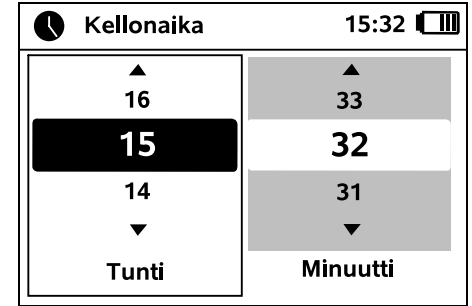
OK

- Anna tarvittaessa robottiruohonleikkurin 9-numeroinen sarjanumero. Numero on painettu tyyppikilpeen (tarra ohjauskonsolin alapuolella olevassa kotelossa).



Aseta oikea päivämäärä ristinäppäimellä ja hyväksy OK-näppäimellä.

OK

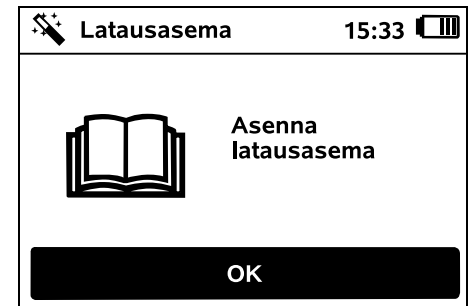


Aseta oikea kellonaika ristinäppäimellä ja hyväksy OK-näppäimellä.

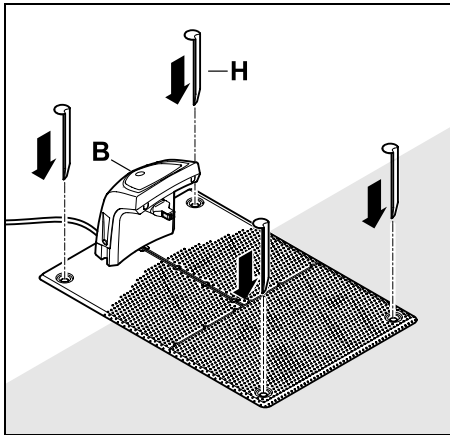
OK

9.8 Latausaseman asentaminen

i Lue tämän käyttöoppaan luku "Latausasemaa koskevia ohjeita" (⇒ 9.1) ja asennusesimerkit (⇒ 27.).



- Liitä virtajohto latausasemaan. (⇒ 9.3)
- Jos asennat latausaseman kiinni seinään, sijoita virtajohto pohjalevyn alle. (⇒ 9.1)



Kiinnitä latausasema (B) haluttuun asennuspaikkaan neljällä paalulla (H).

- Asenna verkko-osa leikkuualueen ulkopuolelle paikkaan, jossa se on suojassa suoralta auringonvalolta, kosteudelta ja sateelta. Kiinnitä se tarvittaessa seinään.

! Ympäristölämpötilan on oltava **0–40 °C**, jotta verkko-osa toimii asianmukaisesti.

- Vedä kaikki virtajohdot leikkuualueen ulkopuolelle ja lisäksi leikkuuterän toimintasäteen ulkopuolelle. Kiinnitä ne maahan tai säilytä niitä johtokanavassa.
- Kela latausaseman lähellä oleva keritty virtajohto auki lankasignaalin häiriöiden välttämiseksi.
- Liitä verkkopistoke.

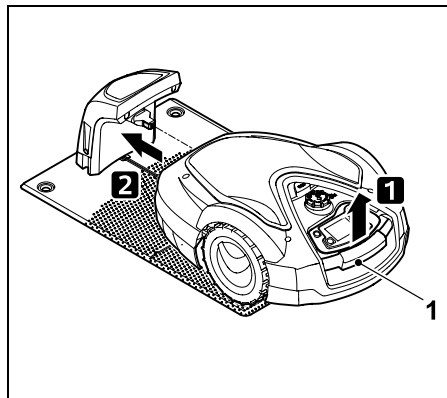
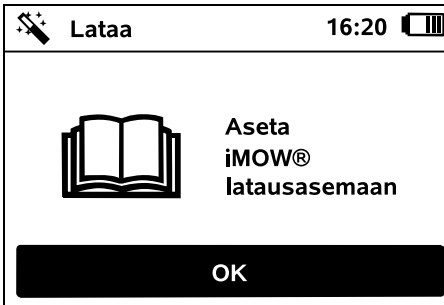
i Latausasemassa vilkkuu nopeasti punainen LED, kun rajaustanka ei ole liitettyä. (⇒ 13.1)

- Paina työn päätyttyä ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK

i **Ulkoisen latausaseman yhteydessä:**

Määritä ensiasennuksen jälkeen vähintään yksi aloituspiste latausasemaan johtavan kujan ulkopuolelle. Määritä aloitustiheys siten, että nolla leikkuuta kymmenestä (0/10) alkaa latausasemasta (aloituspisteestä 0). (⇒ 11.14)



Kohota robottiruohonleikkuria hieman kantokahvasta (1), jotta vetävien pyörien kuormitus kevenee. Työnnä laite etupyöriin tukien latausasemaan.

Paina sitten ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK

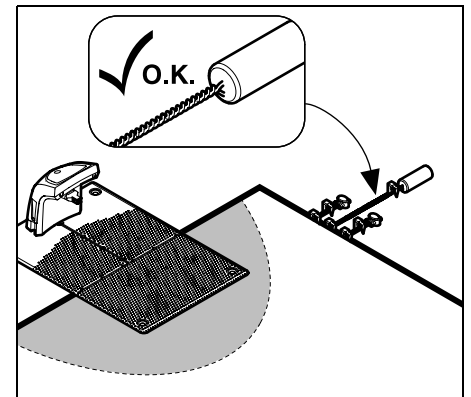
i Jos akku on tyhjä, näytön oikeassa yläkulmassa näkyy latausasemaan asettamisen jälkeen akkusymbolin sijaan verkkopistokesymboli ja akku latautuu rajaustangan sijoittamisen aikana. (⇒ 15.8)

9.9 Rajaustangan sijoitus

i Lue koko luku "Rajaustanka" ennen langan sijoittamista ja noudata sitä. (⇒ 12.)

Suunnittele sijoitus, huomioi langan **etäisyydet** ja asenna sijoituksen yhteydessä **estoaueet, varalangat, yhdyspolut, sivuaueet** ja kujat.

Pienemmillä leikkuualueilla, joissa langan pituus alle 80 m, rajaustangan kanssa on asennettava lisävaruste **AKM 100**. Lyhyillä langan pituuksilla latausasema antaa hälytyksen eikä lankasignaalia lähetetä.



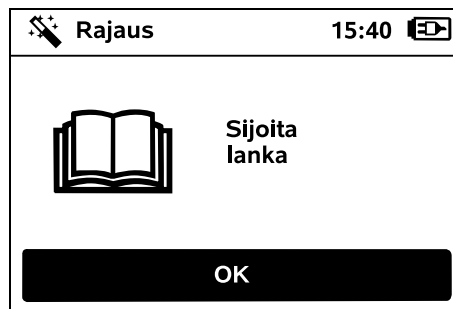
i Käytä vain alkuperäisiä kiinnitysnauloja ja rajauskappa. STIHLin ammattiliikkeistä on saatavana lisävarusteena asennussarjoja, jotka sisältävät tarvittavat asennustarvikkeet. (⇒ 18.)

Merkitse langan sijoitus puutarhasta tehtyyn piirrokseen. Piirroksen sisältö:

- **Leikkuualueen ääriviivat** sekä merkittävät esteet, rajat ja mahdolliset estoalueet, joilla robotiruohonleikkuri ei saa työskennellä (⇒ 12.1)
- **Latausaseman sijainti** (⇒ 9.1)
- **Rajauslangan sijainti**
Rajauslangan peittää nopeasti kasvillisuus eikä sitä voi enää nähdä. Merkitse varsinkin langan vedot esteiden ympärille.
- **Lankaliitinten sijainti**
Lankaliitimet ovat pian näkymättömissä. Merkitse niiden sijainnit, jotta voit tarvittaessa vaihtaa ne. (⇒ 12.16)

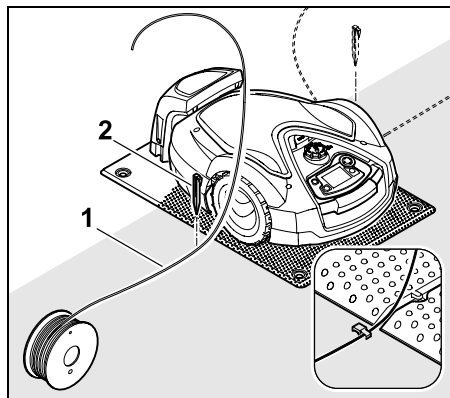
Rajauslankapiiri on sijoitettava yhtenäisenä koko leikkuualueen ympärille. Enimmäispituus: **500 m**

i Robotiruohonleikkuri ei saa missään kohdassa olla yli 35 metrin päässä rajauskappasta, sillä muuten se ei enää voi tunnistaa lankasignaalia.

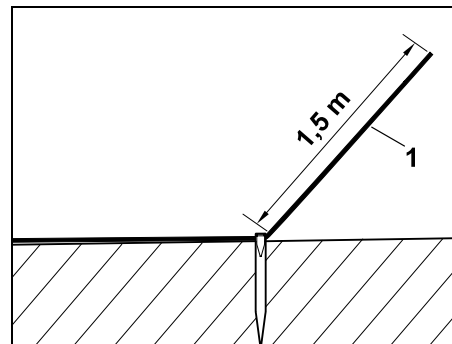


Sijoita rajauskappi latausasemasta alkaen. Menettely riippuu siitä, onko kyseessä **sisäinen** vai **ulkoinen** latausasema.

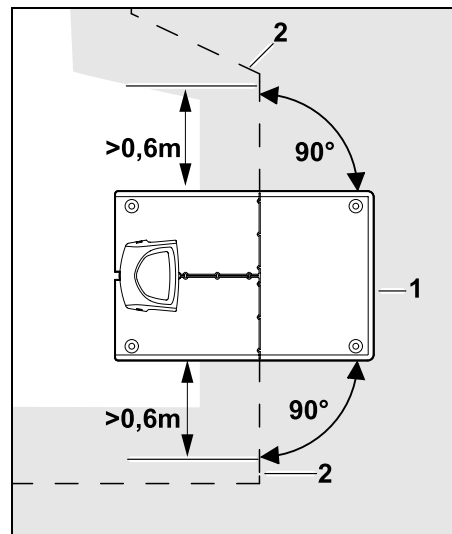
Aloitus sisäisestä latausasemasta:



Kiinnitä rajauskappi (1) pohjalevyn viereen **vasemmalle** tai **oikealle** puolelle maahan suoraan langan ulostulon viereen kiinnitysnaulalla (2).



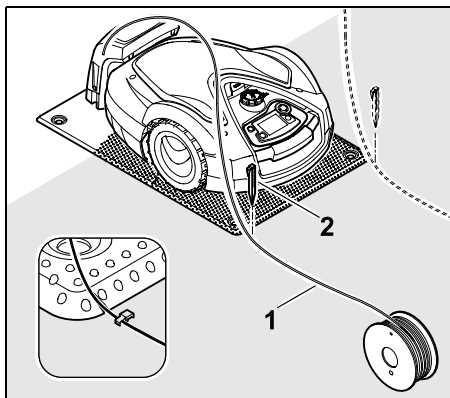
Jätä vapaa langan pää (1) noin **1,5 m:n** pituiseksi.



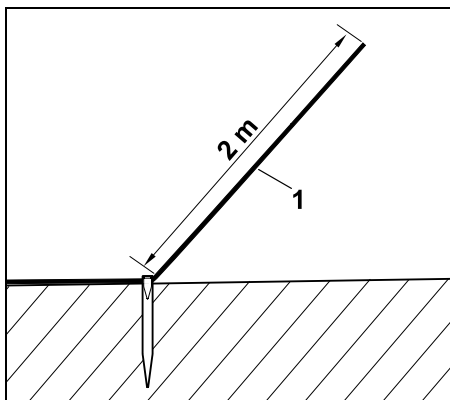
Sijoita rajauskappi (2) **0,6 m:n** matkalta ennen latausasemaa (1) ja sen jälkeen suoraan ja suorassa kulmassa pohjalevyn nähden. Seuraa sen jälkeen rajauskappilla leikkuualueen reunaan.

i Jos käytössä on siirretty latausasemaan ajo (käytävä), rajausranka on sijoitettava vähintään **1,5 m:n** matkalta ennen latausasemaa ja sen jälkeen suoraan ja suorassa kulmassa pohjalevyyn nähden. (⇒ 11.13)

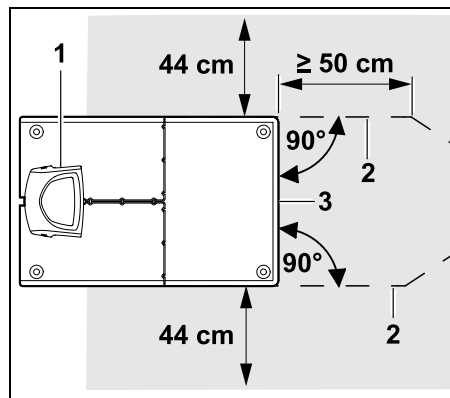
Aloitus ulkoisesta latausasemasta:



Kiinnitä rajausranka (1) pohjalevyn taakse **vasemmalle** tai **oikealle** puolelle maahan suoraan langan ulostulon viereen kiinnitysnaulalla (2).



Jätä vapaa langan pää (1) noin **2 m:n** pituiseksi.

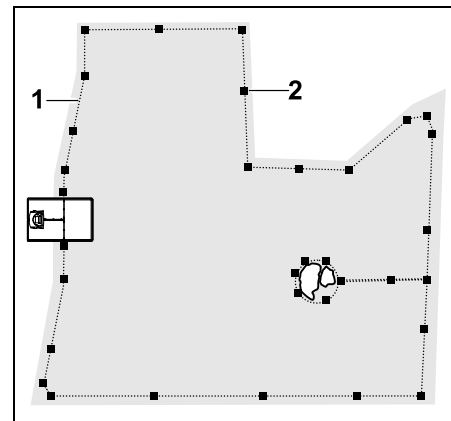


Sijoita rajausranka (2) matkalta 50 cm ennen latausasemaa (1) ja sen jälkeen suorassa kulmassa pohjalevyyn nähden. Sitten voidaan asentaa kuja (⇒ 12.11) tai rajausrangalla voidaan seurata leikkuualueen reunaa.

Pohjalevyn (3) vieressä on oltava vähintään 44 cm leveä tila, joka on vapaasti ajettavissa.

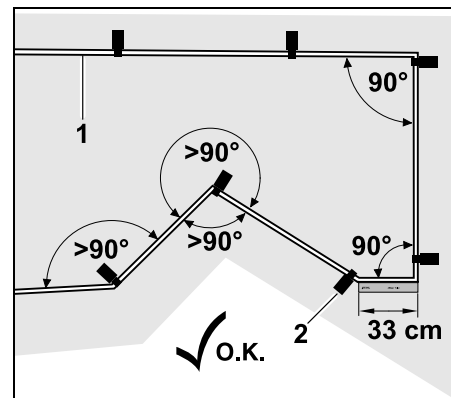
i Lisätietoja ulkoisen latausaseman asennuksesta on luvussa "Asennusesimerkit". (⇒ 27.)

Langan sijoitus leikkuualueella:



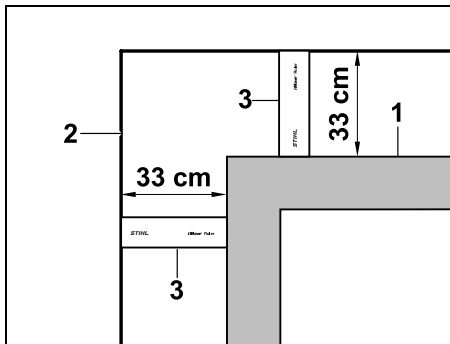
Sijoita rajausranka (1) leikkuualueen ja mahdollisten esteiden ympäri (⇒ 12.9) ja kiinnitä se kiinnitysnauloilla (2) maahan. Tarkasta etäisyydet iMOW® Rulerin avulla. (⇒ 12.5)

i Robottiruohonleikkuri ei saa missään kohdassa olla yli 35 metrin päässä rajausrangasta, sillä muuten se ei enää voi tunnistaa lankasignaalia.



Vältä sijoittamista teräviin kulmiin (pienempiin kuin 90°). Kiinnitä rajausranka (1) nurmikon terävissä kulmissa kuvan mukaisesti kiinnitysnauloilla (2) maahan.

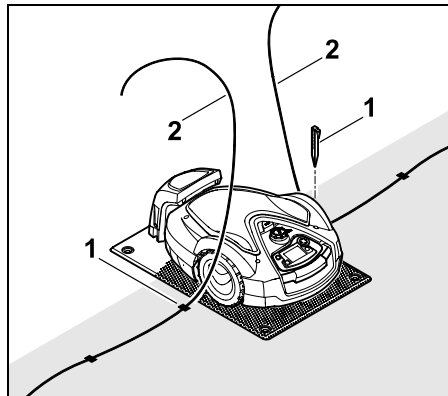
90°:n kulman jälkeen on sijoitettava vähintään iMOW® Rulerin pituinen suora osuus ennen seuraavaa kulmaa.



Kun rajausranka sijoitetaan muurin, korkeareunaisten kukkaistutusten tai muiden korkeiden esteiden nurkkien (1) ympäri, langan etäisyyden on oltava nurkissa ohjeen mukainen, jotta robottiruohonleikkuri ei osu esteeseen. Sijoita rajausranka (2) iMOW® Rulerin (3) avulla kuvan mukaisesti.

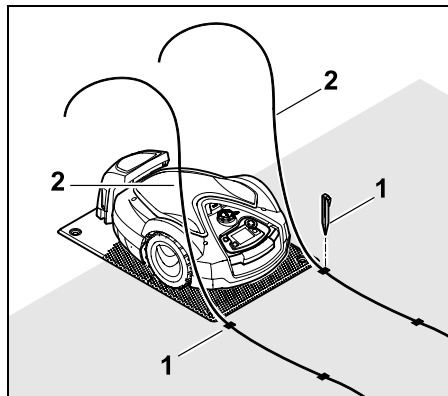
- Pidennä tarvittaessa rajausrankaa mukana toimitetuilla lankaliittimillä. (⇒ 12.16)
- Jos on tarkoitus leikata useita toisiinsa yhteydessä olevia leikkuualueita, asenna sivualueita (⇒ 12.10) tai liitä leikkuualueita toisiinsa kujan avulla. (⇒ 12.8)

Viimeinen kiinnitysnaula sisäisen latausaseman yhteydessä:




Lyö viimeinen kiinnitysnaula (1) pohjalevyn viereen vasemmalle tai oikealle puolelle suoraan langan ulostulon viereen. Leikkaa rajausrangan (2) vapaat päät noin 1,5 m:n pituisiksi.

Viimeinen kiinnitysnaula ulkoisen latausaseman yhteydessä:



Lyö viimeinen kiinnitysnaula (1) pohjalevyn taakse vasemmalle tai oikealle puolelle suoraan langan ulostulon viereen. Leikkaa rajausrangan (2) vapaat päät noin 2 m:n pituisiksi.

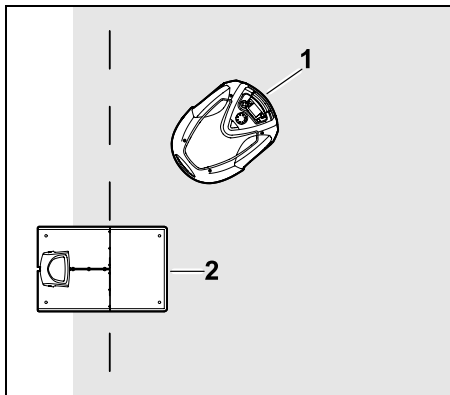
Langan sijoittamisen lopettaminen:

- Tarkasta rajausrangan kiinnitys maahan käyttäen ohjearvoa yksi kiinnitysnaula metrin matkalla. Rajausrangan pitää olla joka kohdassa maata vasten. Lyö kiinnitysnaulat kokonaan maahan.
- Paina työn päätyttyä ohjauksen OK-näppäintä. 

- ! Jos akussa on liian vähän varausta ohjatun asennuksen muiden vaiheiden suorittamiseen, näytössä näkyy asiaa koskeva ilmoitus. Siinä tapauksessa anna robottiruohonleikkurin olla latausasemassa ja anna akun latautua edelleen. Voit siirtyä OK-näppäimellä ohjatun asennuksen seuraavaan vaiheeseen vasta, kun tarvittava akkujännite on saavutettu.

9.10 Rajausrangan liittäminen





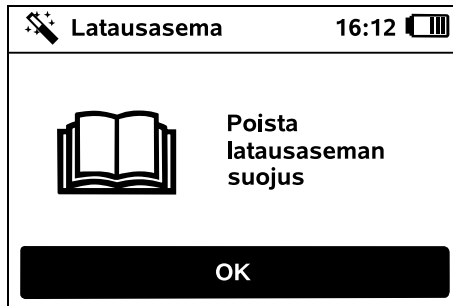
Aseta robottiruohonleikkuri (1) kuvan mukaisesti latausaseman (2) taakse leikkuualueen sisäpuolelle ja paina sitten OK-näppäintä.

OK



Irrota verkko-osan pistoke sähköverkosta ja paina sitten OK-näppäintä.

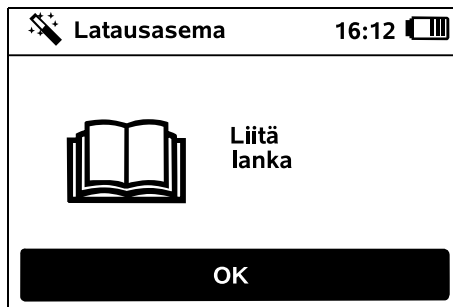
OK



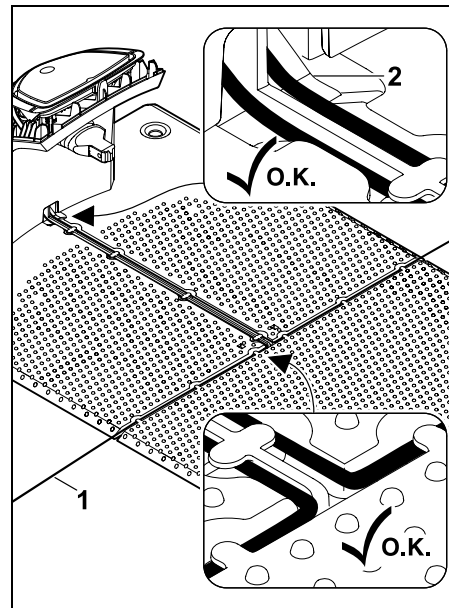
Poista suojus. (⇒ 9.2)

Paina sitten ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK

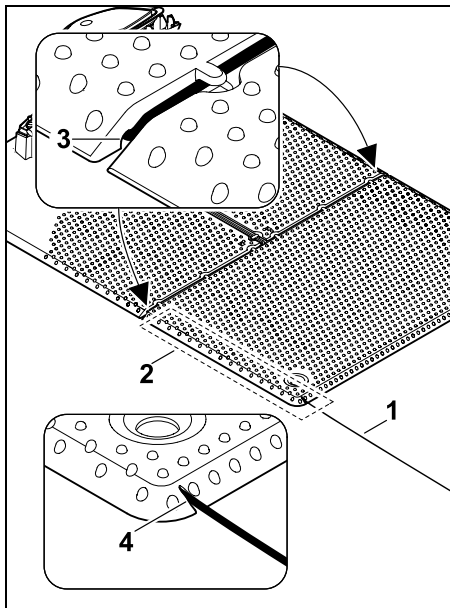


Rajauslanka sisäisen latausaseman yhteydessä:

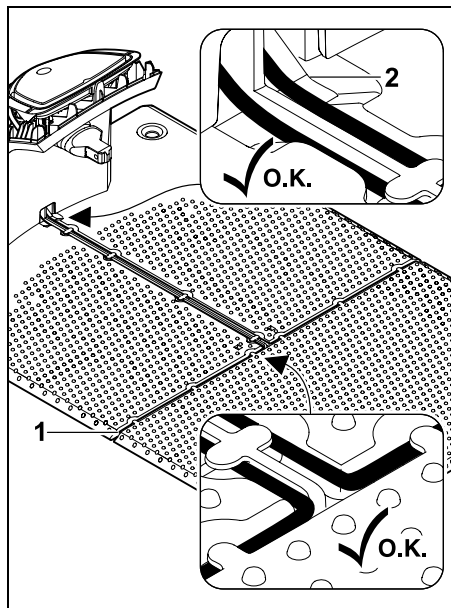


Aseta rajauslanka (1) pohjalevyn johto-ohjaimiin ja pujota se jalustan (2) läpi.

Rajauslanka ulkoisen latausaseman yhteydessä:



Sijoita rajauslanka (1) pohjalevyn alle alueelle (2). Pujota lanka ulostuloihin (3, 4). Löysää paaluja tarvittaessa.



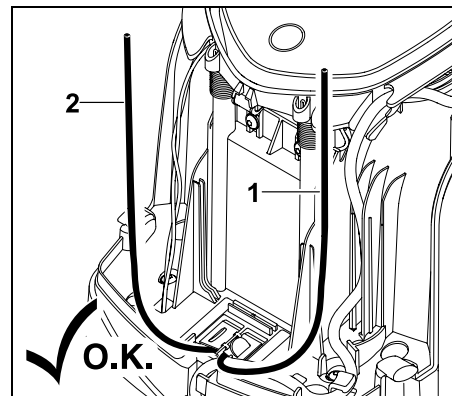
Aseta rajauslanka (1) pohjalevyn johto-ohjajimiin ja pujota se jalustan (2) läpi.

Rajauslangan liittäminen:

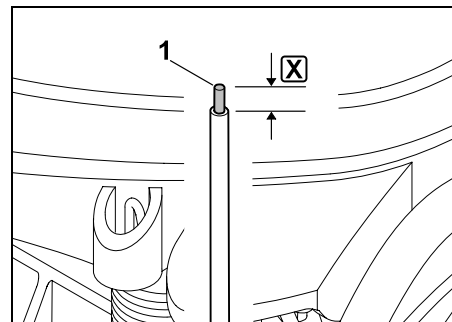


Ohje:

Varmista, että koskettimet ovat siistissä kunnossa (eivät esimerkiksi ruostuneet tai likaantuneet).

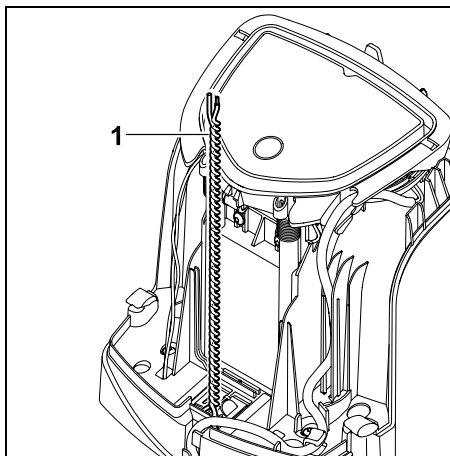


Lyhennä vasen langanpää (1) ja oikea langanpää (2) samanpituisiksi. Pituus langan ulostulosta langan päähän: **40 cm**



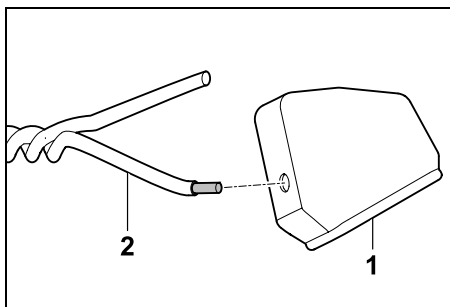
Kuori vasen langanpää (1) sopivalla työkalulla pituuteen **X** ja kierrä langansäikeet yhteen.

X = 10-12 mm

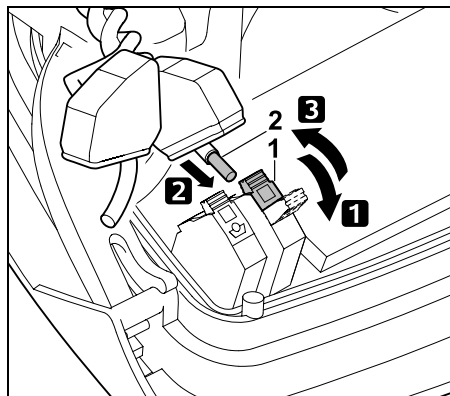


Kierrä vapaat langanpäät (1) kuvan mukaisesti yhteen.

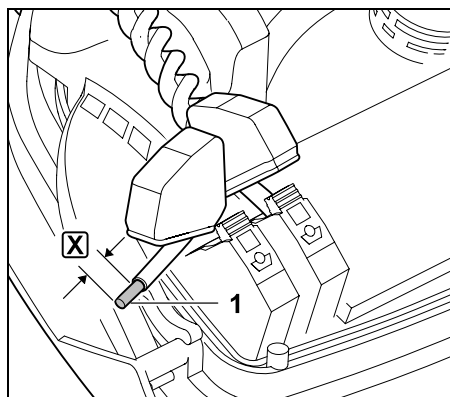
- Avaa paneeli ja pidä sitä auki. (⇒ 9.2)



Pujota läpivientikumi (1) kummallekin johtimelle (2).

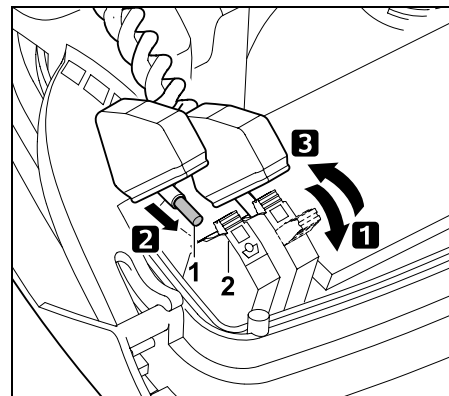


- 1 Avaa vasen kiinnitysvipu (1).
- 2 Vie kuorittu langanpää (2) vasteeseen asti liitinlohkoon.
- 3 Sulje kiinnitysvipu (1).

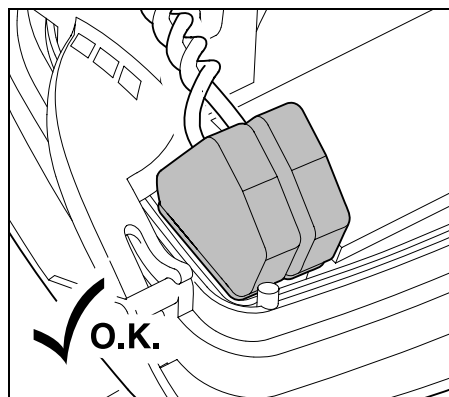


Kuori oikea langanpää (1) sopivalla työkalulla pituuteen X ja kierrä langansäikeet yhteen.

X = 10-12 mm



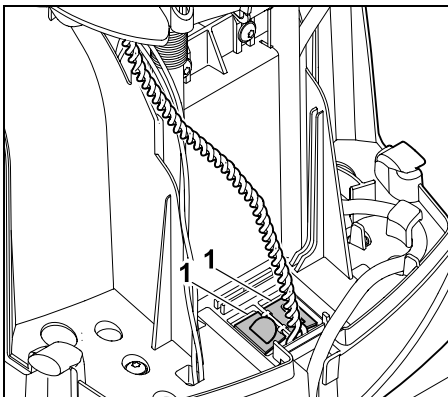
- 1 Avaa oikea kiinnitysvipu (1).
- 2 Vie kuorittu langanpää (2) vasteeseen asti liitinlohkoon.
- 3 Sulje kiinnitysvipu (1).



Aseta läpivientikumi liitinlohkon päälle.

Tarkasta liitinlohkon langanpäiden kiinnitys: molempien langanpäiden on oltava pitävästi kiinni.

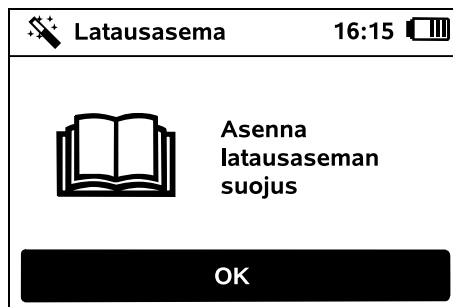
- Sulje paneeli. (⇒ 9.2)



Sulje johtokanavan (1) suojukset.

- Paina työn päätyttyä ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK



Kiinnitä suojus. (⇒ 9.2)

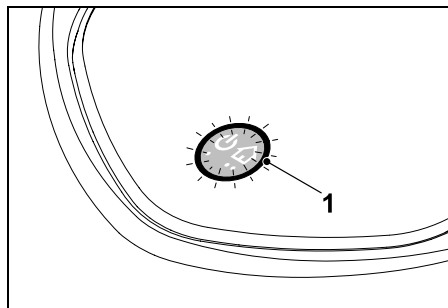
Paina sitten ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK



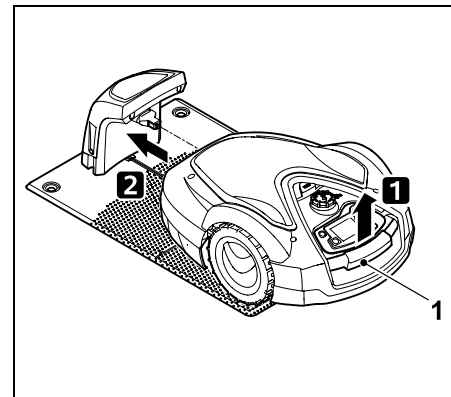
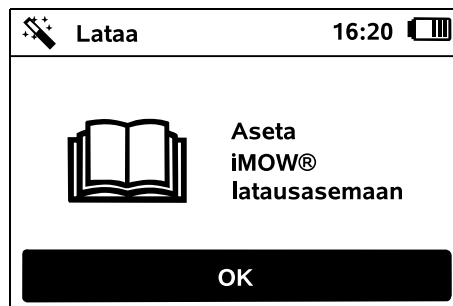
Liitä verkko-osan pistoke sähköverkkoon ja paina sitten OK-näppäintä.

OK



Jos rajausranka on asennettu oikein ja latausasema on liitetty sähköverkkoon, punainen LED (1) palaa.

i Lue luku "Latausaseman käyttöosat", varsinkin jos LED ei pala kuvatulla tavalla. (⇒ 13.1)



Kohota robottiruohonleikkuria hieman kantokahvasta (1) ja kevennä vetävien pyörien kuormitus. Työnnä laite etupyöriin tukien latausasemaan.

Paina sitten ohjauskonsolin OK-näppäintä.

OK

9.11 Robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitännän luominen

i Robottiruohonleikkurin voi ottaa käyttöön vasta, kun se vastaanottaa latausaseman lähettämän lankasignaalin. (⇒ 11.15)



Lankasignaalin tarkastus voi kestää useita minutteja. Voit keskeyttää liitännän luonnin laitteen yläosassa olevalla punaisella STOP-näppäimellä. Tällöin siirryt ohjatun asennuksen edelliseen vaiheeseen.

Normaali vastaanotto



Lankasignaali OK:

Näytössä näkyy teksti "Lankasignaali OK". Robottiruohonleikkuri ja latausasema on liitetty ohjeenmukaisesti yhteen.



Jatka ensiasennusta painamalla OK-näppäintä.



i **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Kun liitäntä on luotu, Vakio-energiatila aktivoituu. (⇒ 11.10)

Heikko vastaanotto

Robottiruohonleikkuri **ei vastaanota lankasignaalia:**
Näytössä näkyy teksti "Ei lankasignaalia".



Robottiruohonleikkuri vastaanottaa **heikentynyttä lankasignaalia:**
Näytössä näkyy teksti "Tarkasta lankasignaali".



Robottiruohonleikkuri vastaanottaa **väärin kytkettyä lankasignaalia:**
Näytössä näkyy teksti "Liitännät vaihtuneet tai iMOW® ulkopuolella".



Mahdollinen syy:

- Väliaikainen häiriö
- Robottiruohonleikkuri ei ole latausasemassa.
- Rajauslanka on kytketty väärin (päinvastoin).
- Latausasema on kytketty pois päältä tai se ei ole liitetty sähköverkkoon.
- Liitännät ovat puutteelliset.
- Rajauslangan vähimmäispituus alittuu.
- Verkkojohto on kerittynä latausaseman lähellä.
- Rajauslangan päät ovat liian pitkät tai niitä ei ole kierretty riittävästi yhteen.
- Rajauslanka on vaurioitunut.
- Matkapuhelimen, toisen latausaseman tai muun vieraan kohteen signaali
- Maassa latausaseman alla on sähkömaakaapeleita, teräsbetonia tai häiritseviä metalleja.
- Rajauslangan enimmäispituus on ylittynyt (⇒ 12.1)

Korjaus:

- Toista liitännän luonti ilman muita korjaustoimia.
- Aja robottiruohonleikkuri latausasemaan. (⇒ 15.7)
- Liitä rajauslangan päät asianmukaisesti. (⇒ 9.10)

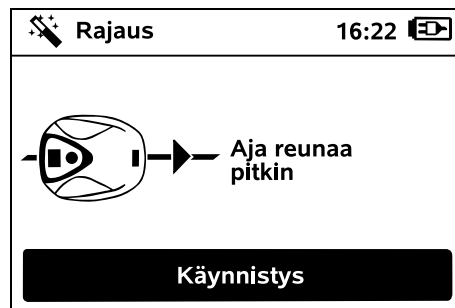
- Tarkasta latausaseman verkkoliitäntä. Älä jätä verkkojohtoa kerittynä latausaseman lähelle vaan kela se auki.
- Tarkasta langanpäiden liitäntä liitinlohkoon, lyhennä liian pitkät langanpäät tai kierrä langanpäät yhteen. (⇒ 9.10)
- Pienemmillä leikkuualueilla, joissa langan pituus alle 80 m, rajauslangan kanssa on asennettava lisävaruste AKM100.(⇒ 9.9)
- Tarkasta latausaseman LED-ilmaisimet (⇒ 13.1).
- Korjaa langan vaurio.
- Kytke matkapuhelimet ja läheiset latausasemat pois päältä.
- Muuta latausaseman sijaintia tai poista häiriölähteet latausaseman alta.
- Käytä halkaisijaltaan paksumpaa rajauslankaa (lisävaruste).

Kun olet tehnyt korjaustoimen, yritä liitännän luontia painamalla OK-näppäintä.



i Jos lankasignaalin vastaanotto ei onnistu ja kuvatut toimet eivät auta, ota yhteys ammattiliikkeeseen.

9.12 Asennuksen tarkastaminen



Aloita reuna-ajo OK-näppäimellä. Leikkuuterä ei tällöin aktivoidu.



i Ensiasennuksen jälkeen robottiruohonleikkuri ajaa moottorin käydessä leikkuualueen reunaan pitkin vaihdellen molempiin suuntiin. Sen vuoksi reuna-ajon toimivuus on ensiasennuksen yhteydessä myös tarkastettava molempiin suuntiin.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Reuna-ajon avulla määritetään robottiruohonleikkurin **kotialue**. (⇒ 14.5)

Jos robottiruohonleikkuri ei saa ennen reuna-ajoa GPS-signaalia, näyttöön tulee teksti "Odotetaan GPS-signaalia". Ellei GPS-signaalia saada, robottiruohonleikkuri aloittaa reuna-ajon siitä huolimatta muutaman minuutin kuluttua.



Kun robottiruohonleikkuri ajaa reunaan pitkin, kävele sen takana ja pidä huolta, että

- robottiruohonleikkuri ajaa suunnitellusti leikkuualueen reunaan
- etäisyydet esteisiin ja leikkuualueen rajoihin ovat asianmukaiset
- laite lähtee latausasemasta ja palaa siihen asianmukaisesti.

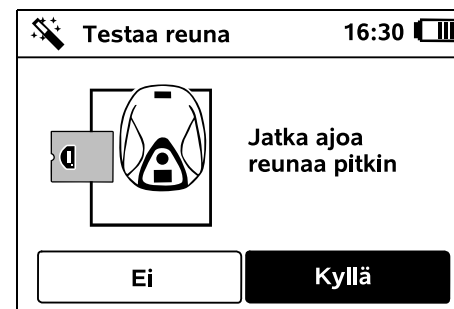
Näytössä näkyy ajetun matkan metriarvo, jota tarvitaan **aloituspisteiden** asettamisessa leikkuualueen reunaan. (⇒ 11.14)

- Lue ja kirjoita muistiin halutussa kohdassa näkyvä arvo. Aseta aloituspiste ensiasennuksen jälkeen manuaalisesti.

Reuna-ajo keskeytyy automaattisesti esteiden tai liian jyrkkien rinteiden takia, tai sen voi keskeyttää manuaalisesti painamalla STOP-näppäintä.

- Jos reuna-ajo keskeytyy automaattisesti, korjaa rajauslangan sijoitus tai poista esteet.
- Tarkasta robottiruohonleikkurin sijainti ja asento ennen reuna-ajon jatkamista. Laitteen on oltava rajauslangan päällä tai leikkuualueen sisällä etupuoli rajauslankaa kohti.

Jatkaminen keskeytyksen jälkeen:



Jatka reuna-ajoa keskeytyksen jälkeen valitsemalla **Kyllä**.

Jos valitset **Ei**, rajauslangan testiajo päättyy ja siirryt ohjatun asennuksen seuraavaan vaiheeseen.

i **Suositus**: Älä keskeytä reuna-ajoa. Leikkuualueen reuna-ajon tai latausasemaan ajon mahdolliset ongelmat voivat jäädä tunnistamatta.

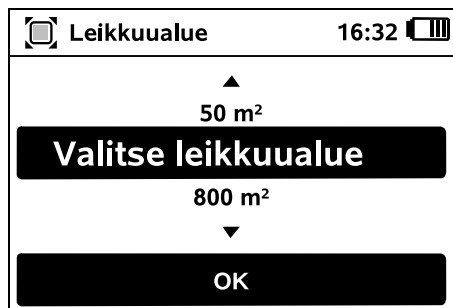
Reuna-ajon voi tehdä ensiasennuksen jälkeen tarvittaessa uudelleen. (⇒ 11.13)


Kun robottiruohonleikkuri on ajanut täydellisen kierroksen leikkuualueen ympäri, se ajaa latausasemaan. Sen jälkeen alkaa toinen reuna-ajo vastakkaiseen suuntaan.


Reuna-ajon automaattinen päättyminen:

Kun laite on ajanut toisen täydellisen kierroksen ja asetunut latausasemaan, siirryt ohjatun asennuksen seuraavaan vaiheeseen.

9.13 Robottiruohonleikkurin ohjelmoiminen

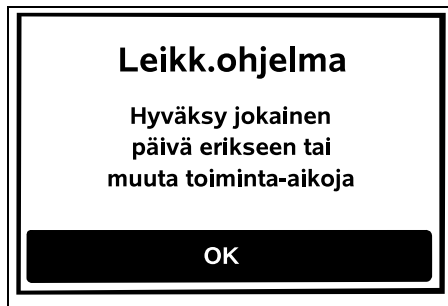



Anna nurmikon koko ja hyväksy OK-näppäimellä. 

 Älä laske asennettuja estoalueita tai sivualueita mukaan leikkuualueen kokoon.





Uusi leikkuuohjelma määritetään. Voit keskeyttää toimenpiteen laitteen yläosassa olevalla punaisella STOP-näppäimellä.





Hyväksy "Hyväksy jokainen päivä erikseen tai muuta toiminta-aikoja" painamalla OK-näppäintä. 





Näyttöön tulevat maanantain toiminta-ajat, ja valikon kohta **Hyväksy toiminta-ajat** on aktivoituna. 

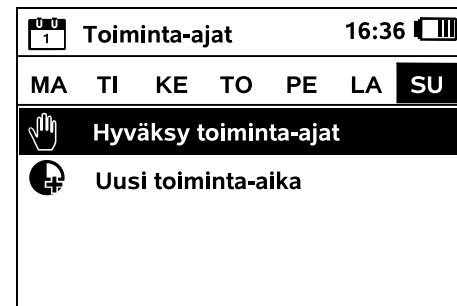
Voit hyväksyä kaikki toiminta-ajat OK-näppäimellä. Sitten näkyviin tulevat seuraavan päivän asetukset. 


 Pienillä leikkuualueilla ruohoa ei leikata joka viikonpäivänä. Siinä tapauksessa toiminta-aikoja ei näy ja valikon kohtaa "Poista kaikki toim.-ajat" ei ole. Myös päivät, joihin ei sisälly toiminta-aikoja, on hyväksyttävä OK-näppäimellä.

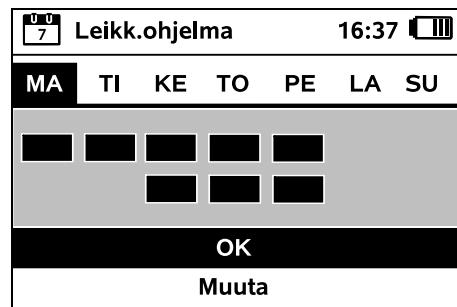
Näytössä näkyviä **toiminta-aikoja** voidaan muuttaa. Valitse haluamasi aikaväli ristinäppäimellä ja avaa se OK-näppäimellä. (⇒ 11.7) 

Jos haluat määrittää lisää toiminta-aikoja, valitse valikon kohta **Uusi toiminta-aika** ja avaa OK-näppäimellä. Määritä valintaikkunassa uuden toiminta-ajan aloitus- ja lopetusajankohta ja hyväksy OK-näppäimellä. On mahdollista määrittää enintään kolme toiminta-aikaa päivää kohti. 

Jos haluat poistaa kaikki näkyvät toiminta-ajat, valitse valikon kohta **Poista kaikki toim.-ajat** ja hyväksy OK-näppäimellä. 



Sunnuntain toiminta-aikojen hyväksymisen jälkeen näyttöön tulee leikkuuohjelma. 



Voit hyväksyä näkyvän leikkuuohjelman ja siirtyä ohjatun asennuksen viimeiseen vaiheeseen valitsemalla OK.



Jos haluat tehdä muutoksia, valitse **Muuta** ja muuta toiminta-aikoja.



Toiminta-aikoina sivullisten on pysyttävä poissa vaara-alueelta. Tämä on huomioitava toiminta-aikoja määrittäessä. Noudata lisäksi robottiruohonleikkureiden käyttöaikoja koskevia paikallisia määräyksiä ja luvun "Turvallisuutesi vuoksi" (⇒ 6.) ohjeita ja muuta toiminta-aikoja tarvittaessa heti tai ensiasennuksen jälkeen "Leikk.ohjelma"-valikossa. (⇒ 11.7) Selvitä vastuussa olevilta viranomaisilta erityisesti, mihin aikaan vuorokaudesta laitetta saa käyttää.

9.14 Ensiasennuksen lopetus



Poista kaikki vieraat esineet (esimerkiksi lelut ja työkalut) leikkuualueelta.



Lopeta ensiasennus painamalla OK-näppäintä.



Ensiasennuksen jälkeen aktivoituna on turvataso Ei mit.

Suositus:

Aseta turvatasoksi "Matala", "Keski" tai "Korkea". Se takaa, etteivät asiattomat henkilöt voi muuttaa asetuksia eikä robottiruohonleikkuria voi käyttää muiden latausasemien kanssa. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aktivoi lisäksi GPS-suoja. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



iMOW@ -sovellus on asennettava älypuhelimeen tai tablettiin, jossa on internetyhteys ja GPS-vastaanotin ja käynnistettävä, jotta robottiruohonleikkurin kaikkia toimintoja voidaan käyttää. (⇒ 10.)

Sulje dialogi-ikkuna painamalla OK-näppäintä.



9.15 Ensimmäinen leikkuu ensiasennuksen jälkeen

Jos ensiasennus loppuu toiminta-ajan sisällä, robottiruohonleikkuri aloittaa välittömästi leikkuualueen käsittelyn.



Jos ensiasennus päättyy toiminta-ajan ulkopuolella, voit aloittaa leikkuun painamalla OK-näppäintä. Jos robottiruohonleikkurin ei ole tarkoitus leikata, valitse "Ei".



10. iMOW@ -sovellus

Malleja **RMI 632 C, RMI 632 PC** voidaan käyttää **iMOW@-sovelluksella**. Sovellusta on saatavana sovelluskaupoista kaikkiin yleisiin käyttöjärjestelmiin.



Lisätietoja on kotisivullamme web.imow.stihl.com/systems/.



"Turvallisuutesi vuoksi" -luvun määräykset koskevat myös kaikkia **iMOW@ -sovelluksen** käyttäjiä. (⇒ 6.)

Aktivointi:

Ammattiliikkeen on aktivoitava robottiruohonleikkuri yhdessä omistajan sähköpostiosoitteen kanssa, jotta sovellus ja laite voivat vaihtaa tietoa. Sähköpostiosoitteeseen lähetetään linkki aktivointia varten.

iMOW@-sovellus on asennettava älypuhelimeen tai tablettiin, jossa on Internet-yhteys ja GPS-vastaanotin. Sähköpostin vastaanottaja määritetään

sovelluksen ylläpitäjäksi ja pääkäyttäjäksi, jolla on täysi käyttöoikeus kaikkiin toimintoihin.

i Säilytä sähköpostiosoitetta ja salasanaa varmassa tallessa, jotta **iMOW@sovellus** voidaan asentaa uudelleen älypuhelimien tai tabletin vaihdon jälkeen (esimerkiksi mobiililaitteen hävittyä).

Tiedonsiirto:

Myyntihintaan sisältyy tiedonsiirto robottiruohonleikkurista internetiin (M2M-palvelu).

Tiedonsiirto ei ole jatkuvaa, joten se voi kestää muutamia minutteja.

Tiedonsiirto sovelluksesta internetiin voi aiheuttaa kustannuksia, jotka riippuvat matkapuhelin- tai internetpalveluiden tarjoajan kanssa tehdystä sopimuksesta ja jotka ovat sinun vastuullasi.

i Ilman matkapuhelinyhteyttä ja sovellusta GPS-suoja on käytettävissä ilman sähköposti- ja tekstiviesti-ilmoituksia.

Sovelluksen päätoiminnot:

- Leikkuuohjelman tarkastelu ja muokkaaminen
- Aloita leikkuu
- Automatiikan päälle- ja poiskytkentä
- Robottiruohonleikkurin lähettäminen latausasemaan
- Päivämäärän ja kellonajan muuttaminen



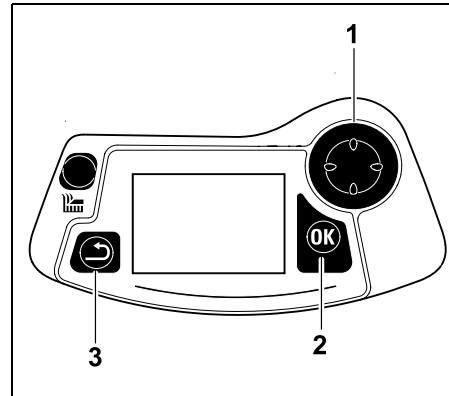
Leikkuuohjelman muuttaminen, leikkuukerran aloitus, automatiikan päälle- ja poiskytkentä, robottiruohonleikkurin lähettäminen latausasemaan sekä päivämäärän ja kellonajan muuttaminen voivat aiheuttaa toimintaa, jota muut henkilöt eivät pysty ennakoimaan. Ilmoita aina asianosaisille etukäteen robottiruohonleikkurin mahdollisesta toiminnasta.

- Robottiruohonleikkurin laitetietojen ja sijainnin tarkasteleminen

11. Valikko

11.1 Käyttöohjeita

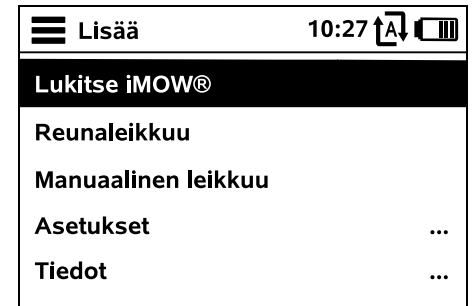
- Poista ohjauskonsoli tarvittaessa. (⇒ 15.2)



Ristinäppäimellä (1) siirrytään valikoissa, OK-näppäimellä (2) hyväksytään asetukset ja avataan valikot. Paluunäppäimellä (3) siirrytään pois valikoista.



Päävalikko sisältää neljä alavalikkoa, jotka näkyvät valintapainikkeina. Valittu alavalikko näkyy mustataustaisena, ja se avataan OK-näppäimellä.



Toinen valikkotaso näytetään listana. Alivalikoita voidaan selata ristinäppäimellä. Aktiiviset valikkokokohdat näkyvät mustataustaisina.

Näytön oikeassa reunassa oleva vierityspalkki kertoo, että painamalla ristinäppäintä alas tai ylös saa näkyviin lisää kohtia.

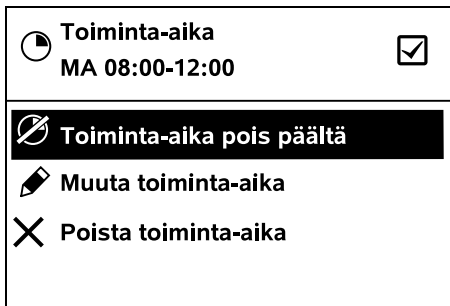
Alavalikot avataan painamalla OK-näppäintä.



Alivalikot "Asetukset" ja "Tiedot" näytetään välilehtinä.

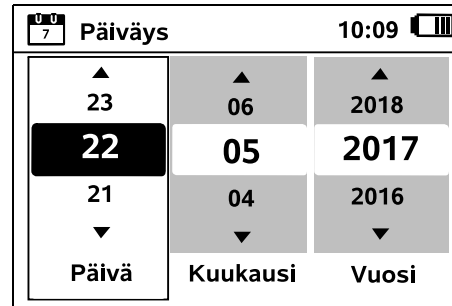
Välilehdet valitaan painamalla ristinäppäintä vasemmalle tai oikealle ja alavalikko painamalla ristinäppäintä alas tai ylös.

Aktiiviset välilehdet ja valikon kohdat näkyvät mustataustaisina.



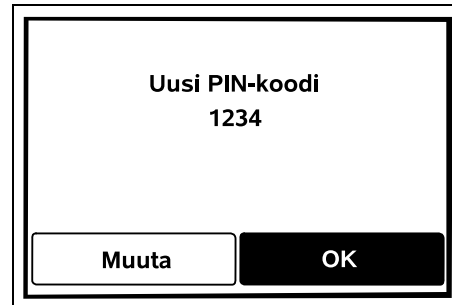
Alavalikoissa on lueteltu vaihtoehtoja. Aktiiviset luettelokohtat näkyvät mustataustaisina. OK-näppäintä painamalla avautuu valinta- tai dialogi-ikkuna.

Valintaikkuna:



Säättöarvoja voi vaihtaa painamalla ristinäppäintä. Senhetkinen arvo on korostettu mustalla taustalla. Kaikki arvot hyväksytään OK-näppäimellä.

Dialogi-ikkuna:



Jos on tallennettava muutoksia tai kuitattava ilmoituksia, näyttöön tulee dialogi-ikkuna. Aktiivinen valintapainike näkyy mustataustaisena.

Vaihtoehtoa valittaessa halutun valintapainikkeen voi aktivoida painamalla ristinäppäintä vasemmalle tai oikealle.

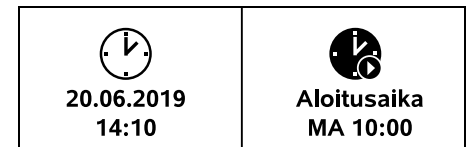
Valittu vaihtoehto hyväksytään OK-näppäimellä, minkä jälkeen avautuu edellinen valikko.

11.2 Tilanäyttö



Tilanäyttö näkyy

- kun robottiruohonleikkurin standby-tila lopetetaan näppäintä painamalla
- kun päävalikossa painetaan paluunäppäintä
- käytön aikana.



Näytön yläosassa on kaksi konfiguroitavaa kenttää. Niissä voi näkyä erilaisia robottiruohonleikkuria tai leikkuukertoja koskevia tietoja. (⇒ 11.10)

Tilätiedot laitteen ollessa pois käytöstä
– RMI 632, RMI 632 P:



Näytön alaosassa näkyy teksti "iMOW® käyttövalmis" yhdessä kuvan mukaisen symbolin ja automatiikkatilan kanssa. (⇒ 11.7)



Tilatiedot laitteen ollessa pois käytöstä – RMI 632 C, RMI 632 PC:



Näytön alaosassa näkyy robottiruohonleikkurin nimi (⇒ 10.), teksti iMOW® käyttövalmis yhdessä kuvan mukaisen symbolin, automatiikkatilan (⇒ 11.7) ja GPS-suojan tietojen (⇒ 11.15) kanssa.



Tilatiedot laitteen ollessa käytössä – kaikki mallit:



Kuluvan **leikkuukerran** aikana näytössä näkyy teksti "iMOW® leikkaa ruohon" ja vastaava symboli. Tekstitiedot ja symboli mukautuvat käynnissä olevan toiminnan mukaan.



Ennen leikkuukertaa näkyy teksti "Huomio – iMOW® käynnistyy" ja varoitussymboli.



Lisäksi näytön valon vilkkuminen ja äänimerkki kertovat, että leikkuumoottori käynnistyy pian. Leikkuuterä kytkeytyy toimintaan vasta muutamia sekunteja sen jälkeen, kun robottiruohonleikkuri on lähtenyt liikkeelle.

Reunaleikkuu:

Kun robottiruohonleikkuri käsittelee leikkuualueen reunaa, näytössä näkyy teksti "Reuna leikataan".



Aja latausasemaan:

Kun robottiruohonleikkuri palaa latausasemaan, näytössä näkyy paluun syy (esimerkiksi "Akku purkautunut" tai "Leikkaus lopetettu").



Akun lataaminen:

Akun latautuessa näytössä näkyy teksti "Akku ladataan".



Aja aloituspisteeseen:

Kun robottiruohonleikkuri ajaa aloituspisteeseen leikkuukerran alussa, näytössä näkyy "Ajetaan aloituspisteeseen".



RMI 632 C, RMI 632 PC: Aja toivealueeseen:

Kun robottiruohonleikkuri ajaa toivealueeseen leikkuukerran alussa, näytössä näkyy "Ajetaan toivealueeseen".



Ilmoitusnäyttö – kaikki mallit:

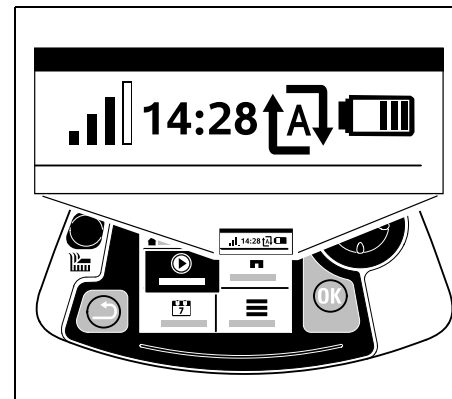


Virheet, häiriöt ja suositukset näkyvät yhdessä varoitussymbolin, päivämäärän, kellonajan ja ilmoituskoodin kanssa. Jos aktiivisia ilmoituksia on useita, ne näkyvät vuorotellen. (⇒ 24.)



Jos robottiruohonleikkuri on käyttövalmis, ilmoitus ja tilatiedot näkyvät vuorotellen.

11.3 Infoalue



Näytön oikeassa yläkulmassa näkyvät seuraavat tiedot:

1. Akun varaustila tai lataaminen
2. Automatiikkatila
3. Kellonaika
4. Matkapuhelinsignaali (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Varaustila:

Akkusymboli ilmoittaa varaustilan.

Ei palkkia – akku tyhjä
1–5 palkkia – akku osittain ladattu
6 palkkia – akku täysin ladattu



Lataamisen aikana akkusymbolin tilalla näkyy



verkkopistokesymboli.

2. Automatik-Status:

Kun automaatiikka kytetään päälle, näyttöön tulee



automaatiikkasymboli.

3. Kellonaika:

Senhetkinen kellonaika näkyy 24 tunnin muodossa.

4. Matkapuhelinsignaali:

Matkapuhelinyhteyden **signaalin voimakkuus** näkyy neljänä palkkina. Mitä useampi palkki on täynnä, sitä parempi vastaanotto on.



Vastaanottosymboli ja pieni x ilmaisevat, että yhteyttä internetiin ei ole.

Kun radiomoduulia alustetaan (laitteisto ja ohjelmisto tarkastetaan esimerkiksi robottiruohonleikkurin päällekytkennän jälkeen), näytössä näkyy kysymysmerkki.



11.4 Päävalikko



Päävalikko tulee näkyviin, kun

– tilinäytöstä (⇒ 11.2) siirrytään pois painamalla OK-näppäintä



– toisella valikkotasolla painetaan paluunäppäintä.

1. Aloitus (⇒ 11.5)

Leikkuaika
Aloituspiste
Leikkuu alueel



2. Paluu latausasemaan (⇒ 11.6)



3. Leikk.ohjelma (⇒ 11.7)

Automaatiikka
Leikkuun kesto
Toiminta-ajat
Uusi leikkuuohjelma

4. Lisää (⇒ 11.8)

Lukitse iMOW®
Reunaleikkuu
Asetukset
Tiedot



11.5 Käynnistys

	Aloita leikkuu	15:02		
	Leikkuaika	1.5 h		
	Aloituspiste	Aloituspiste 1		
	Leikkuu alueel.	Pääalue		

1. Leikkuaika:

Leikkuaika voidaan määrittää.

2. Aloituspiste:

Voit valita aloituspisteen, josta robottiruohonleikkuri aloittaa leikkuun. Tämä valinta on käytettävissä vain, kun aloituspiste on määritetty ja robottiruohonleikkuri on latausasemassa.

3. Leikkuu alueel:

Voit valita leikattavan alueen. Valinta on käytettävissä vain, kun sivualue on asennettu.

11.6 Paluu latausasemaan

Robottiruohonleikkuri ajaa latausasemaan, joka lataa akun. Jos automaatiikka on kytketty päälle, robottiruohonleikkuri käsittelee leikkuaaluetta uudelleen seuraavana mahdollisena toiminta-aikana.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robottiruohonleikkurin voi lähettää latausasemaan myös sovelluksella. (⇒ 10.)

11.7 Leikk.ohjelma

	Leikk.ohjelma	11:02		
	Automaatiikka	On		
	Leikkuun kesto	18 h		
	Toiminta-ajat	...		
	Uusi leikkuuohjelma			

Automaatiikka

On - Automaatiikka on päällä. Robottiruohonleikkuri leikkaa ruohoa seuraavana toiminta-aikana.

Off - Kaikki toiminta-ajat on deaktivoitu.

Tauko tänään - Robottiruohonleikkuri ajaa automaattisesti vasta seuraavana päivänä. Valinta on käytettävissä vain, kun kyseisenä päivänä on vielä toiminta-aikoja jäljellä.

Leikkuun kesto

Viikoittaisen leikkuuajan voi asettaa. Tämä asetus on käytettävissä vain leikkuuohjelmalla "Dynaaminen". Asetettu arvo määräytyy leikkuualueen koon mukaan. (⇒ 14.4)
Noudata luvun Ohjelmoinnin muuttaminen ohjeita. (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:


Leikkuun keston voi asettaa myös sovelluksen avulla. (⇒ 10.)


Toiminta-ajat


Tallennetun leikkuuohjelman saa näkyviin "Leikk.ohjelma" valikon alavalikosta "Toiminta-ajat". Kunkin päivän alla olevat suorakulmaiset alueet kuvaavat tallennettuja toiminta-aikoja. Mustalla merkittyinä toiminta-aikoina laite voi leikata ruohoa, ja harmaat alueet ovat toiminta-aikoja, joihin ei sisälly leikkuukertoja – esimerkiksi toiminta-ajan ollessa kytkettynä pois.




Kun automatiikka on kytketty pois päältä, koko leikkuuohjelma on inaktiivinen ja kaikki toiminta-ajat näkyvät harmaina.

Jos haluat muokata **yksittäisen päivän** toiminta-aikoja, aktivoi päivä  ristinäppäimellä (painamalla vasemmalle tai oikealle) ja avaa **Toiminta-ajat**-alavalikko.

Toiminta-aikoina, joissa on **väkänen**, leikkuu on sallittu, ja ne näkyvät leikkuuohjelmassa mustalla merkittyinä. 

Toiminta-aikoina, joissa **ei ole väkäästä**, leikkuu ei ole sallittu, ja ne näkyvät leikkuuohjelmassa harmaalla merkittyinä. 

 Noudata Ruohonleikkuuohjeita – toiminta-ajat -luvun ohjeita. (⇒ 14.3)


Toiminta-aikoina sivullisten on pysyttävä poissa vaara-alueelta.




RMI 632 C, RMI 632 PC:



Voit muokata toiminta-aikoja myös sovelluksella. (⇒ 10.)


Voit valita ja muokata yksittäisiä tallennettuja toiminta-aikoja.


Voit valita valikon kohdan **Uusi toiminta-aika**, jos tallennettuina on alle kolme toiminta-aikaa päivää kohti. Uusi toiminta-aika ei saa mennä päällekkäin muiden toiminta-aikojen kanssa. 


Jos robottiruohonleikkurin ei ole tarkoitus leikata valittuna päivänä, valitse valikon kohta **Poista kaikki toim.-ajat**. 

Toiminta-aikojen muutos:


Valitsemalla **Toiminta-aika pois päältä** tai **Toiminta-aika päälle** voit estää tai vapauttaa valitun toiminta-ajan automaattista leikkuuta varten. 


Valitsemalla **Muuta toiminta-aika** voit muuttaa aikaikkunaa. 

Jos valittua toiminta-aikaa ei enää tarvita, valitse valikon kohta **Poista toiminta-aika**. 

 Jos aikaikkunat eivät riitä tarvittaville leikkuille ja latauksille, pidennä tai lisää toiminta-aikoja tai lyhennä leikkuun kestoja. Näyttöön tulee asiaa koskeva ilmoitus.

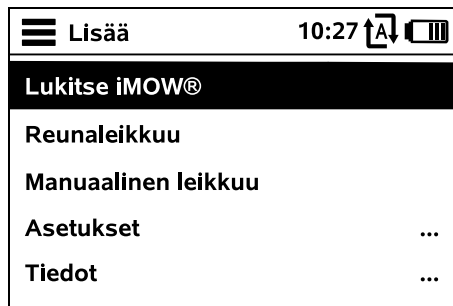
Uusi leikkuuohjelma

Uusi leikkuuohjelma -komennolla voit poistaa kaikki tallennetut toiminta-ajat. Ohjatun asennuksen vaihe Robottiruohonleikkurin ohjelmointi alkaa. (⇒ 9.13) 



Jos uusi ohjelmointi päättyy toiminta-ajan sisällä, robottiruohonleikkuri aloittaa automaattisen leikkuun, kun yksittäiset päiväasetukset on hyväksytty.

11.8 Lisää



1. Lukitse iMOW®:

Aktivoi laitelukko.

Avaa lukitus painamalla kuvan mukaista näppäinyhdistelmää. (⇒ 5.2)

2. Reunaleikkuu:

Aktivoinnin jälkeen robottiruohonleikkuri leikkaa leikkuualueen reunan. Kierroksen jälkeen robottiruohonleikkuri ajaa latausasemaan, joka lataa akun.

3. Manuaalinen leikkuu:

Kytke leikkuuterä päälle ja aloita leikkuu painamalla OK-näppäintä ja leikkuunäppäintä. Ohjaa ristinäppäimellä. (⇒ 15.6)

4. Asetukset (⇒ 11.9)

5. Tiedot (⇒ 11.17)

11.9 Asetukset



1. iMOW®:

Laiteasetusten muuttaminen (⇒ 11.10)



2. Asennus:

Asennuksen sovitus ja testaus (⇒ 11.13)



3. Turvallisuus:

Turva-asetuste muuttaminen (⇒ 11.15)



4. Huolto:

Huolto ja korjaus (⇒ 11.16)



5. Myyjäalue:

Valikko on suojattu **Myyjäkoodilla**. Ammattiliike suorittaa tämän valikon avulla erilaisia huolto toimia.



11.10 iMOW® – laiteasetukset

1. Leik.ohj.tyyp:

Vakio: Robottiruohonleikkuri leikkaa ruohoa koko toiminta-ajan. Leikkuu keskeytetään vain latauksen ajaksi. Vakio on oletusohjelma.

Dynaaminen: Toiminta-aikoihin sisältyvien leikkuiden ja latauksien määrä ja kesto mukautetaan täysin automaattisesti sopiviksi.

2. Sadetunnistin:

Voit säätää sadetunnistimen niin, että leikkuu keskeytyy tai ei ala sateella.



- Säädä sadetunnistin (⇒ 11.11).

3. Tilanäyttö:

Voit valita tiedot, jotka näkyvät tilanäytössä. (⇒ 11.2)



- Säädä tilanäyttö (⇒ 11.12).

4. Kellonaika:

Kellonajan asettaminen. Asetetun kellonajan pitää vastata todellista aikaa, jotta robottiruohonleikkuri ei leikkaa väärään aikaan.



i RMI 632 C, RMI 632 PC:

Kellonajan voi asettaa myös sovelluksen avulla. (⇒ 10.)

5. Päiväys:

Päivämäärän asettaminen. Asetetun päivämäärän on vastattava todellista päivämäärää, jotta robottiruohonleikkuri ei leikkaa väärään aikaan.



i RMI 632 C, RMI 632 PC:

Päivämäärän voi asettaa myös sovelluksen avulla. (⇒ 10.)

6. Päiväysmuoto:

Voit asettaa haluamasi päivämäärämuodon.



7. Kieli:

Näytön kielen asettaminen. Vakioasetuksena on ensiasennuksen yhteydessä valittu kieli.



8. Kontrasti:

Voit tarvittaessa säätää näytön kontrastia.



9. Energiatila

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Kun asetuksena on **Vakio**, robottiruohonleikkuri on koko ajan yhteydessä internetiin ja käytettävissä sovelluksella. (⇒ 10.)

Kun asetuksena on **ECO**, laite minimoi energiankulutuksen lepovaiheissa katkaisemalla radioliikenteen, joten robottiruohonleikkuria ei voi silloin käyttää sovelluksella. Sovelluksessa näkyvät viimeisimmät tiedot.



11.11 Sadetunnistimen säätäminen

Säädä viisiportaista tunnistinta painamalla ristinäppäintä vasemmalle tai oikealle.

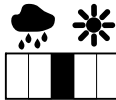
Senhetkinen arvo ja palkkigrafiikka näkyvät Asetukset-valikossa.

Säätimen siirto vaikuttaa

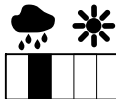
- sadetunnistimen herkkyyteen
- aikaan, jonka robottiruohonleikkuri odottaa sateen jälkeen anturin pinnan kuivumista.



Kun asetuksena on **keskimääräinen herkkyys**, robottiruohonleikkuri on käyttövalmis normaaleissa ulko-olosuhteissa.

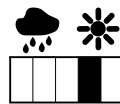


Siirrä palkkia **vasemmalle**, jos haluat leikkuun tapahtuvan kosteammissa olosuhteissa. Kun palkki on ääri vasemmalla, robottiruohonleikkuri leikkaa myös



määrissä olosuhteissa eikä keskeytä leikkuuta, kun sadepisara osuu tunnistimeen.

Siirrä palkkia **oikealle**, jos haluat leikkuun tapahtuvan kuivemmissä olosuhteissa. Äärioikealla oleva asetus tarkoittaa, että robottiruohonleikkuri leikkaa vain sadetunnistimen ollessa täysin kuiva.



11.12 Tilanäytön säätäminen

Konfiguroi tilanäyttö valitsemalla vasen tai oikea näyttö ristinäppäimellä ja hyväksymällä OK-näppäimellä.

Varaustila:

Akkusymboli ja varaustila prosentteina



Jäännösaika:

Kuluvan viikon jäljellä oleva leikkuun kesto tunteina ja minuutteina. Tämä näyttö näkyy vain leikkuuohjelmalla "Dynaaminen".



Kellonaika ja päiväys:

Senhetkinen päivämäärä ja kellonaika



Aloitusaika:

Seuraavan suunnitellun leikkuukerran aloitus. Kuluvan toiminta-ajan sisällä näytössä näkyy teksti "aktiivi".



Leikkuukerrat:

Kaikkien päättyneiden leikkuukertojen määrä



Leikkuutunnit:

Kaikkien päättyneiden leikkuukertojen kesto



Liikematka:

Koko ajettu matka



Verkko

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Matkapuhelinyhteyden signaalin voimakkuus ja verkkotunniste. Pieni x tai kysymysmerkki ilmaisevat, että robottiruohonleikkurilla ei ole yhteyttä internetiin. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



GPS-vastaanotto

(RMI 632 C, RMI 632 PC): Robottiruohonleikkurin GPS-koordinaatit. (⇒ 11.17)



11.13 Asennus

1. Käytävä:

Voit kytkeä siirretyn latausasemaan ajon päälle tai pois.

Kun käytävä on käytössä, robottiruohonleikkuri ajaa rajauslankaa pitkin sisäänpäin siirrettyyn latausasemaan.



Valittavissa on **kolme vaihtoehtoa**:

Off – Vakioasetus

Robottiruohonleikkuri kulkee rajauslankaa pitkin.

Kapea – 40 cm

Robottiruohonleikkuri ajaa vaihdellen rajauslankaa pitkin tai 40 cm siirrettyinä.

Leveä – 40 - 80 cm

Latausasemaan ajettaessa etäisyys rajauslankaan valitaan käytävän sisällä sattumanvaraisesti.

i Ulkoisen latausaseman sekä kujien ja kapeiden kohtien kanssa on asennettava **hakusilmukat**, jotta siirretty latausasemaan ajo on mahdollista. (⇒ 12.12)

Siirrettyä latausasemaan ajoa varten langan etäisyyden on oltava vähintään kaksi metriä.

2. Aloituspisteet:

Robottiruohonleikkuri aloittaa leikkut joko latausasemasta (vakioasetus) tai aloituspisteestä.



Aloituspisteitä on määritettävä, kun

- laite käsittelee tiettyjä osa-alueita riittämättömästi ja se ohjelmoidaan leikkaamaan niitä enemmän
- alueille pääsee vain kujan pitkin. Näille osa-alueille on määritettävä vähintään yksi aloituspiste.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aloituspisteille voidaan määrittää säde.

Kun leikkuu alkaa tällaisesta aloituspisteestä, robottiruohonleikkuri leikkaa aina ensin aloituspistettä ympäröivän ympyrän alueen. Vasta tämän osa-alueen käsittelyn jälkeen leikkuu jatkuu muualla leikkuualueella.

- Aseta aloituspisteet. (⇒ 11.14)

3. Sivualueet:

Aktivoi sivualueet.



Ei aktiivi – Vakioasetus

Aktiivinen – Asetus, joka määrittää sivualueet leikattaviksi. Valitse leikkuualue (Pääalue/sivualue) "Aloitus"-valikossa. (⇒ 12.10)

4. Reunaleikkuu:

Määritä reunaleikkuun tiheys.



Ei koskaan – Reunaa ei leikata koskaan.

Kerran – Vakioasetus, reuna leikataan kerran viikossa.

Kaksi kertaa – Reuna leikataan kaksi kertaa viikossa.

5. Testaa reuna:

Aloita reuna-ajo, jonka avulla tarkastetaan langan oikea sijoitus. Kyseisessä laitteessa alkaa ohjatun asennuksen vaihe "Asennuksen tarkastaminen". (⇒ 9.12)



Tarkasta langan asianmukainen sijoitus estoalueiden ympärillä sijoittamalla robottiruohonleikkuri leikkuualueelle etupuoli estoalueen suuntaan ja aloittamalla reuna-ajo.

Reuna-ajon aikana määritetään robottiruohonleikkurin kotialue. Jo tallennettua kotialuetta laajennetaan tarvittaessa. (⇒ 14.5)

6. Uusi asennus:

Ohjattu asennus käynnistyy uudelleen ja senhetkinen leikkuuohjelma poistetaan. (⇒ 9.6)



11.14 Aloituspisteiden asettaminen

Tee asetus joko

- ohjelmoimalla aloituspisteet

tai

- valitsemalla haluttu aloituspiste ja määrittämällä se manuaalisesti.

Aloituspisteiden ohjelmointi:

OK-näppäimen painalluksen jälkeen robottiruohonleikkuri aloittaa ohjelmointiajon rajauslankaa pitkin. Se ajaa aluksi latausasemaan, ellei se jo ole siellä. Kaikki olemassa olevat aloituspisteet poistetaan.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Ohjelmointiajon aikana määritetään robottiruohonleikkurin kotialue. Jo tallennettua kotialuetta laajennetaan tarvittaessa. (⇒ 14.5)

Ajon aikana voit määrittää OK-näppäintä painamalla enintään neljä aloituspistettä.

Ohjelmoinnin keskeyttäminen:

Manuaalisesti – STOP-näppäimen painallus

Automaattisesti – esteet leikkuualueen reunassa.

- Jos ohjelmointiajo keskeytyy automaattisesti, korjaa rajauslangan sijoitus tai poista esteet.
- Tarkasta robottiruohonleikkurin sijainti ennen ohjelmointiajon jatkamista. Laitteen on oltava rajauslangan päällä tai leikkuualueen sisällä etupuoli rajauslankaa kohti.

Ohjelmoinnin lopettaminen:

Manuaalisesti – keskeytyksen jälkeen
Automaattisesti – latausasemaan ajon jälkeen

Uudet aloituspisteet tallennetaan, kun ne on hyväksytty OK-näppäimellä.

Aloitustiheys:

Aloitustiheys ilmaisee, miten usein leikkuu alkaa tietyistä aloituspisteistä.

Vakioasetuksena kaksi leikkuukertaa kymmenestä (2/10) alkaa kustakin aloituspisteestä.

- Tarvittaessa voit muuttaa aloitustiheyttä ohjelmoinnin jälkeen.
- Jos ohjelmointi loppuu ennenaikaisesti, lähetä robottiruohonleikkuri Kotiinajo-valikolla latausasemaan. (⇒ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Ohjelmoinnin jälkeen jokaiselle aloituspisteelle voidaan määrittää 3–30 m:n säde. Tallennetuilla aloituspisteillä ei ole vakioasetuksena sädettä.



Aloituspisteet säteellä:

Kun leikkuu alkaa aloituspisteestä, robottiruohonleikkuri leikkaa aina ensin aloituspistettä ympäröivän ympyrän segmentin alueen. Vasta sen jälkeen se käsittelee muun leikkuualueen.

Aloituspisteiden 1–4 manuaalinen asettaminen:

Määritä aloituspisteiden etäisyys latausasemasta ja aloitustiheys.

Etäisyys vastaa matkaa latausasemasta aloituspisteeseen metreinä myötöpäivään mitattuna.

Aloitustiheyden arvo voi olla nollassa kymmeneen leikkuukertaa kymmenestä (0–10/10).

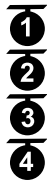
RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aloituspisteen ympärille voidaan määrittää 3–30m säde.



Latausasema on määritetty aloituspisteeksi 0, ja leikkuukerrat alkavat siitä vakioasetuksena.

Aloitustiheys vastaa 10/10 lähdölle laskettua jäännösarvoa.



11.15 Turvallisuus

1. Laitelukko

2. Taso

3. GPS-suoja (RMI 632 C, RMI 632 PC)

4. Muuta PIN-koodi

5. Varoitussign.

6. Varoitusäänet

7. Valikkoäänet

8. Näppäinlukko

9. Liitä iMOW® + latausas

1. Laitelukko:

OK-näppäimellä aktivoidaan laitelukko, minkä jälkeen robottiruohonleikkuria ei voi ottaa käyttöön.



Robottiruohonleikkuri on lukittava ennen huolto- ja puhdistustöitä sekä kuljetusta ja tarkastusta. (⇒ 5.2)

- Avaa laitelukko painamalla kuvan mukaista näppäinyhdistelmää (leikkuu- ja OK-näppäintä).



2. Taso:

On mahdollista asettaa neljä turvatasoa. Tietyt lukot ja suojalaitteet ovat aktiivisia tietyillä tasoilla.

- **Ei mit.:**
Robottiruohonleikkuri on suojaamaton.
- **Matala:**
PIN-kysely on käytössä; PIN-koodi on annettava luotaessa robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitántä ja palautettaessa laite tehdasasetuksiin.
- **Keski:**
Kuten "matala", mutta lisäksi käytössä on aikalukko.
- **Korkea:**
PIN-koodi vaaditaan aina.



Suositus:

Aseta turvatasoksi "Matala", "Keski" tai "Korkea".

- Valitse haluttu taso ja hyväksy OK-näppäimellä. Anna tarvittaessa nelinumeroisen PIN-koodi.

PIN-kysely:

Jos leikkuria pidetään yli kymmenen sekunnin ajan nostettuna kahvasta, kysytään PIN-koodia. Jos PIN-koodia ei anneta minuutin aikana, alkaa kuulua hälytysääni ja automatiikka kytketty pois päältä.

KytKentälukko:

PIN-koodia kysytään ennen robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitännän luomista.

Palautuslukko:

PIN-koodia kysytään ennen laitteen palauttamista laiteasetuksiin.

Aikalukko:

PIN-koodia kysytään ennen asetuksen muuttamista, jos PIN-koodia ei ole annettu yli kuukauteen.

Asetussuoja:

PIN-koodia kysytään, kun asetuksia muutetaan.

3. GPS-suoja

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Sijainnivalvonta voidaan kytkeä päälle ja pois. (⇒ 5.10)



Suositus:

Pidä GPS-suoja aina käytössä. Anna ennen päällekytkentää omistajan **matkapuhelinnumero** sovellukseen (⇒ 10.) ja aseta robottiruohonleikkurin turvatasoksi "Matala", "Keski" tai "Korkea".

4. Muuta PIN-koodi:

Nelinumeroisen PIN-koodin voi tarvittaessa muuttaa.



Valikon kohta "Muuta PIN-koodi" näkyy vain turvatasoilla "Matala", "Keski" ja "Korkea".

- Anna ensin vanha PIN-koodi ja hyväksy OK-näppäimellä.
- Aseta uusi nelinumeroisen PIN-koodi ja hyväksy OK-näppäimellä.



Suositus:

Kirjoita muutettu PIN-koodi muistiin.

Jos PIN-koodi annetaan viisi kertaa väärin, tarvitaan nelinumeroinen **pääkoodi**. Muuten automatiikka kytkeytyy pois päältä.

Saat pääkoodin STIHL jälleenmyyjältäsi tai iMOW® Supportista kirjoittamalla osoitteeseen support@imow.stihl.com. Ilmoita yhdeksännumeroisen sarjanumeron ja nelinumeroisen päivämäärän, jotka näkyvät iMOW® näytössä.

5. Varoitussign:

Voit kytkeä päälle tai pois äänimerkin, joka kuuluu ennen leikkuuterän käynnistymistä.



6. Varoitusäänet:

Voit kytkeä päälle tai pois äänimerkin, joka kuuluu robottiruohonleikkurin osuessa esteeseen.



7. Valikkoäänet:

Voit kytkeä päälle tai pois äänimerkin, joka kuuluu, kun valikko avataan tai valinta hyväksytään OK-näppäimellä.



8. Näppäinlukko:

Jos näppäinlukko on käytössä, ohjaukskonsolin näppäimiä ei voi käyttää. Avaa lukko pitämällä **Takaisin**-näppäintä painettuna ja painamalla ristinäppäintä **eteenpäin**.

Näppäinlukko aktivoituu kahden minuutin kuluttua siitä, kun näppäimiä on viimeksi käytetty.



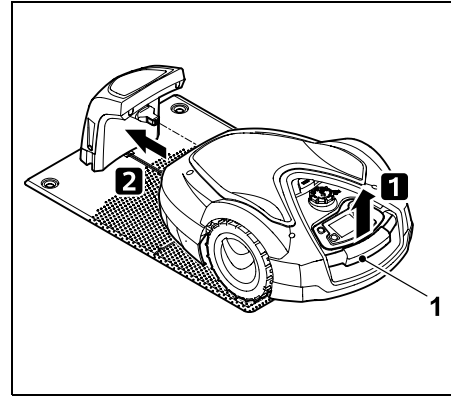
9. Liitä iMOW®+latausasemaa:

Robottiruohonleikkuri toimii ensimmäisen käyttökerran jälkeen ainoastaan mukana toimitetun



latausaseman kanssa. Robottiruohonleikkurin ja latausaseman välille on luotava liitäntä, kun latausasema tai robottiruohonleikkurin elektroniikkaosia on vaihdettu tai robottiruohonleikkuri otetaan käyttöön toisella leikkuualueella toisen latausaseman kanssa.

- Asenna latausasema ja liitä rajauslanka. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Kohota robottiruohonleikkuria hieman kantokahvasta (1) ja kevennä vetävien pyörien kuormitus. Työnnä laite etupyöriin tukien latausasemaan.

- Kun olet painanut OK-näppäintä, anna PIN-koodi. Robottiruohonleikkuri etsii lankasignaalin ja tallentaa sen automaattisesti. Tämä kestää useita minutteja. (⇒ 9.11)



PIN-koodia ei tarvita turvatasolla "Ei mit."

11.16 Huolto

1. Terän vaihto:

Uuden leikkuuterän asennus kuitataan OK-näppäimellä. Laskuri nollataan.

2. Langan vaurion etsintä:

Jos latausasemassa vilkkuu nopeasti punainen LED, rajauslanka on katkennut. (⇒ 13.1)

- Etsi langan vaurio. (⇒ 16.7)

3. Talvisäilytys:

Robottiruohonleikkuri asetetaan talvisäilytykseen OK-painikkeella. Asetukset säilytetään, aika ja päiväys nollataan.

- Lataa akku täyteen ennen talvisäilytystä.
- Herätä laite painamalla mitä tahansa näppäintä.

4. Palauta asetukset:

OK-näppäimellä robottiruohonleikkuri palautetaan tehdasasetuksiin ja ohjattu asennus alkaa uudelleen. (⇒ 9.6)

- Kun olet painanut OK-näppäintä, anna PIN-koodi.



PIN-koodia ei tarvita turvatasolla "Ei mit."

11.17 Tiedot

Tiedot		10:32			
Ilmoitukset					
Sade tunnistettu			PE 13:52		
Suositus			SU 15:00		

1. Ilmoitukset:

Kaikki aktiiviset virheet, häiriöt ja suositukset sekä niiden esiintymisajankohdat.



Häiriöttömän käytön aikana näkyy "Ei ilmoituksia" -teksti. Ilmoituksen tiedot saa näkyviin painamalla OK-näppäintä. (⇒ 24.)

2. Tapahtumat:

Robottiruohonleikkurin viimeisimmät tapahtumat. Tapahtuman tiedot (lisäteksti, ajankohta ja koodi) saa näkyviin painamalla OK-näppäintä.



Jos jotkin tapahtumat esiintyvät epätavallisen usein, ammattiliike antaa lisätietoja. Ilmoitukset kertovat virheistä normaalissa käytössä.

3. iMOW® tila:

Tietoja robottiruohonleikkurista



- Varaustila:
Akun lataus prosentteina
- Jäännösaika:
Kuluvan viikon jäljellä oleva leikkuun kesto tunteina ja minuutteina. Tämä näyttö näkyy vain leikkuuohjelmalla "Dynaaminen".
- Päiväys ja kellonaika
- Aloitusaika:
Seuraavan suunnitellun leikkuukerran aloitus
- Leikkuukerrat:
Kaikkien päättyneiden leikkuukertojen määrä
- Leikkuutunnit:
Kaikkien päättyneiden leikkuukertojen kesto tunteina
- Liikematka:
Koko ajettu matka metreinä

- Ser.-No.:
Robottiruohonleikkurin sarjanumero, luettavissa myös tyyppikilvestä ohjauuskonsolin alapuolella olevassa kotelossa.
- Huolto:
Viimeisen STIHL-ammattiliikkeen suorittaman huollon päiväys
- Akku:
Akun sarjanumero
- Ohjelma:
Asennettu laiteohjelma

4. Ruohon tila:

Tietoja nurmikosta



- Leikkuualue neliömetreinä:
Ensisäennyksen ja uuden säennyksen yhteydessä annettava arvo (⇒ 9.6)
- Kierros aika:
Leikkuualueen ympäri menevän kierroksen kesto minuutteina ja sekunteina
- Aloitus pisteet 1–4:
Aloitus pisteen etäisyys latausasemasta metreinä, myötöpäivään mitattuna (⇒ 11.14)
- Laajuus:
Leikkuualueen ympäröimä metreinä
- Reunaleikkuu:
Reunaleikkuun toistumistiheys viikossa (⇒ 11.13)

5. Radiomoduulin tila (RMI 632 C, RMI 632 PC):



Tietoja radiomoduulista

- Satelliitit:
Satelliittien määrä toimintasäteen sisällä

- Asento:
Robottiruohonleikkurin senhetkinen sijainti; saatavilla satelliittiyhteyden toimiessa riittävän hyvin
- Signaalin voimakkuus:
Matkapuhelinyhteyden signaalin voimakkuus; mitä enemmän plus-merkkejä (enintään "++++"), sitä parempi yhteys
- Verkko:
Verkkotunniste, joka sisältää maakoodin (MCC) ja tarjoajan koodin (MNC)
- Matkapuhelinnumero:
Omistajan matkapuhelinnumero, annetaan sovellukseen (⇒ 10.)
- IMEI:
Radiomoduulin laite numero
- IMSI:
Kansainvälinen matkapuhelinverkon osanottajatunnus
- SW:
Radiomoduulin ohjelmaversio
- Ser.-No.:
Radiomoduulin sarjanumero
- Modeemin srj.:
Modeemin sarjanumero

12. Rajauslanka



Lue koko luku ja suunnittele langan sijoitus tarkasti **ennen rajauslangan vetämistä** ja etenkin ennen ensiasennusta.



Suorita ensiasennus ohjatun asennuksen avulla. (⇒ 9.6)

Jos tarvitset asiantuntija-apua, STIHLin ammattiliike auttaa mielellään leikkuualueen valmistelussa ja rajauslangan asentamisessa.

Tarkasta sijoitus ennen rajauslangan lopullista kiinnitystä. (⇒ 9.12) Langan sijoitusta on yleensä muutettava kujilla, kapeissa kohdissa ja estoalueilla.

Poikkeamia voi esiintyä, jos

- robottiruohonleikkurin tekniset ominaisuudet ovat koetuksella esimerkiksi pitkillä kujilla taikka langan sijaitessa metalliesineiden läheisyydessä tai maassa olevan metallin päällä (esimerkiksi vesi- ja virtajohdot)
- leikkuualueetta muutetaan erityisesti robottiruohonleikkurin käyttöä silmällä pitäen.



Tässä käyttöoppaassa annetut langan etäisyydet koskevat rajauslangan sijoittamista nurmikolle.

Rajauslangan voi asentaa myös maahan enintään 10 cm:n syvyyteen (esimerkiksi asennuskoneella).

Maahan sijoittaminen vaikuttaa signaalin vastaanottoon, etenkin jos rajauslangan päälle tulee laatoitus tai kiveys. Robottiruohonleikkuri ajaa tarvittaessa ulompana rajauslankaa pitkin, mikä lisää tilantarvetta kujilla, kapeissa kohdissa ja reuna-ajossa. Muuta langan sijoitusta tarvittaessa.

12.1 Rajauslangan sijoituksen suunnitleminen



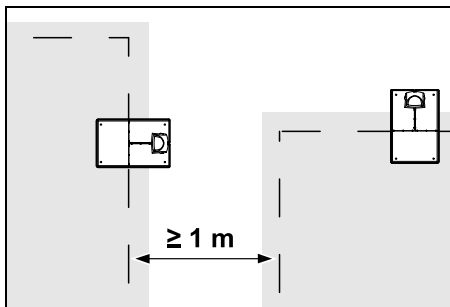
Huomioi käyttöoppaan lopussa olevat **asennusesimerkit**. (⇒ 27.) Asenna estoalueet, kujat, sivualueet, hakusilmukat ja varalangat samaan aikaan rajauslangan sijoittamisen kanssa, jotta vältät myöhemmät korjaukset.

- Päätä **latausaseman sijainti**. (⇒ 9.1)
- Poista leikkuualueelta **esteet** tai rajaa ne ulos estoalueiden avulla. (⇒ 12.9)
- **Rajauslanka:**
Rajauslankapiiri on sijoitettava yhtenäisenä koko leikkuualueen ympärille.
Enimmäispituus:
500 m



Pienemmillä leikkuualueilla, joissa langan pituus alle 80 m, rajauslangan kanssa on asennettava lisävaruste AKM100. (⇒ 9.9)

- **Kujat ja sivualueet:**
Liitä automaattista leikkuuta varten kaikki leikkuualueen osat yhteen **kujien** avulla. (⇒ 12.11)
Jos sitä varten ei ole riittävästi tilaa, luo **sivualueita**. (⇒ 12.10)
- Noudata rajauslangan sijoittamisessa seuraavia **etäisyyksiä** (⇒ 12.5):
Viereiset ajettavat alueet (maaston epätasaisuus alle +/- 1 cm, esimerkiksi kävelytiät): **0 cm**
Kujat: **27 cm**
Korkeat esteet (esimerkiksi muurit ja puut): **33 cm**
Langan vähimmäisetäisyys kapeissa kohdissa: **54 cm**
Vesialueet ja mahdolliset kaatumiskohdat (reunat ja kynnykset): **100 cm**
- **Kulmat:**
Vältä sijoittamista teräviin kulmiin (pienempiin kuin 90°).
- **Hakusilmukat:**
Jos on tarkoitus käyttää siirrettyä latausasemaan ajoa (käytävää), kujien ja ulkoisen latausaseman kanssa on asennettava hakusilmukat. (⇒ 12.12)
- **Varalangat:**
Asenna useita varalankoja, jotta rajauslangan sijoitusta on helpompi muuttaa jälkikäteen. (⇒ 12.15)



Leikkuualueet eivät saa mennä päällekkäin. Kahden leikkuualueen rajauskankojen välisen etäisyyden on oltava vähintään **1 m**.

i Kerityt rajauskangan jäännöspätkät voivat aiheuttaa häiriöitä, joten ne on poistettava.

12.2 Piirroksen tekeminen leikkuualueesta



Kun robottiruohonleikkuri ja latausasema asennetaan, on suositeltavaa tehdä piirros leikkuualueesta. Tämän käyttöoppaan alussa on piirrokselle varattu sivu. Piirros on päivitettävä myöhempien muutosten yhteydessä.

Piirroksen sisältö:

- **Leikkuualueen ääriviivat** sekä merkittävät esteet, rajat ja mahdolliset estoalueet, joilla robottiruohonleikkuri ei saa työskennellä. (⇒ 27.)
- **Latausaseman** sijainti. (⇒ 9.8)
- **Rajauskangan** sijainti. Rajauskangan peittää nopeasti kasvillisuus eikä sitä voi enää nähdä. Merkitse varsinkin langan vedot esteiden ympärille. (⇒ 12.3)

- **Lankaliittimien** sijainti. Lankaliittimet ovat pian näkymättömissä. Merkitse niiden sijainnit, jotta voit tarvittaessa vaihtaa ne. (⇒ 12.16)

12.3 Rajauskangan sijoitus

i Käytä vain alkuperäisiä kiinnitysnauloja ja rajauskangaa. STIHLin ammattiliikkeistä on saatavana lisävarusteena **asennussarjoja**, jotka sisältävät tarvittavat asennustarvikkeet. (⇒ 18.)

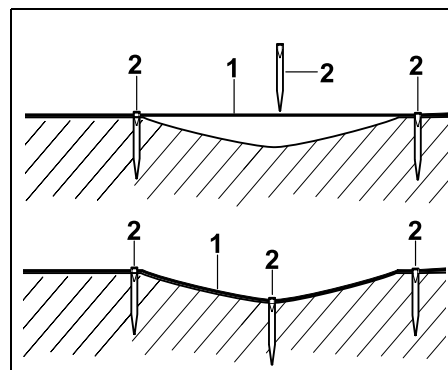
Sijoitus suunnan (myötä- tai vastapäivään) voi valita tarpeen mukaan.

Älä koskaan poista kiinnitysnauloja rajauskangasta vetäen. Käytä aina sopivaa työkalua (esimerkiksi yhdistelmäpihtejä).

Noudata piirroksessa esitettyä rajauskangan sijoitusta. (⇒ 12.2)



- Asenna latausasema. (⇒ 9.8)
- Sijoita rajauskanka latausasemasta alkaen leikkuualueen ja mahdollisten esteiden ympäri (⇒ 12.9) ja kiinnitä se maahan kiinnitysnauloilla. Tarkasta etäisyydet iMOW® Rulerin avulla. (⇒ 12.5)
Noudata luvun "Ensiasennus" ohjeita. (⇒ 9.9)
- Liitä rajauskanka. (⇒ 9.10)

i Ohje: Langan vaurioitumisen välttämiseksi on tärkeää varmistaa, ettei rajauskangassa ole vetojännitystä. Etenkin langanasennuskonetta käytettäessä on tärkeää, ettei rajauskanka juokse kelalta liian kireällä.



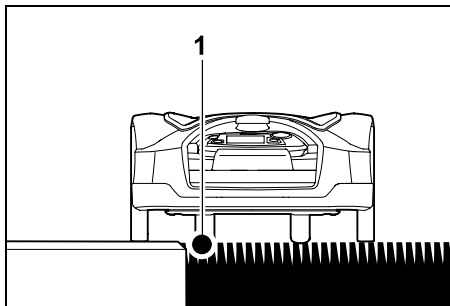
Sijoita rajauskanka (1) maan pinnalle ja kiinnitä se epätasaisuuksien kohdalla ylimääräisillä kiinnitysnauloilla (2). Näin estetään se, että leikkuuterä katkaisisi langan.

12.4 Rajauskangan liittäminen

- Vedä verkkopistoke irti ja poista sitten latausaseman suojuus. 
- Aseta rajauskanka pohjalevyn johto-ohjaimiin, pujota se jalustan läpi, kuori päät ja liitä se latausasemaan. Noudata luvun Ensiasennus ohjeita. (⇒ 9.10)
- Asenna latausaseman suojuus ja liitä sitten verkkopistoke. 

- Tarkasta lankasignaali. (⇒ 11.13)
- Tarkasta, että laite asettuu latausasemaan oikein. (⇒ 15.7)
Korjaa tarvittaessa rajausrangan sijoitus latausaseman alueella.

12.5 Langan etäisyydet – iMOW® Rulerin käyttö



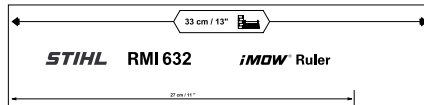
Rajausrangan (1) voi sijoittaa **ilman väliä** yliajettavien esteiden kuten terassien ja ajettavien teiden reunaan. Robottiruohonleikkuri ajaa tällöin toisella takapyörällään leikkuualueen ulkopuolella. Korkeusero nurmikon juurelle enintään: **+/- 1 cm**



Älä vahingoita rajausrankaa nurmikon reunaa hoitaessasi. Asenna rajausranka tarvittaessa pienen välimatkan (2 - 3 cm:n) päähän nurmikon reunasta.

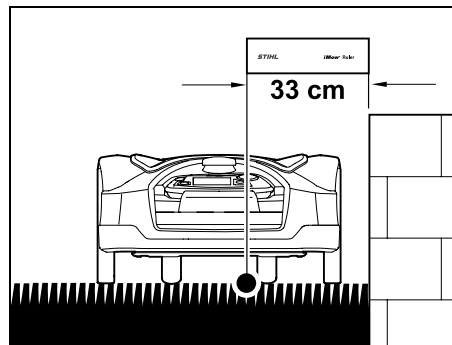
Langan etäisyyksien mittaaminen iMOW® Rulerilla:

Rajausrangan etäisyys nurmikon reunasta ja esteistä on mitattava iMOW® Rulerilla, jotta se on oikea.



Korkea este:

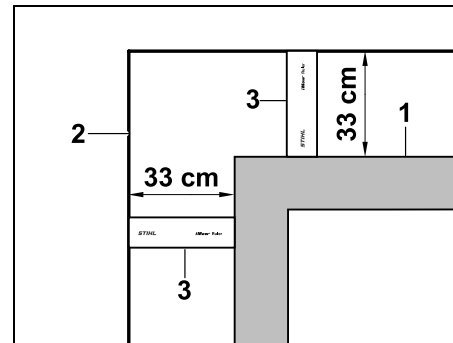
Korkean esteen ja rajausrangan välinen etäisyys



Robottiruohonleikkurin on ajettava kokonaan leikkuualueen sisäpuolella, eikä se saa olla kosketuksissa esteeseen.

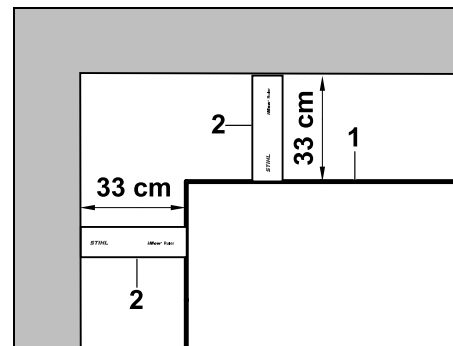
Pidennetyn etäisyyden (33 cm) ansiosta robottiruohonleikkuri ajaa rajausrankaa pitkin korkean esteen kulman ympäri törmäämättä esteeseen.

Langan sijoitus korkeiden esteiden ympäri:



Kun rajausranka sijoitetaan muurien, korkeareunaisten kukkaistutusten tai muiden korkeiden esteiden nurkkien (1) ympäri, langan etäisyyden on oltava nurkissa tarkasti ohjeen mukainen, jotta robottiruohonleikkuri ei osu esteeseen. Sijoita rajausranka (2) iMOW® Rulerin (3) avulla kuvan mukaisesti.

Langan etäisyys: 33 cm

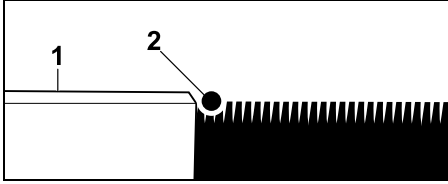


Kun sijoitat rajausrangan (1) korkean esteen sisäkulmaan, mittaa langan etäisyys iMOW® Rulerilla (2).

Langan etäisyys: 33 cm

Esteiden korkeuden mittaaminen:

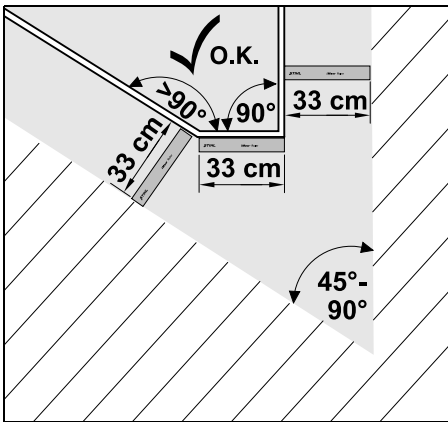
Robottiruohonleikkuri voi ajaa viereisten alueiden, kuten teiden, yli, jos ylitettävä maaston epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm.



Korkeusero ajettavaan esteeseen (1) on pienempi kuin +/- 1 cm: Sijoita rajauslanka (2) ilman väliä esteeseen.

i Säädä **leikkuukorkeus** tarvittaessa niin, ettei robottiruohonleikkuri ja sen leikkuupöytä törmää esteisiin. Jos säädät leikkuukorkeuden matalimpaan asetukseen, robottiruohonleikkuri pystyy ylittämään ilmoitettua matalampia maaston epätasaisuuksia.

12.6 Terävät kulmat



Kiinnitä rajauslanka nurmikon terävissä kulmissa (45° - 90°) kuvan mukaisesti. Kulmien on oltava vähintään **33 cm:n** etäisyydellä toisistaan, jotta robottiruohonleikkuri voi ajaa reunaa pitkin.

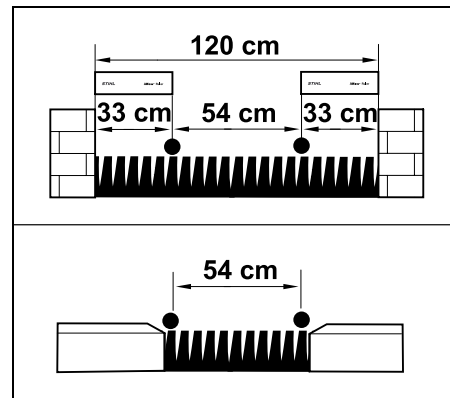
Alle 45° kulmat eivät sisälly langan sijoitukseen.

12.7 Kapeat kohdat

i Kun asennat kapeita kohtia, kytke siirretty latausasemaan ajo (käytävä) pois käytöstä (⇒ 11.13) tai asenna hakusilmukat. (⇒ 12.12)

Robottiruohonleikkuri ajaa kaikki kapeat kohdat automaattisesti, kunhan langan vähimmäisetäisyyttä noudatetaan. Rajaa kapeammat leikkuualueen kohdat ulkopuolelle sijoittamalla rajauslanka vastaavasti.

Jos kaksi leikkuualuetta on yhteydessä toisiinsa kapean ajettavan alueen välityksellä, voit asentaa kujan. (⇒ 12.11)



Langan vähimmäisetäisyys on **54 cm**.

Kapeissa kohdissa tilantarve on siis seuraava:

- muurien ja muiden yli +/- 1 cm korkeiden esteiden välillä: **120 cm**
- kävelyteiden ja muiden viereisten ajettavien alueiden (epätasaisuus matalampi kuin +/- 1 cm) välillä: **54 cm**.

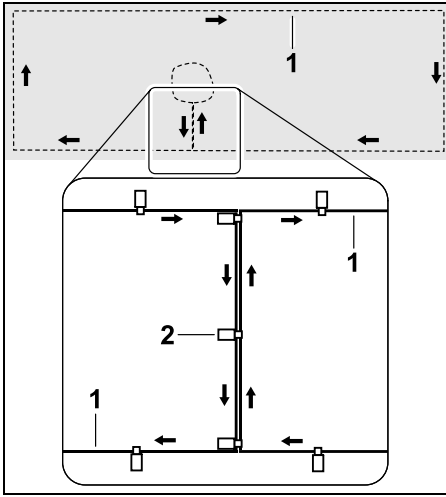
12.8 Yhdyspolkujen asentaminen

Robottiruohonleikkuri ei huomioi rajauslankasignaalia, kun langat sijoitetaan välittömästi vierekkäin samansuuntaisesti. Yhdyspolkuja on asennettava, kun

- on tarkoitus asentaa sivualueita (⇒ 12.10)
- tarvitaan estoalueita. (⇒ 12.9)

i STIHL suosittelee sijoittamaan yhdyspolut samaan aikaan esto- ja sivualueiden langan sijoittamisen kanssa.

Jos asennus suoritetaan myöhemmin, rajauslankapiiri on katkaistava ja yhdyspolut on liitettävä mukana toimitettujen lankaliitinten avulla. (⇒ 12.16)



Yhdyspoluissa rajausrangat (1) sijoitetaan samansuuntaisesti ja välittömästi vierekkäin niin, etteivät ne mene ristiin. Kiinnitä yhdyspolku maahan riittävällä määrällä kiinnitysnauloja (2).

12.9 Estoalueet

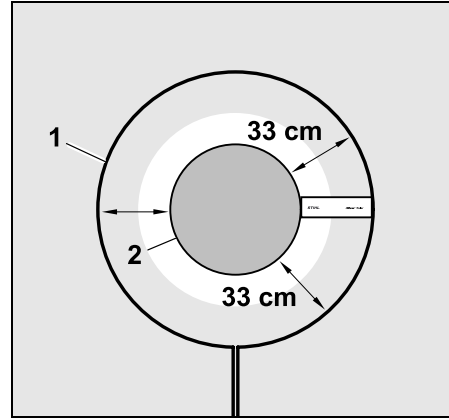
Estoalueita on asennettava sellaisten esteiden ympärille,

- joihin robottiruohonleikkuri ei saa koskea,
- jotka eivät ole tarpeeksi vakaita,
- jotka ovat liian matalia.
Vähimmäiskorkeus: 10 cm

STIHL suosittelee, että

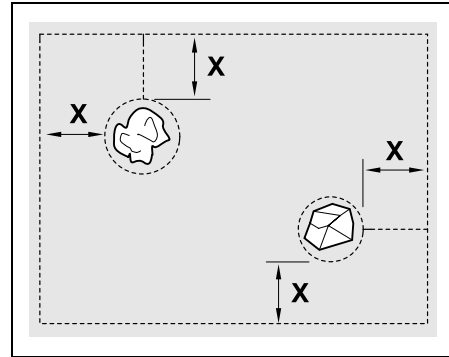
- esteet rajataan pois estoalueiden avulla tai ne poistetaan
- tarkastamaan estoalueet ensiasennuksen tai langan sijoituksen muuttamisen jälkeen "Testaa reuna"-komennolla. (⇒ 11.13)

Etäisyys rajausrangan sijoittamiseen estoalueen ympäri: **33 cm**



Robottiruohonleikkuri ajaa törmäämättä rajausrangaa (1) pitkin esteen (2) ympäri.

Estoalueiden on oltava muodoltaan mahdollisimman pyöreitä, jotta laite toimii kunnolla. Estoalueet eivät saisi olla soikeita, kulmikkaita tai sisäänpäin kaarevia.



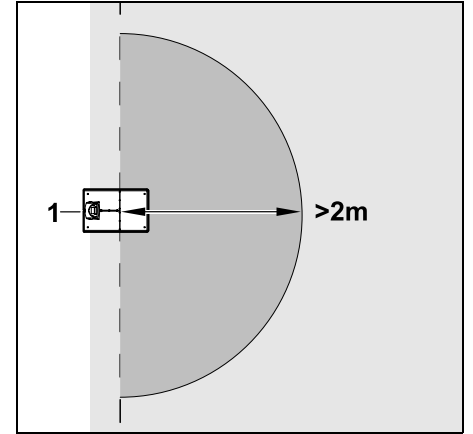
Estoalueiden **vähimmäishalkaisijan** on oltava 66 cm.

Etäisyyden reunapiiriin (X) on oltava suurempi kuin 54 cm.

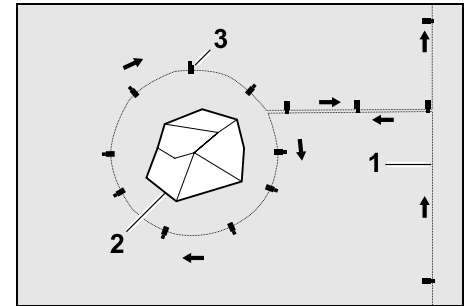


Suositus:

Estoalueiden enimmäishalkaisijan pitäisi olla 2 - 3 m.



Latausasemaan siirtyminen ei saa häiriintyä, joten estoaluetta ei saa asentaa **2 m:n** säteelle latausaseman (1) ympärille.

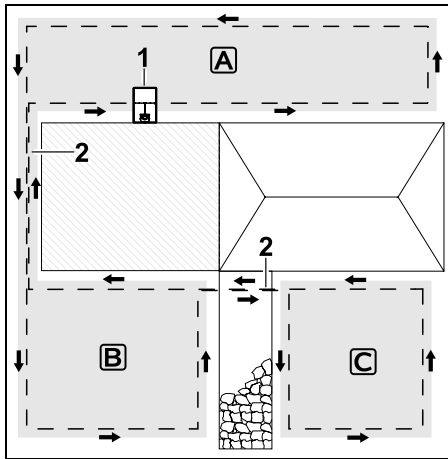


Vedä rajausranka (1) rajausrankapiiristä esteen luo, sijoita oikealle etäisyydelle (iMOW® Ruleria käyttäen) esteen (2) ympärille ja kiinnitä maahan riittävällä määrällä kiinnitysnauloja (3). Vedä rajausranka sitten takaisin rajausrankapiiriin.

Sijoita rajauslangat esteen ja rajauslankapiirin välille **samansuuntaisesti vierekkäin**, jolloin syntyy yhdyspolku. On tärkeää noudattaa sijoitussuuntaa estoalueen ympäri. (⇒ 12.8)

12.10 Sivualueet

Sivualueet ovat leikkuualueen osia, joita robottiruohonleikkuri **ei voi käsitellä täysin automaattisesti**, sillä se ei pääse ajamaan niille. Tällä tavoin voidaan ympäröidä useita erillisiä leikkuualueita yhdellä rajauslangalla. Robottiruohonleikkuri pitää viedä manuaalisesti yhdeltä leikkuualueelta toiselle. Leikkuu aloitetaan "Käynnistys"-valikosta (⇒ 11.5).



Latausasema (1) sijoitetaan leikkuualueelle **A**, se leikataan automaattisesti leikkuuohjelman mukaan. Sivualueet **B** ja **C** on yhdistetty yhdyspoluilla (2) leikkuualueeseen **A**. Kaikilla alueilla rajauslanka on sijoitettava samansuuntaisesti. Rajauslangat eivät saa mennä yhdyspoluilla ristiin.

- Voit aktivoida sivualueet valikossa "Lisää - Asetukset – Asennus". (⇒ 11.13)

12.11 Kujat

Jos on tarkoitus leikata useita leikkuualueita (esimerkiksi talon etu- ja takapuolella), ne voi liittää yhteen kujan avulla. Tällöin on mahdollista käsitellä kaikki leikkuualueet **automaattisesti**.

i Laite leikkaa kujien ruohon vain ajaessaan rajauslankaa pitkin. Aktivoi tarvittaessa automaattinen reunaleikkuu tai leikkaa kujan alue manuaalisesti säännöllisin väliajoin. (⇒ 15.6), (⇒ 11.13)

Kun asennat kujia, kytke siirretty latausasema ajo (käytävä) pois käytöstä (⇒ 11.13) tai asenna hakusilmukat. (⇒ 12.12)

Annetut langan etäisyydet ja kujasaplunan käyttö koskevat rajauslangan sijoittamista nurmikolle. Jos rajauslanka on sijoitettu syväälle, esimerkiksi kiveyksen alle, samat mitat eivät päde. Tarkista toimivuus ja tarvittaessa muuta langan sijoitusta.

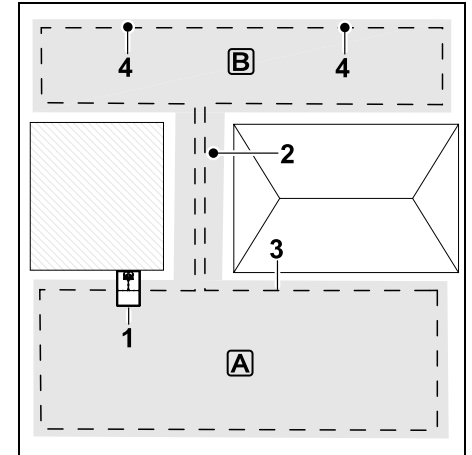
Edellytykset:

- **Vähimmäisleveys** (tilantarve):
Kiinteiden esteiden välillä: 108 cm
Ajettavien teiden välillä: 27 cm

i Pitkillä kujilla tilantarve on maanpinnan vaihteluiden mukaan hieman suurempi. Pitkät kujat on aina asennettava mahdollisimman keskelle esteiden väliin.

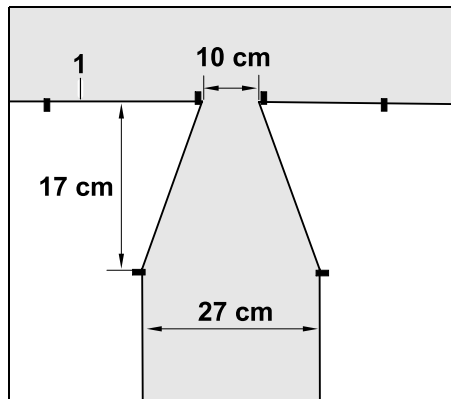
- Kuja on vapaasti ajettavissa.

- Toiselle leikkuualueelle määritetään vähintään yksi **aloituspiste**. (⇒ 11.14)



Latausasema (1) asennetaan leikkuualueelle **A**. Leikkuualue **B** on kujan (2) välityksellä yhteydessä leikkuualueeseen **A**. Robottiruohonleikkuri voi ajaa yhtenäistä rajauslankaa (3) pitkin. Leikkuualueen **B** käsittelyä varten on määritettävä aloituspisteet (4). (⇒ 11.14) Yksittäiset leikkuukerrat alkavat aloituspisteistä asetuksen (aloitustiheyden) mukaan.

Kujan alku ja loppu:

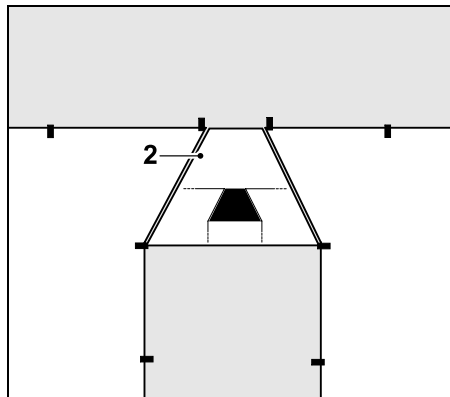


Kujan alussa ja lopussa rajausranka (1) on sijoitettava kuvan mukaiseksi suppiloksi. Tämä asennus estää robottiruohonleikkuria ajamasta leikkuun aikana vahingossa kujalle.



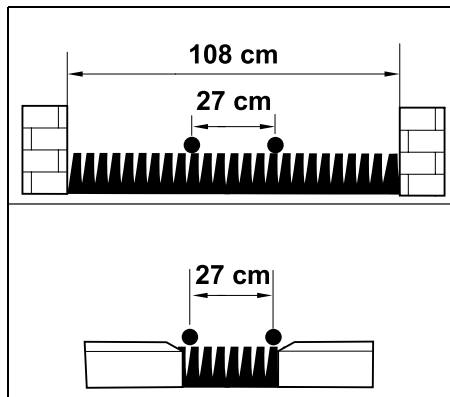
Mitat riippuvat paljon ympäristöstä ja maastosta. Jos kyseessä on kuja, jossa on suppilomainen sisään- ja uloskäynti, muista aina tarkastaa, että robottiruohonleikkuri voi kulkea kujan läpi.

Sijoita rajausranka kujan sisäänkäynnin vasemmalla ja oikealla puolella noin laitteen pituuden verran suoraan.



Käytä suppilomaisen sisään- ja uloskäynnin asentamisessa toimitukseen kuuluvaa kujasapluunaa (2).

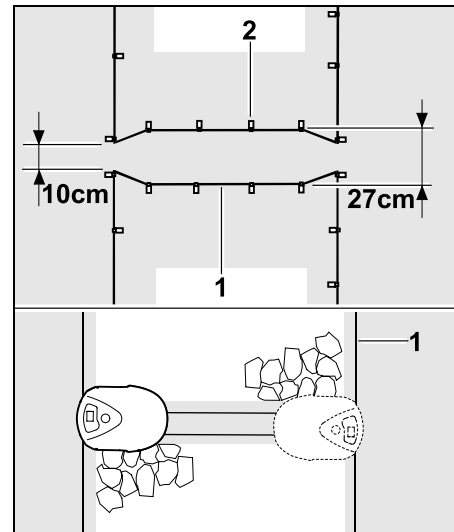
Kujan asennus:



Langan etäisyys kujilla: **27 cm**

Tilantarve on siis seuraava:

- Muurien ja muiden korkeiden esteiden (1 cm) välillä: **108 cm**
- Kävelyteiden ja ajettavien alueiden (epätasaisuus alle +/- 1 cm) välillä: **27 cm**



Kujilla rajausranka (1) sijoitetaan samansuuntaisesti ja kiinnitetään maahan riittävällä määrällä kiinnitysnauloja (2). Kujan alkuun ja loppuun on asennettava suppilomainen sisään- ja uloskäynti.

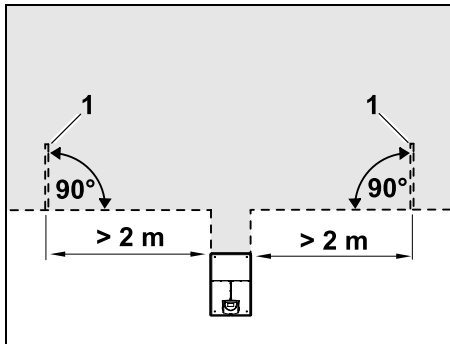
12.12 Hakusilmukat siirrettyä latausasemaan ajoa varten

Hakusilmukoita on käytettävä, kun aktivoidaan siirretty latausasemaan ajo ja

- asennettuna on ulkoinen latausasema tai
- leikkuualueella on kujia tai kapeita kohtia.

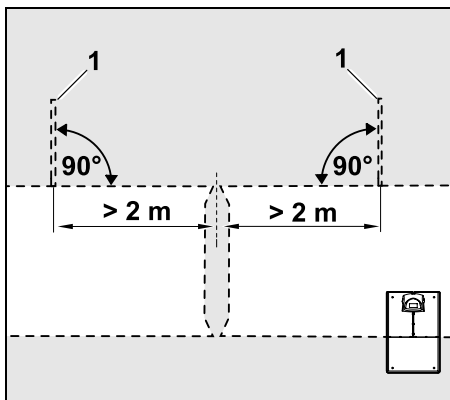
Toimintatapa: Kun robottiruohonleikkuri ajaa rajausrankaa pitkin sisäänpäin siirrettynä latausasemaan, se ylittää toisen hakusilmukoista. Sitten se ajaa rajausrangan luo ja edelleen latausasemaan.

Hakusilmukat ulkoista latausasemaa käytettäessä:



Ulkoisen latausaseman tuloväylän vasemmalle ja oikealle puolelle on asennettava kaksi hakusilmukkaa (1) 90°:n kulmaan rajauslankaan nähden. Vähimmäisetäisyys tuloväylään: 2 m

Hakusilmukat kujaa käytettäessä:

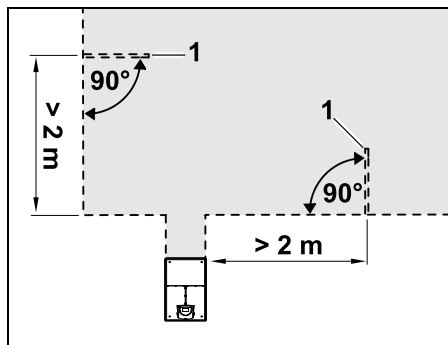


Kujan tuloväylän vasemmalle ja oikealle puolelle on asennettava kaksi hakusilmukkaa (1) 90°:n kulmaan rajauslankaan nähden. Asennus on tehtävä siihen leikkuualueen osaan, jolle

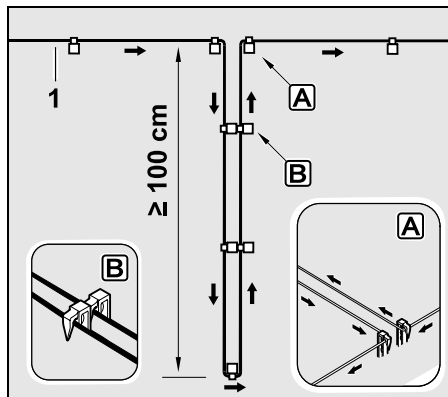
pääsee vain kujaa pitkin. Vähimmäisetäisyys kujan tuloväylään: 2 m

i Jos kujaa on asennettu useita peräkkäin, jokaiselle asianomaiselle leikkuualueelle on asennettava hakusilmukat.

Hakusilmukan asennus:



Hakusilmukoita ei saa asentaa nurkkien läheisyyteen. Vähimmäisetäisyys nurkkaan: 2 m



Asenna hakusilmukka nurmikolle kuvan mukaisesti. Rajauslanka (1) on kiinnitettävä reunassa **A** maahan

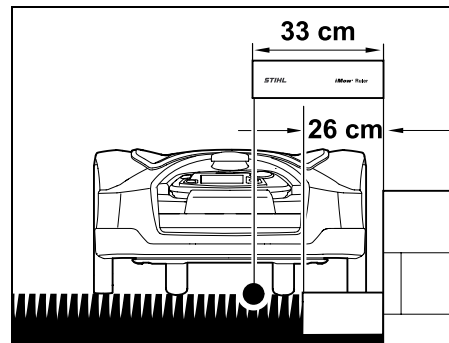
kahdella kiinnitysnaulalla, eikä se saa mennä ristiin. Vähimmäispituus: 100 cm Langan sijoitus nauloilla **B**

- Kiinnitä hakusilmukka maahan riittävällä määrällä kiinnitysnauloja.

12.13 Reunakohtien tarkka leikkuu

i Korkeiden esteiden viereen jää enintään 26 cm leveä kaistale leikkaamatonta ruohoa. Tarvittaessa korkeiden esteiden ympärille voidaan asettaa reunakiviä.

Reunakivien vähimmäisleveys:



Sijoita rajauslanka 33 cm:n etäisyydelle esteestä. Reunakivien on oltava vähintään 26 cm leveitä, jotta nurmikon reuna leikataan kokonaan. Jos reunakivet ovat leveämpiä, nurmikon reuna käsitellään vielä tarkemmin.

12.14 Laskeva rinne rajauslankaa pitkin



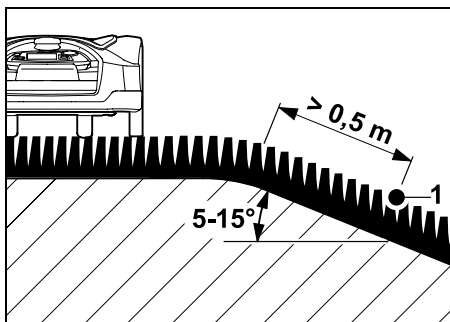
Ohje:

Rajauslanka kannattaa sijoittaa rinteeseen, jonka kaltevuus on enintään 10° (17 %), jotta asennus on luotettava. Langan voi sijoittaa myös rinteeseen, jonka kaltevuus on enintään 15° (27 %), mutta tällöin langan sijoittaminen ja sijoituksen muuttaminen voivat vaatia enemmän vaivaa. Laskevat rinteet on myös ehdottomasti merkittävä puutarhapiirroksen.

Rajauslanka on asennettava rinteeseen vähimmäisetäisyydelle maaston särmästä, jotta robottiruohonleikkuri voi leikata automaattisesti ja häiriöttä leikkuualueen laskevassa rinteessä (enintään 15°:n rinteessä).

Kun kyseessä on vesialue tai mahdollinen kaatumiskohta (reunat ja kynnykset), etäisyyden on oltava vähintään **100 cm**.

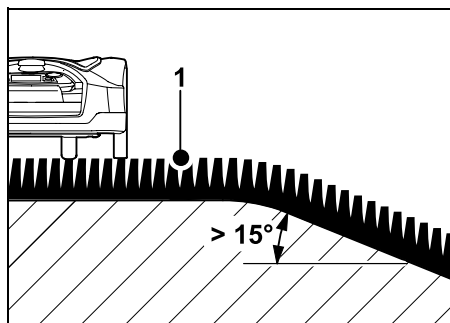
5° - 15°:n kaltevuudella laskeva rinne:



Jos leikkuualueella on 5° - 15°:n kaltevuudella laskeva rinne, rajauslangan voi sijoittaa kuvan mukaisesti maaston särmän taakse laskevaan rinteeseen.

Noudata vähimmäisetäisyyttä (0,5 m) maaston särmästä rajauslankaan, jotta robottiruohonleikkuri toimii häiriöttä.

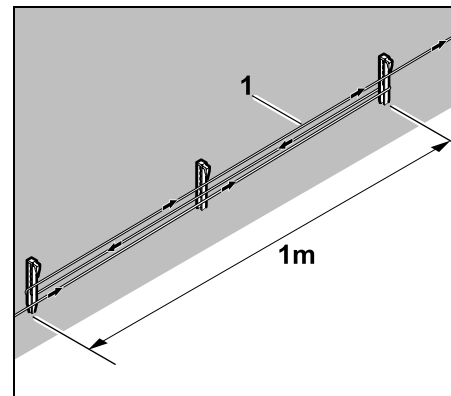
Yli 15°:n kaltevuudella laskeva rinne:



Jos leikkuualueella on yli 15°:n kaltevuudella laskeva rinne, rajauslanka (1) suositellaan sijoittamaan kuvan mukaisesti tasaiselle pinnalle maaston särmän yläpuolelle. Laite ei leikkaa maaston särmää ja laskevaa rinnettä.

12.15 Varalankojen asentaminen

Säännöllisin välimatkoin asennetut varalangat helpottavat jälkikäteen tarvittavia korjauksia, esimerkiksi latausaseman sijainnin tai rajauslangan sijoituksen muuttamista. Asenna varalankoja varsinkin lähelle vaikeita ja ahtaita kohtia.

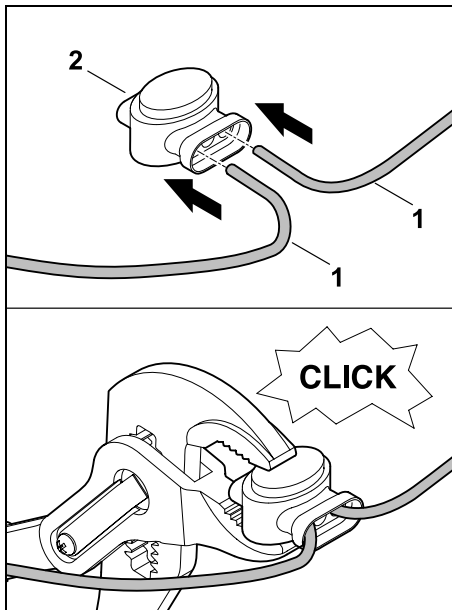


Sijoita rajauslanka (1) noin 1 metrin pituudelta kahden kiinnitysnaulan väliin kuvan mukaisesti. Kiinnitä varalanka keskeltä ylimääräisellä kiinnitysnaulalla maahan.

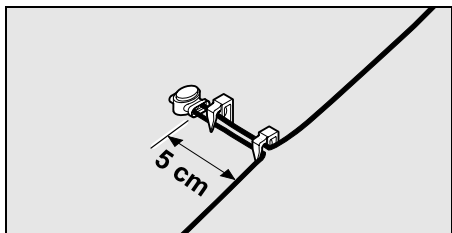
12.16 Lankaliittimien käyttö

Rajauslankaa saa pidentää ja vapaita langanpäitä saa liittää ainoastaan lisävarusteena saatavilla geelitytteisillä lankaliittimillä. Ne estävät ennenaikaista kulumista (esimerkiksi langanpäiden korroosiota) ja takaavat optimaalisen liitännän.

Lankaliittimien sijainti on merkittävä leikkuualueen piirroksen. (⇒ 12.2)



Työnnä vapaat kuorimattomat langanpäät (1) lankaliittimeen (2) vasteeseen saakka. Paina lankaliitintä sopivilla pihdeillä yhteen ja varmista asianmukainen lukittuminen.



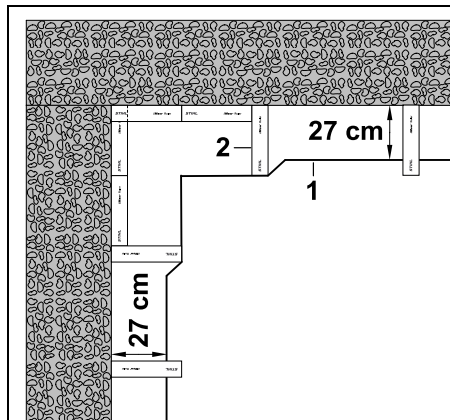
Kiinnitä rajauskahva vedon estämiseksi kuvan mukaisesti kahdella kiinnitysnaulalla maahan.

12.17 Lyhyet reunaetäisyydet

Suoralla reitillä (ei kulmissa) on mahdollista vähentää langan etäisyyttä korkeaan esteeseen **27 cm:iin**. Tällöin leikattava alue suurenee. Reuna-ajossa (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) on pidettävä riittävä etäisyys (vähintään 5 cm) robotiruohonleikkurin ja esteiden välillä. Suurena tarvittaessa langan etäisyyttä esteisiin.

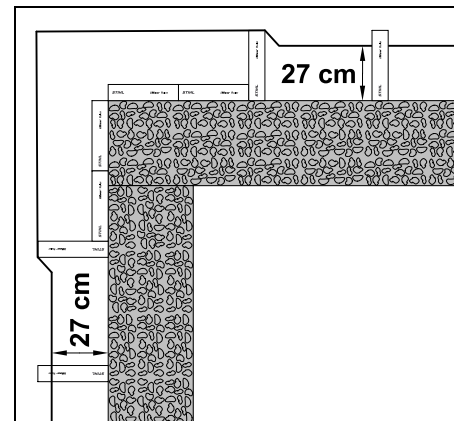
i Lyhyet reunaetäisyydet on ehdottomasti merkittävä puutarhapiirrokseseen. (⇒ 12.2)

Lyhyet reunaetäisyydet sisäkulmassa:



Sijoita rajauskahva (1) sisäkulmaan kuvan mukaisesti. Käytä apuna iMOW® Ruleria (2).

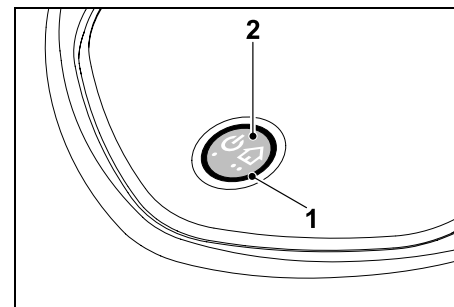
Lyhyet reunaetäisyydet ulkokulmassa:



Sijoita rajauskahva (1) ulkokulmaan kuvan mukaisesti. Käytä apuna iMOW® Ruleria (2).

13. Latausasema

13.1 Latausaseman käyttöosat



Rengasmaisen punainen LED (1) ilmoittaa latausaseman ja lankasignaalin tilan.

Painikkeen (2) toiminnot:

- Latausaseman päälle- ja poiskytkentä

- Kotikutsun aktivointi
- Langan vaurion etsinnän aktivointi

LED ei pala:

- Latausasema ja lankasignaali on kytketty pois päältä.

LED palaa jatkuvasti:

- Latausasema ja lankasignaali on kytketty päälle.
- Robottiruohonleikkuri ei ole latausasemassa.

LED vilkkuu hitaasti (2 sekuntia päällä ja hetken pois päältä):

- Robottiruohonleikkuri on latausasemassa ja tarvittaessa akku latautuu.
- Latausasema ja lankasignaali on kytketty päälle.

LED vilkkuu nopeasti:

- Rajauslanka on katkennut (langan vaurio) tai lanka ei ole oikein liitettyä latausasemaan.(⇒ 16.7)

LED palaa 3 sekuntia, mitä seuraa sekunnin tauko:

- Kotikutsu on aktivoitu.

LED vilkkuu 3 kertaa nopeasti, 3 kertaa hitaasti ja 3 kertaa nopeasti, mitä seuraa noin 5 sekunnin tauko (SOS-signaali):

- Latausasemassa on vika.

Latausaseman päälle- ja poiskytkentä:

Automaattikäytössä päälle- ja poiskytkentä tapahtuvat automaattisesti.

Kun robottiruohonleikkuri ei ole latausasemassa, latausasema aktivoidaan **lyhyellä näppäimen painalluksella**. Lankasignaali pysyy

aktiivisena 48 tuntia, ellei robottiruohonleikkuri aja latausasemaan aikaisemmin.

Latausasema kytketään pois päältä painamalla näppäintä **2 sekuntia**.

Kotikutsun aktivointi:

Paina näppäintä leikkuun aikana lyhyesti 2 kertaa 2 sekunnin sisällä. Robottiruohonleikkuri lopettaa käynnissä olevan leikkuun, etsii rajauslangan ja palaa latausasemaan akun lataamista varten. Laite ei suorita kuluvan toiminta-ajan sisällä uusia leikkuukertoja.



Kotikutsu pysyy aktiivisena, kunnes robottiruohonleikkuri on latausasemassa. Jos latausaseman näppäintä painetaan uudelleen 2 kertaa, myös kotikutsu kytkeytyy pois päältä.



14. Ruohonleikkuuohjeita

14.1 Yleistä

Robottiruohonleikkuri on suunniteltu nurmikoiden automaattiseen leikkaamiseen. Ruoho pysyy lyhyenä usein toistuvalla käsittelyllä. Tuloksena on kaunis ja tuuhea nurmikko.

Nurmikot, joita ei ole aiemmin leikattu tavallisella ruohonleikkurilla, ovat siistejä vasta useamman leikkuukerran jälkeen. Etenkin pitkää ruohoa leikattaessa leikkuujälki on siisti vasta parin leikkuukerran jälkeen.

Älä pidä ruohoa liian lyhyenä kuumalla ja kuivalla ilmalla, sillä nurmikko kuivuu ja kulottuu auringon vaikutuksesta.

Leikkuujälki on sitä kauniimpi, mitä terävämpää terää käytetään, joten vaihda terä säännöllisesti uuteen.

14.2 Allesilppuava leikkuu

Robottiruohonleikkuri on allesilppuava ruohonleikkuri.

Allesilppuavassa leikkuussa katkaistut ruohon varret hienonnetaan leikkuupöydän kotelossa. Sen jälkeen ne putoavat takaisin nurmikolle, johon ne jäävät maatumaan.

Hienoksi silputtu leikkuujäte palauttaa nurmikkoon eloperäisiä ravinteita ja toimii luonnollisena lannoitteena. Lannoituksen tarve vähenee merkittävästi.

14.3 Toiminta-ajat

Kun leikkuuohjelma "Vakio" on valittu, robottiruohonleikkuri leikkaa ja lataa koko toiminta-ajan.

"Dynaaminen"-leikkuuohjelmassa robottileikkuri voi toiminta-aikoina milloin tahansa lähteä latausasemasta leikkaamaan ruohoa. Näinä aikoina tapahtuvat **leikkuukerrat, latauskerrat ja lepovaiheet**. Robottiruohonleikkuri jakaa tarvittavat leikkuu- ja latauskerrat automaattisesti käytössä olevaan aikaikkunaan.

Asennuksen yhteydessä toiminta-ajat jakautuvat automaattisesti koko viikon ajalle. Laite huomioi myös vara-ajat, joten nurmikonhoito on optimaalista silloinkin, kun yksittäiset leikkuukerrat jäävät pois (esimerkiksi sateen vuoksi).



Toiminta-aikoina sivullisten on pysyttävä poissa vaara-alueelta. Sovita toiminta-ajat vastaavasti. Noudata lisäksi robottileikkureiden käyttöaikoja koskevia paikallisia määräyksiä ja luvun "Turvallisuutesi vuoksi" (⇒ 6.)ohjeita ja muuta toiminta-aikoja "Leikk.ohjelma"-valikossa. (⇒ 11.7)
Selvitä vastuussa olevilta viranomaisilta erityisesti, mihin aikaan vuorokaudesta laitetta saa käyttää.

14.4 Leikkuun kesto

Leikkuun kesto kertoo, kuinka monta tuntia viikossa laitteen on tarkoitus leikata ruohoa. Sitä voi pidentää tai lyhentää viikkoasetuksissa (⇒ 11.7).

Leikkuun kesto on aika, jonka robottiruohonleikkuri käyttää ruohon leikkuuseen. Akun lataukseen käytetyt ajat eivät sisälly leikkuun kesto.

Ensiasennuksen yhteydessä robottiruohonleikkuri laskee leikkuun keston automaattisesti annetun leikkuualueen koon perusteella. Tämä ohjearvo soveltuu normaalin ruohon leikkuuseen kuivissa olosuhteissa.

Leikkuuala:

100 m²:n leikkuualalle robottiruohonleikkuri tarvitsee keskimäärin seuraavat ajat:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minuuttia
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 minuuttia

14.5 Kotialue (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Robottiruohonleikkuri tunnistaa sijaintinsa GPS-vastaanottimen avulla. Kun langan oikea sijoitus tarkistetaan suorittamalla reuna-ajo (⇒ 9.12) tai aloituspisteet ohjelmoidaan (⇒ 11.14), robottiruohonleikkuri tallentaa läntisimmän, itäisimmän, eteläisimmän ja pohjoisimman pisteen koordinaatit.

Tämä alue määritetään kotialueeksi, jossa robottiruohonleikkuria saa käyttää. Aina kun reuna-ajo toistetaan, koordinaatit päivittyvät.

Kun **GPS-suoja** on aktivoitu, laitteen omistaja saa ilmoituksen, jos laite otetaan käyttöön kotialueen ulkopuolella. Lisäksi robottiruohonleikkurin näytössä kysytään PIN-koodi.

14.6 Manuaalinen leikkuu

Älä käynnistä leikkuuterää korkeassa ruohikossa äläkä matalimmalla leikkuukorkeudella!

Robottiruohonleikkuria saa kuormittaa vain sen verran, että leikkuumoottorin kierrosluku ei pääse olennaisesti laskemaan. Jos kierrosluku laskee tai robottiruohonleikkuri kulkee hitaammin, valitse korkeampi leikkuukorkeuden asetus.

15. Laitteen käyttöönotto

15.1 Valmistelu



Ensiasennuksessa käytetään ohjattua asennusta. (⇒ 9.)



Robottiruohonleikkuria saa ladata ja käyttää ympäristölämpötilassa +5...+40 °C.

- Asenna latausasema (⇒ 9.8).
- Sijoita rajauslanka (⇒ 9.9) ja liitä se (⇒ 9.10).
- Poista vieraat esineet (esimerkiksi lelut ja työkalut) leikkuualueelta.
- Lataa akku (⇒ 15.8).
- Aseta kellonaika ja päivämäärä (⇒ 11.10).
- Tarkasta leikkuuohjelma ja muuta sitä tarvittaessa. On varmistettava erityisesti se, että toiminta-aikoina sivulliset pysyvät poissa vaara-alueelta. (⇒ 11.7)



Leikkaa erittäin korkea ruoho lyhyeksi tavallisella ruohonleikkurilla ennen robottiruohonleikkurin käyttöä (esimerkiksi pitkän tauon jälkeen).

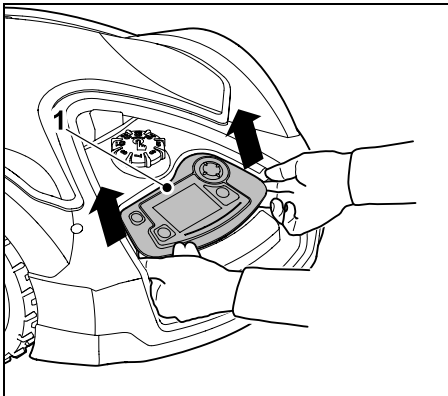
15.2 Ohjauskonsolin irrottaminen ja kiinnittäminen

Ohjauskonsolin voi tarvittaessa irrottaa robottileikkurista manuaalista leikkuuta tai esimerkiksi ohjelmoinnin muutosta varten.

Robottiruohonleikkuri toimii automaattisesti ainoastaan silloin, kun ohjauskonsoli on kiinnitettynä.

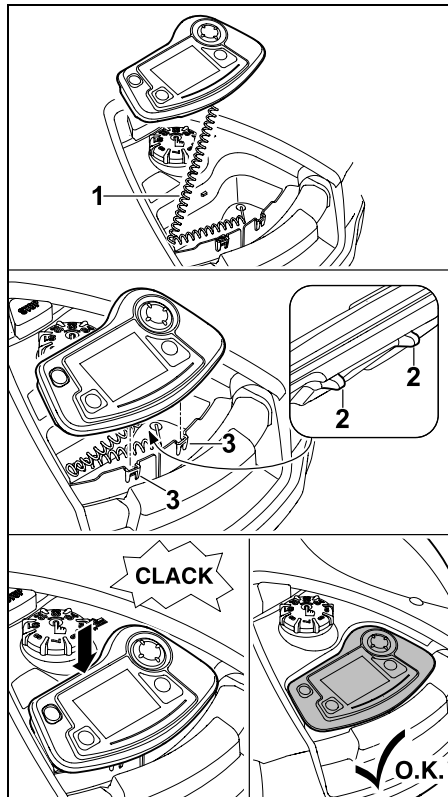
Ohjauskonsolin irrottaminen:

- Paina käytön aikana STOP-näppäintä ennen ohjauskonsolin irrottamista.



Nosta ohjauskonsolia (1) takaosasta nykäisemällä kevyesti ja poista se robottiruohonleikkurista. Sen liitännät laitteeseen säilyy kierrehoidon välityksellä.

Ohjauskonsolin kiinnittäminen:



Säilytä kierrehoidtoa (1) rungon lokerossa. Kallista ohjauskonsolia hieman taaksepäin, pujota kiinnikkeet (2) rungon aukkoihin (3), paina ohjauskonsolin etuosaa alas ja anna ohjauskonsolin lukittua paikalleen.

15.3 Ohjelmoinnin muuttaminen

Nykyinen ohjelma näkyy **leikkuuohjelmassa** tai malleissa RMI 632 C, RMI 632 PC **iMOW®-sovelluksessa**. (⇒ 10.)
Asennuksen tai uuden leikkuuohjelman

laatimisen yhteydessä laite laskee leikkuuohjelman leikkuualueen koon perusteella.

Toiminta-aikoja ja **Leikkuun kesto** voidaan muuttaa. **Vakio**-leikkuuohjelmalla robottiruohonleikkuri leikkaa ja lataa toiminta-ajan sisällä. **Dynaamisella** leikkuuohjelmalla tarvittavat leikkuukerrat jakautuvat automaattisesti mahdollisille toiminta-ajoille. Tarvittaessa laite suorittaa toiminta-ajan sisällä myös useita leikkuita ja latauksia. Haluttaessa laite leikkaa leikkuualueen reunan automaattisesti säännöllisin väliajoin. (⇒ 11.13)

On mahdollista määrittää enintään kolme eri toiminta-aikaa päivää kohti. (⇒ 11.7)

Jos robottiruohonleikkurin on ajettava tietyt leikkuualueen kohtia tarkasti, määritä erityiset aloituspisteet. (⇒ 11.14)

i Kun **Dynaaminen** leikkuuohjelma on valittu, joissain olosuhteissa (esimerkiksi kauniilla säällä tai aikaikkunan ollessa suuri) optimaaliseen nurmikonhoitoon ei tarvita kaikkia toiminta-aikoja.

Toiminta-aikojen muuttaminen: (⇒ 11.7)

- Tarvitaan lisää toiminta-aikoja useammille leikkuukerroille.
- Aikaikkunaa muutetaan esimerkiksi aamu- tai yöleikkuun välttämiseksi.
- Yksittäisiä toiminta-aikoja jätetään pois esimerkiksi silloin, kun leikkuualueella järjestetään juhlat.

Leikkuun keston pidentäminen: (⇒ 11.7)

- Laite ei leikkaa joitain alueita tarpeeksi usein esimerkiksi leikkuualueen sokkeloisuuden vuoksi.
- Ruoho kasvaa nopeasti kasvukaudella.
- Ruoho on erityisen tiivistä.

Leikkuun keston lyhentäminen: (⇒ 11.7)

- Ruohon kasvu on hidastunut kuumuuden, kylmyyden tai kuivuuden vuoksi.

Uuden leikkuuohjelman laatiminen: (⇒ 11.7)

- Leikkuualueen kokoa on muutettu.

Uusi asennus: (⇒ 9.6)

- Latausasema sijaitsee uudessa paikassa.
- Kyseessä on ensimmäinen käyttökerta uudella leikkuualueella.

15.4 Automaattinen leikkuu

- Automatiikan päällekytkentä: Kun automatiikka on kytketty päälle, näyttöön akkusymbolin viereen tulee automatiikkasymboli. (⇒ 11.7)



- Leikkuiden **aloittaminen**: Kun leikkuuohjelma "**Vakio**" on valittu, robottiruohonleikkuri lähtee liikkeeseen toiminta-ajan alussa ja leikkaa ruohon. Kun leikkuuohjelman **Dynaaminen** on valittu, leikkuukerrat jaetaan automaattisesti käytettävissä olevalle toiminta-ajalle. (⇒ 11.7)

- Leikkuun **lopettaminen**: Kun akku on tyhjä, robottiruohonleikkuri ajaa automaattisesti latausasemaan. (⇒ 15.7)
Käynnissä olevan leikkuun voi lopettaa manuaalisesti milloin tahansa **STOP**-näppäimellä tai **Kotiinajo**-valikolla. (⇒ 5.1)
Kun latausasemassa aktivoidaan **kotikutsu**, käynnissä oleva leikkuu loppuu välittömästi. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC: Leikkuun voi lopettaa myös sovelluksella: lähettämällä robottiruohonleikkurin latausasemaan. (⇒ 10.)



Leikkuualueita, joihin robottiruohonleikkuri pääsee **kujaa** pitkin, käsitellään vain, kun näille alueille on määritetty aloituspisteet.

15.5 Leikkuu toiminta-ajoista riippumatta

- Aktivoi latausasemassa oleva robottiruohonleikkuri painamalla jotain näppäintä. Siten myös latausasema kytkeytyy päälle.

Leikkuualueet, joissa on latausasema:

- Välitön leikkuu: Avaa "**Käynnistys**" valikko (⇒ 11.5) tai paina **leikkuunäppäintä**. Leikkuu alkaa välittömästi ja kestää valittuun kellonaikaan saakka. Aloituspiste voidaan valita.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aloita leikkuu sovelluksella. (⇒ 10.) Leikkuu alkaa valittuna aloitusaikana ja kestää valittuun lopetusajankohtaan saakka. Aloituspiste voidaan valita.

- Leikkuun manuaalinen lopettaminen: Käynnissä olevan leikkuun voi lopettaa manuaalisesti milloin tahansa **STOP**-näppäimellä tai **Kotiinajo** (⇒ 11.6)-valikolla. (⇒ 5.1)
Käynnissä oleva leikkuu loppuu välittömästi myös silloin, kun latausasemassa aktivoidaan **kotikutsu**. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC: Leikkuun voi lopettaa myös sovelluksella: lähettämällä robottiruohonleikkurin latausasemaan. (⇒ 10.)



Tarvittaessa robottiruohonleikkuri lataa välillä akun ja jatkaa sen jälkeen leikkuuta valittuun lopetusajankohtaan saakka.

Sivalueet:

- Kanna tai aja robottiruohonleikkuri sivualueelle.
- Kytke sivualue käyttöön. (⇒ 12.10)
- Välitön leikkuu: Avaa "**Käynnistys**" valikko (⇒ 11.5) tai paina **leikkuunäppäintä**. Leikkuu alkaa välittömästi ja kestää valittuun kellonaikaan saakka.
- Leikkuu lopettaminen: Kun valittu lopetusajankohta on saavutettu, robottiruohonleikkuri ajaa rajauslangan luo ja pysähtyy paikalleen. Siirrä laite latausasemaan akun lataamista varten ja kuittaa näytössä näkyvä ilmoitus. (⇒ 24.) Käynnissä olevan leikkuun voi lopettaa manuaalisesti milloin tahansa **STOP**-näppäimellä. (⇒ 5.1)



Jos akku tyhjentyy ennen valittua lopetusajankohtaa, leikkuu lyhenee vastaavasti.

15.6 Manuaalinen leikkuu

i Törmäystunnistin ja reunarajaus ovat manuaalisen leikkuun aikana pois käytöstä.

- Tarvittaessa lataa akku. (⇒ 15.8)
- Irrota ohjauskonsoli. (⇒ 15.2)
- Aktivoi "Lisää" valikossa **Manuaalinen leikkuu**. (⇒ 11.8)
- Ohjaa robottiruohonleikkuria ristinäppäimellä. Käytettävissä on 2 eteenajonopeutta: **hitaasti** kevyellä näppäimen painalluksella tai **nopeasti** voimakkaalla näppäimen painalluksella.
- Ennen kuin kytket leikkuuterän päälle, varmista, että jalkasi ovat riittävän etäällä leikkuupyödystä. Kävele aina robottileikkurin takana. (⇒ 4.2)
- Kytke leikkuuterä päälle pitämällä oikealla peukalolla **OK-näppäintä** painettuna ja painamalla vasemmalla peukalolla **leikkuunäppäintä**. Vapauta sitten OK-näppäin. Leikkuuterä pyörii niin kauan kun leikkuunäppäin pysyy painettuna.
- Pidä manuaalisen leikkuun aikana vasemmalla peukalolla leikkuunäppäintä painettuna ja käytä oikealla kädellä ristinäppäintä.
- Kytke leikkuuterä pois päältä päästämällä leikkuunäppäin vapaaksi.
- Lataa akku manuaalisen leikkuun jälkeen. (⇒ 15.8)



OK

+



15.7 Robottiruohonleikkurin siirtäminen latausasemaan

Ajo latausasemaan automaattikäytössä:

Robottiruohonleikkuri ajaa automaattisesti latausasemaan, kun toiminta-aika loppuu tai kun akku on purkautunut.

Pakotettu ajo latausasemaan:

- Kytke tarvittaessa ohjauskonsoli. (⇒ 15.2)
- Kytke tarvittaessa latausasema päälle. (⇒ 13.1)
- Aktivoi kotikutsu. (⇒ 11.6) Leikkuun aikana voit myös aktivoida latausasemasta **kotikutsun**.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Lähetä robottiruohonleikkuri sovelluksella latausasemaan. (⇒ 10.)



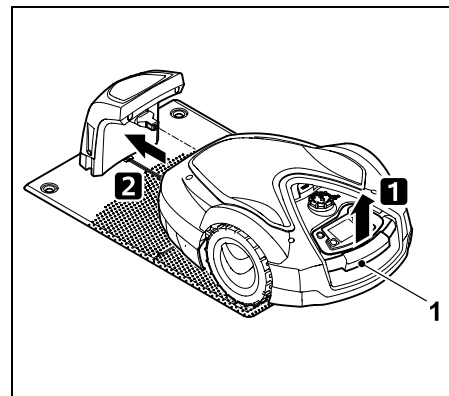
i Latausasemaan ajon jälkeen laite ei suorita kuluvan toiminta-ajan sisällä uusia leikkuukertoja.

Manuaalinen siirtäminen latausasemaan:

- Aja robottiruohonleikkuri ohjauskonsolin avulla latausasemaan: irrota ohjauskonsoli (⇒ 15.2) ja aktivoi "Lisää"-valikosta komento **"Manuaalinen leikkuu"** (⇒ 11.8)

tai

- Työnnä robottiruohonleikkuri manuaalisesti latausasemaan.



Kohota robottiruohonleikkuria hieman kantokahvasta (1) ja kevennä vetävien pyörien kuormitus. Työnnä laite etupyöriin tukien latausasemaan.

- Kytke tarvittaessa ohjauskonsoli. (⇒ 15.2)

15.8 Akun lataaminen



Lataa akku ainoastaan latausasemassa.

Älä koskaan irrota akkua äläkä lataa sitä ulkoisella latauslaitteella.

Automaattinen lataaminen:

Leikkuun aikana lataaminen tapahtuu automaattisesti kunkin leikkuukerran loputtua, kun robottiruohonleikkuri ajaa latausasemaan.

Lataamisen manuaalinen aloitus:

- Jos robottiruohonleikkuria on käytetty **sivualueilla**, vie se leikkuualueelle ja latausasemaan. (⇒ 15.7)
- Jos **leikkuu on keskeytynyt**, siirrä robottiruohonleikkuri latausasemaan. (⇒ 15.7)

- Lopeta tarvittaessa robottiruohonleikkurin standby-tila painamalla jotain näppäintä. Lataaminen alkaa automaattisesti.

Lataaminen:

Lataamisen aikana **tilanäytössä** näkyy teksti "Akkua ladataan".



Kaikissa muissa valikoissa näkyy näytön infoalueella verkkopistokesymboli akkusymbolin sijaan.



Latauskerran kesto vaihtelee, ja se määräytyy automaattisesti seuraavan käyttökerran mukaan.



Jos lataamisessa esiintyy ongelmia, näyttöön tulee asiaa koskeva ilmoitus. (⇒ 24.)

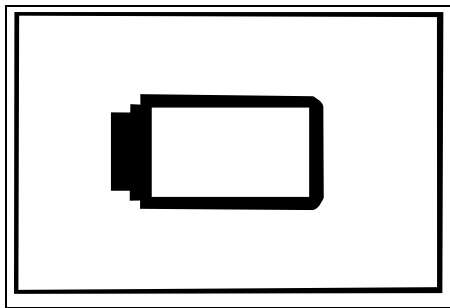
Akku latautuu vasta, kun tietty jännite on alitettu.

Varaustila:

Tilanäytöstä voi nähdä senhetkisen varaustilan suoraan, kun vastaava näyttö on valittuna. (⇒ 11.12)



Kaikissa muissa valikoissa näytön infoalueella on **akkusymboli**, joka ilmaisee varaustilan. (⇒ 11.3)



Jos akun lataus on liian matala, näyttöön tulee vastaava akkusymboli. Aseta tällöin robottiruohonleikkuri latausasemaan latautumaan.

16. Huolto



Loukkaantumisvaara!

Ennen laitteen kaikkia huolto- tai puhdistustöitä lue huolellisesti luku "Turvallisuutesi vuoksi" (⇒ 6.), varsinkin kohta "Huolto ja korjaukset" (⇒ 6.9), ja noudata tarkasti kaikkia turvaohjeita.

Aktivoi laitelukko ennen kaikkia huolto- tai puhdistustöitä. (⇒ 5.2)



Vedä verkkopistoke irti ennen latausaseman huoltotöiden aloittamista.



Käytä käsineitä kaikissa huoltotöissä, varsinkin jysinterien töiden aikana.



- Tarkasta leikkualue ja poista esimerkiksi vieraat esineet tarvittaessa.
- Tarkasta, latautuuko akku. (⇒ 15.8)

Viikoittaiset huoltotyöt:

- Puhdista laite. (⇒ 16.2)
- Tarkasta silmämääräisesti leikkuuterän, terän kiinnityksen ja leikkuupöydän mahdolliset vauriot (esimerkiksi urat, säröt ja murtumat) ja kuluneisuus. (⇒ 16.3)

200 tunnin välein:

- Vaihda leikkuuterä. (⇒ 16.4)

Vuosittaiset huoltotyöt:

- STIHL suosittelee, että STIHLin ammattiliike tarkastaa laitteen kerran vuodessa talvikuukausien aikana. Huoltotarkastukseen sisältyy akun, elektroniikan ja ohjelman huolto.



Jotta ammattiliike voi suorittaa huoltotyöt ohjeenmukaisesti, muuta turvatasoksi "Ei mit." tai ilmoita ammattiliikelle PIN-koodi.

16.1 Huolto-ohjelma

Huoltovälit määräytyvät muun muassa käyttötuntien mukaan. Voit avata "Leikkuutunnit"-laskurin "Lisää - Tiedot"-valikosta. (⇒ 11.17)

Noudata tarkasti annettuja huoltovälejä.

Huoltotyöt toiminta-aikoja sisältävinä päivinä:

- Tarkasta laitteen ja latausaseman yleiskunto silmämääräisesti.
- Tarkasta näytöstä kellonaika ja seuraavan leikkuun aloitus.

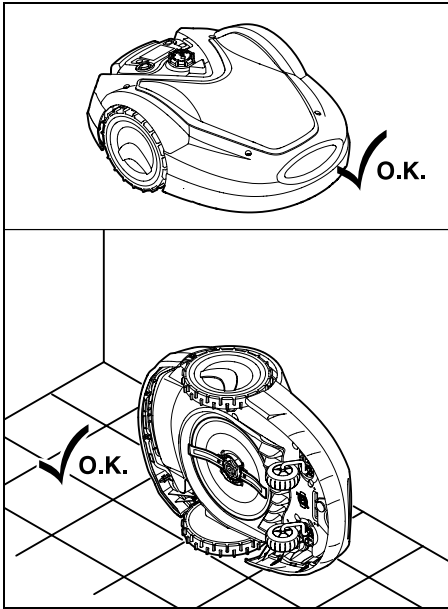
16.2 Laitteen puhdistaminen

Huolellinen hoito ja käsittely suojaa laitetta vaurioilta ja pidentää sen käyttöikää.

Puhdistus- ja huoltoasento:



Varmista ennen puhdistusta, että kiertonappi on kunnolla paikallaan, koska muuten laitteeseen pääsee vettä.



Ennen kuin puhdistat **laitteen yläpuolen** (kannen ja kauko-ohjaimen), aseta laite tasaiselle, tukevalle ja suoralle alustalle. Ennen kuin puhdistat **laitteen alapuolen** (leikkuuterän ja -pöydän), käännä robottiruohonleikkuri kuvan mukaisesti vasemmalle kyljelle ja tue se seinää vasten.

- Irrota lika harjalla tai liinalla. Puhdista myös leikkuuterä ja latausasema.
- Irrota kiinnijuuttuneet ruohotukot rungosta ja leikkuupöydästä etukäteen puutikulla.
- Käytä tarvittaessa erikoispuhdistusainetta (esimerkiksi STIHL-erikoispuhdistusainetta).
- Irrota vääntölevy säännöllisin väliajoin ja poista ruohojäänteet. (⇒ 16.6)



Kostealla säällä vääntölevy on puhdistettava usein. Vääntölevyn ja leikkuupöydän rungon väliin tarttunut lika aiheuttaa kitkaa ja lisää energiankulutusta.

16.3 Leikkuuterän kulumisrajojen tarkastaminen

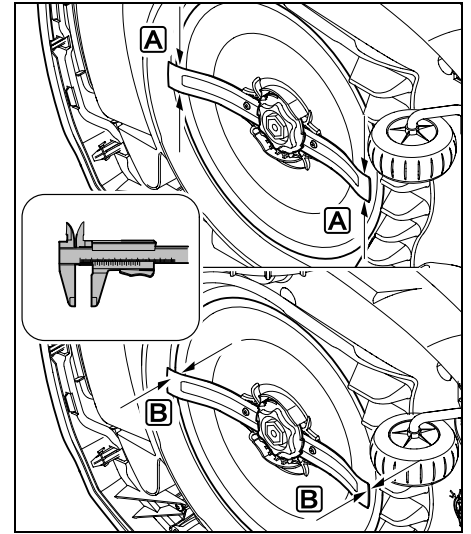


Loukkaantumisvaara!

Kulunut leikkuuterä voi murtua ja aiheuttaa vakavan loukkaantumisen. Tämän vuoksi terän huolto-ohjeita on noudatettava. Leikkuuterä kuluu eri lailla sen käyttöpaikan ja -ajan mukaan. Jos laitetta käytetään hiekkapohjalla tai usein kuivissa olosuhteissa, leikkuuterät kuormittuvat enemmän ja kuluvat keskimääräistä nopeammin.

Vaihda leikkuuterä vähintään 200 käyttötunnin välein. Älä teroita sitä. (⇒ 16.5)

- Aktivoi laitelukko. (⇒ 5.2)
- Käännä robottiruohonleikkuri kyljelleen ja aseta se vakaata seinää vasten. Puhdista leikkuupöytä ja leikkuuterä huolellisesti. (⇒ 16.2)



Tarkasta **terän leveys A** ja **terän paksuus B** työntömitalla.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Terä on vaihdettava, kun mittausravot saavutetaan yhdessä tai useammassa paikassa tai ne ovat sallittujen rajojen ulkopuolella.

16.4 Leikkuuterän irrotus ja asennus

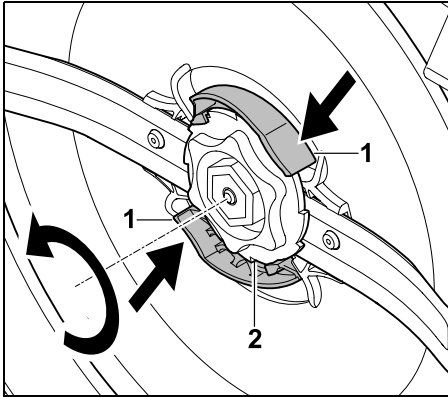


Leikkuuterän käyttöikä on 200 tuntia.

- Aktivoi laitelukko (⇒ 5.2) ja pue käsineet.
- Käännä robottiruohonleikkuri kyljelleen ja aseta se vakaata seinää vasten. Puhdista leikkuupöytä ja leikkuuterä huolellisesti. (⇒ 16.2)



Leikkuuterän irrottaminen:



Pidä vääntölevyn molempia korvakkeita (1) yhdellä kädellä painettuina. Kierrä lukitusmutteri (2) toisella kädellä auki. Irrota leikkuuterä ja lukitusmutteri.

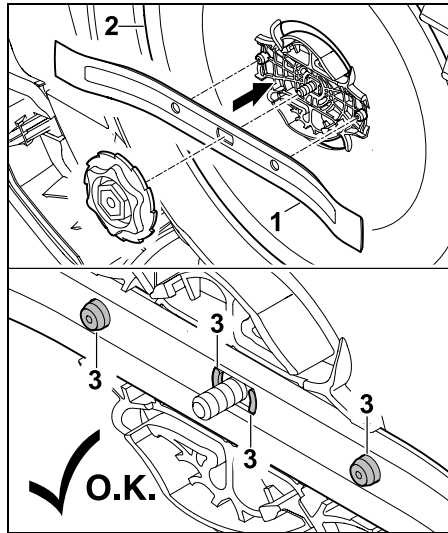


Leikkuuterän asentaminen:

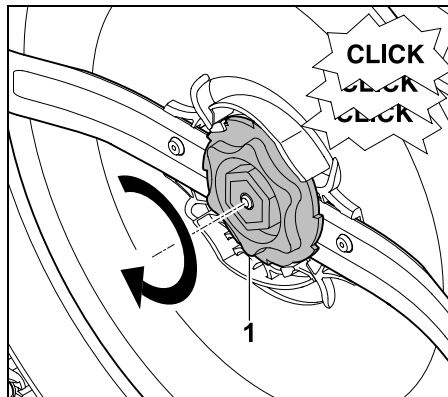
! Loukkaantumisvaara! Tarkasta terän vauriot ennen asennusta. Terä täytyy vaihtaa uuteen, jos siinä näkyy uria tai säröjä tai se on kulunut. (⇒ 16.3)

Myös **vääntölevy** ja **lukitusmutteri** on vaihdettava, jos ne vaurioituvat (esimerkiksi murtuvat tai kuluvat loppuun). Lukitusmutterin on lukituttava asianmukaisesti vääntölevyyn.

- Puhdista terä, vääntölevy ja lukitusmutteri ennen asentamista.



Aseta leikkuuterä (1) kuvan mukaisesti vääntölevylle (2). Varmista kiinnikkeiden (3) oikea asento leikkuuterässä.



Kierrä lukitusmutteri (1) kiinni vasteeseen asti. Kiristämisen aikana kuuluu useita naksauksia. Tarkasta leikkuuterän varma kiinnitys ravistamalla varovasti.

- Kuittaa terän vaihto uuden leikkuuterän asennuksen jälkeen "Lisää - Huolto"-valikossa. (⇒ 11.16)

16.5 Leikkuuterän teroitus


Älä teroita leikkuuterää.

STIHL suosittelee vaihtamaan tylsän leikkuuterän **aina** uuteen.

- i** Vain uusi leikkuuterä on riittävän tarkasti tasapainotettu sekä takaa laitteen ohjeenmukaisen toiminnan ja matalan melutason.

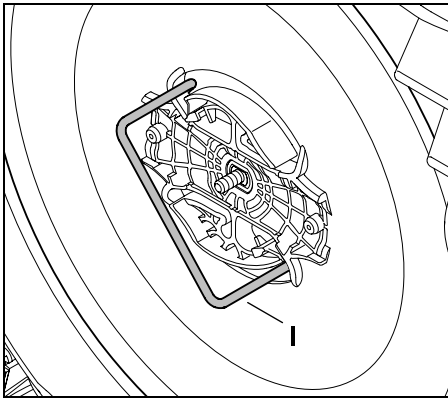
16.6 Vääntölevyn irrotus ja asennus

- i** Vääntölevyn voi irrottaa leikkuupöydän puhdistusta varten.

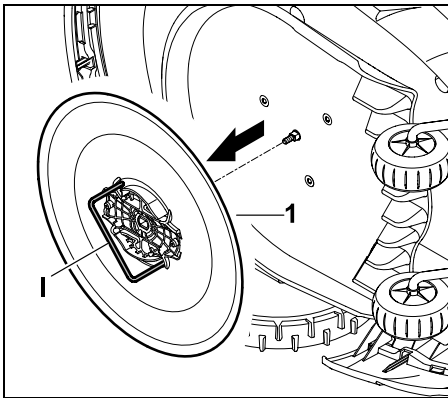
- Aktivoi laitelukko (⇒ 5.2) ja pue käsineet. 
- Käännä robottiruohonleikkuri kyljelleen ja aseta se vakaata seinää vasten. Puhdista leikkuupöytä ja leikkuuterä huolellisesti. (⇒ 16.2)

Vääntölevyn irrotus:

- Irrota leikkuuterä. (⇒ 16.4)

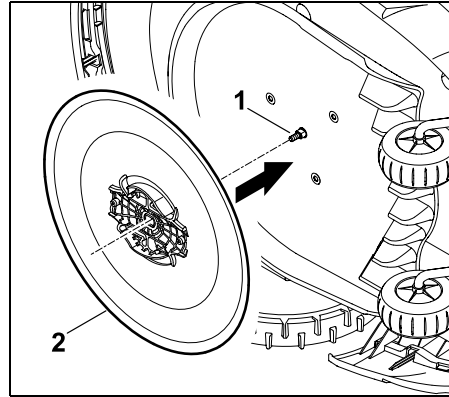


Vie ulosvedin (1) kuvan mukaisesti vääntölevyyn ja kierrä sitä vasteseen asti vastapäivään.



Tue laitetta toisella kädellä. Vedä vääntölevy (1) ulosvetimen (I) avulla irti.

Vääntölevyn asennus:



Puhdista teräkseli (1) ja vääntölevyn (2) kiinnitys perusteellisesti. Työnnä vääntölevy vasteseen asti teräkselille.

- Kiinnitä leikkuuterä. (⇒ 16.4)

16.7 Langan vaurion etsiminen

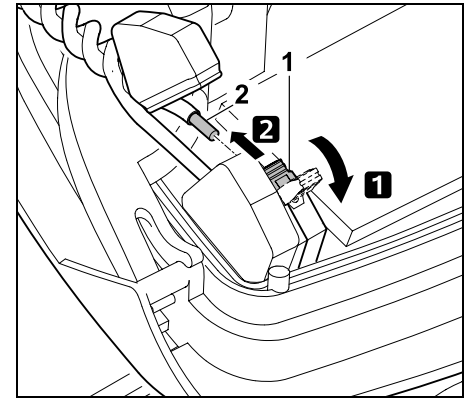


Kun lanka on vaurioitunut, latausasemassa vilkkuu nopeasti punainen LED. (⇒ 13.1) Robottiruohonleikkurin näyttöön tulee asiaa koskeva ilmoitus.

Jos langan vaurio ei löydy kuvatulla tavalla, ota yhteys ammattiliikkeeseen.

Ohjauskonsoli voi olla irrotettuna tai kytkettynä langan vaurion etsinnän aikana. Erittäin tarkassa etsinnässä ohjauskonsolin on oltava kytkettynä.

- Ennen langan vaurion etsintää on painettava latausaseman näppäintä **kerran** (LED vilkkuu edelleen nopeasti).
- Poista latausaseman suojus ja avaa paneeli. (⇒ 9.2)



1 Avaa vasen kiinnitysvipu (1).

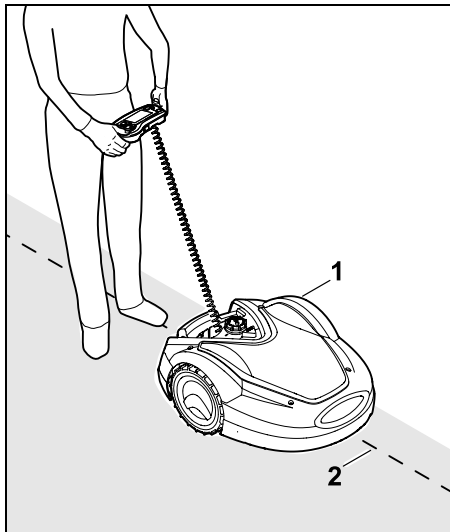
2 Irrota langanpää (2) liitinlohkosta ja sulje kiinnitysvipu.

- Sulje paneeli ja aseta latausaseman suojus paikalleen. (⇒ 9.2)

Seuraavassa on kuvattu langan vaurion etsintä myötapäivään, eli laite ajaa latausasemasta rajauskonkkaa pitkin myötapäivään. Tarvittaessa etsintä voidaan tehdä myös vastapäivään. Siinä tapauksessa on irrotettava liitinlohkosta oikeanpuoleinen langanpää.

- Irrota ohjauskonsoli tarvittaessa. (⇒ 15.2)
- Valitse "Lisää"-valikon kohta "Etsi langan vaurio" ja vahvista OK-näppäimellä. (⇒ 11.16)

Etsintä ohjauskonsolin ollessa irrotettuna:



Seuraa robottiruohonleikkurilla (1) leikkuualueen reunaan latausasemasta alkaen **myötäpäivään**. Ohjaa laitetta ristinäppäimellä ja pidä huoli, että rajauskanka (2) kulkee lankatunnistimien alla. Lankatunnistimet sijaitsevat suojassa robottiruohonleikkurin etuosan vasemmalla ja oikealla puolella. Langan vaurion etsinnän aikana näytössä näkyy **signaalin voimakkuus**, joka on voimakkaimmillaan, kun lankatunnistimet ovat optimaalisesti rajauskangan yläpuolella.

Kun lankatunnistimet vastaanottavat lankasignaalin oikein, näyttoon tulee symboli **Lankasignaali OK**.

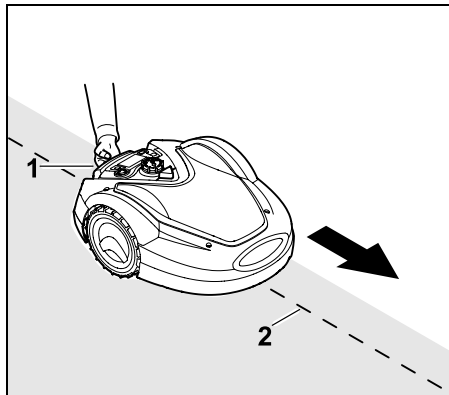


Langan vaurion kohdalla signaalin voimakkuus laskee ja näyttoon tulee symboli **Tarkasta lankasignaali**.



- Korjaa vauriokohta lankaliittimellä (⇒ 12.16) ja sijoita rajauskanka vauriokohdan alueella tarvittaessa uudelleen.
- Liitä vasen langanpää takaisin paikalleen. (⇒ 9.10)
- Jos langan vaurio on korjattu ohjeenmukaisesti, punainen LED palaa. (⇒ 13.1)

Tarkka etsintä ohjauskonsolin ollessa kytkettynä:



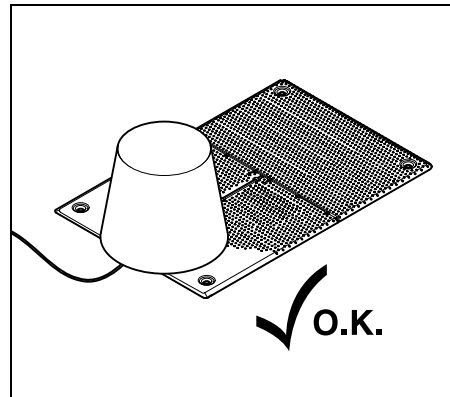
Kohota robottiruohonleikkuria hieman kantokahvasta (1) ja kevennä vetävien pyörien kuormitus. Tue laite etupyöriin ja seuraa sillä rajauskankaa (2). Toimi sitten samoin kuin etsittäessä ohjauskonsolin ollessa irrotettuna.

16.8 Varastointi ja talvisäilytys

Tee seuraavat toimet ennen robottiruohonleikkurin **varastointia** (talvisäilytystä tai välivarastointia):

- Lataa akku. (⇒ 15.8)
- Kytke automatiikka pois päältä. (⇒ 11.7)

- Aktivoi korkein turvataso. (⇒ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktivoi energiatila ECO. (⇒ 11.10)
- Aseta robottileikkuri talvisäilytykseen. (⇒ 11.16)
- Irrota verkko-osan pistoke sähköverkosta.
- Puhdista huolellisesti kaikki robottiruohonleikkurin ja latausaseman ulkopuoliset osat.



Peitä latausasema sopivankokoisella ämpärillä ja kiinnitä ämpäri paikalleen.

- Säilytä robottiruohonleikkuria pyöriensä varassa kuivassa, suljetussa ja pölyttömässä tilassa. Varmista, että lapset eivät pääse laitteeseen käsiksi.
- Sijoita robottiruohonleikkuri varastoon aina käyttöturvallisena.
- Tarkista, että kaikki ruuvit on kiristetty, korvaa laitteen epäselviksi kuluneet varoitustarrat uusilla ja tarkasta koko kone kuluneisuuden tai vaurioiden varalta. Vaihda kuluneet tai vialliset osat.
- Laitteen mahdolliset toimintahäiriöt tulee korjata aina ennen varastointia.



Älä koskaan laske esineitä robottiruohonleikkurin päälle tai varastoi esineitä sen päällä.

Varastointitilan lämpötilan on oltava vähintään 5 °C.

Robottiruohonleikkurin **uudelleenkäyttöön**otot pitkäaikaisen säilytyksen jälkeen:



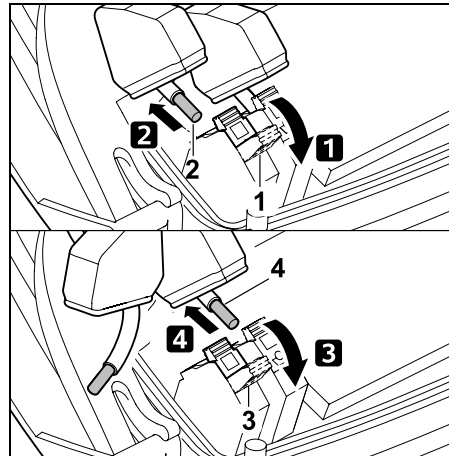
Pitkäaikaisen säilytyksen jälkeen päivämäärän ja kellonajan asetukset on mahdollisesti korjattava. Vastaavat valintaikkunat näkyvät käyttöönoton yhteydessä. Jos valintaikkunoita ei näytetä automaattisesti, tarkasta päivämäärä ja kellonaika "Asetukset"-valikosta ja tarvittaessa muuta niitä. (⇒ 11.10)

- Leikkuualueen valmistelu:
Poista vieraat esineet ja leikkaa erittäin korkea ruoho lyhyeksi tavallisella ruohonleikkurilla.
- Poista latausasemaa suojaava esine ja liitä verkko-osa sähköverkkoon.
- Lataa akku (⇒ 15.8).
- Yhdistä robottiruohonleikkuri ja latausasema. (⇒ 9.11)
- Poista esteet ja vieraat esineet reuna-alueilta.
Käynnistä reuna-ajo ja tarkasta, että käytävissä ja kapeissa kohdissa mahtuu ajamaan. (⇒ 11.13)
- Tarkasta leikkuuohjelma ja muuta sitä tarvittaessa. (⇒ 11.7)
- Kytke automatiikka päälle. (⇒ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Tarvittaessa aktivoi Vakio-energiatila (⇒ 11.10) ja kytke GPS-suoja päälle. (⇒ 11.15)

16.9 Latausaseman irrotus

Latausaseman voi myös irrottaa robottiruohonleikkurin **pitkäaikaisen varastoinnin** (esimerkiksi talvisäilytyksen) ajaksi.

- Valmistele robottiruohonleikkuri pitkäaikaista säilytystä varten. (⇒ 16.8)
- Irrota verkko-osan pistoke sähköverkosta.
- Poista latausaseman suojus ja avaa paneeli. (⇒ 9.2)



1 Avaa oikea kiinnitysvipu (1).

2 Irrota oikea langanpää (2) liittinlohkosta.

Sulje kiinnitysvipu (1).

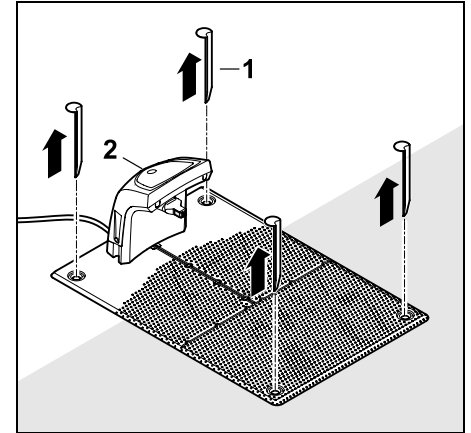
3 Avaa vasen kiinnitysvipu (3).

4 Irrota vasen langanpää (4) liittinlohkosta .

Sulje kiinnitysvipu (3).

- Sulje paneeli (⇒ 9.2)
- Irrota vasen ja oikea langanpää erikseen latausasemasta.

- Aseta latausaseman suojus paikalleen. (⇒ 9.2)



Vedä paalut (1) ylös, nosta latausasema (2) ja siihen liitetty verkko-osa pois nurmikolta, puhdista ne perusteellisesti (kostealla liinalla) ja varastoi ne.

- Säilytä robottiruohonleikkuria, latausasemaa ja verkko-osaa kuivassa, suljetussa ja pölyttömässä tilassa normaalissa asennossa. Aseta robottiruohonleikkuri latausasemaan. Varmista, että lapset eivät pääse laitteeseen käsiksi.
- Suojaa rajausrangan vapaat päät ympäristön vaikutuksilta esimerkiksi liimaamalla päihin sopivaa eristysnauhaa.
- Kun asennat latausaseman uudelleen, toimi kuten ensiasennuksessa. Pidä huoli, että liität oikean ja vasemman rajausrangan pään oikein. (⇒ 9.1)

17. Varaosat

Leikkuuterä:
6309 702 0102

18. Lisävarusteet

- **STIHL-sarja S** enintään 500 m²:n nurmikoille
- **STIHL-sarja L** 2 000 m² – 4 000 m²:n nurmikoille
- Kiinnitysnaulat **STIHL AFN 075**
- Rajauslanka **STIHL ARB 501**:
pituus: 500 m
halkaisija: 3,4 mm
- Lankaliittimet **STIHL ADV 010**
- Pienkenttämoduuli **STIHL AKM 100**

Laitteeseen on saatavissa lisävarusteita. Lisätietoja saat STIHLin ammattiliikkeestä, internetistä (www.stihl.com) tai STIHLin luettelosta.



Turvallisuussyistä laitteessa saa käyttää vain STIHLin hyväksymiä lisävarusteita.

19. Kulumisen minimointi ja vaurioiden ehkäisy

Tärkeitä huolto- ja hoito-ohjeita

Robottiruohonleikkuri, akkukäyttöinen (STIHL RMI)

STIHL ei vastaa sellaisista esine- ja henkilövahingoista, jotka ovat aiheutuneet käyttöohjekirjassa annettujen ohjeiden (erityisesti turvallisuutta, käyttöä ja huoltoa

koskevat ohjeet) laiminlyönnistä tai hyväksymättömien lisä- tai vaihto-osien käytöstä.

Noudata ehdottomasti seuraavia ohjeita STIHL-laitteen vaurioiden ja liiallisen kulumisen välttämiseksi:

1. Kulutusosat

STIHL-laitteen jotkut osat altistuvat luonnolliselle kulumiselle myös ohjeenmukaisessa käytössä, ja ne on vaihdettava ajoissa käyttötavan ja -ajan mukaan.

Näitä osia ovat esimerkiksi

- Leikkuuterä
- Akku
- Renkaat

2. Tämän käyttöoppaan noudattaminen

STIHL-laitetta tulee käyttää, huoltaa ja säilyttää tarkoin tätä käyttöopasta noudattaen. Käyttäjä on itse vastuussa kaikista vaurioista, jotka aiheutuvat turvallisuus-, käyttö- ja huolto-ohjeiden laiminlyönnistä.

Tämä koskee erityisesti seuraavia kohtia:

- akun virheellinen käsittely (lataus ja varastointi)
- väärä sähköliitäntä (jännite)
- tuotteeseen ilman STIHLin hyväksyntää tehdyt muutokset
- sellaisten työkalujen ja tarvikkeiden käyttö, jotka eivät ole laitteelle hyväksytyjä, sopivia tai riittävän laadukkaita
- tuotteen määräystenvastainen käyttö
- tuotteen käyttö urheilutilaisuuksissa tai kilpailuissa

- tuotteen viallisten rakenneosien jatkuvan käytön aiheuttamat seurausvauriot.

3. Huoltotyöt

Kaikki luvussa "Huolto" selostetut työt tulee suorittaa säännöllisesti.

Huoltotyöt, joita käyttäjä ei voi itse suorittaa, tulee jättää ammattiliikkeen tehtäväksi.

STIHL suosittelee teettämään huoltotyöt ja korjaukset vain STIHL-ammattiliikkeessä.

STIHL-ammattiliikkeissä saat aina ammattitaitoisen ja asiantuntevan palvelun.

Näiden töiden laiminlyönti voi aiheuttaa vaurioita, joista käyttäjä on itse vastuussa.

Näitä ovat esimerkiksi

- laitteen vauriot, jotka johtuvat puutteellisesta tai virheellisestä puhdistuksesta
- epäasianmukaisesta säilytyksestä johtuvat korroosio- tai muut seurannaisvauriot
- heikkolaatuisten varaosien käytöstä aiheutuneet laitevauriot
- liian myöhään tai puutteellisesti suoritettua huoltoa johtuvat vauriot tai vauriot, jotka johtuvat huolto- tai korjaustöistä, joita ei ole suoritettu ammattiliikkeiden korjaamoissa.

20. Ympäristönsuojelu

Pakkaukset, laite ja lisävarusteet on valmistettu kierrätettävistä materiaaleista, ja ne tulee hävittää asiaankuuluvasti.

Materiaalijätteen lajittelu säästää ympäristöä ja edistää kierrätettävien hyötyaineiden uudelleenkäyttöä. Tästä syystä loppuun käytetty laite tulee toimittaa kierrätyskeskukseen. Noudata hävittämisessä luvun "Hävittäminen" ohjeita. (⇒ 6.11)



Akut ja muut ongelmajätteet pitää aina hävittää asianmukaisesti. Noudata paikallisia määräyksiä.

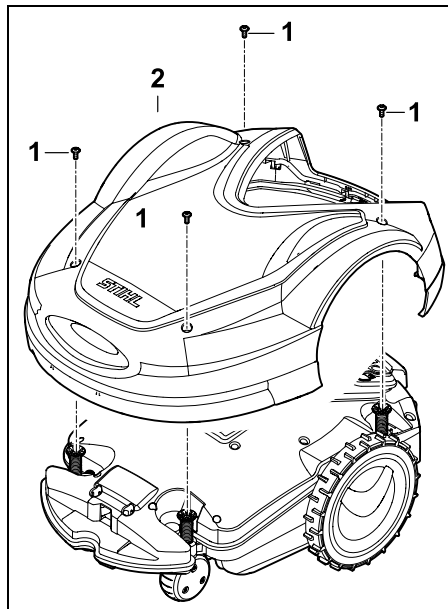


Li-Ion

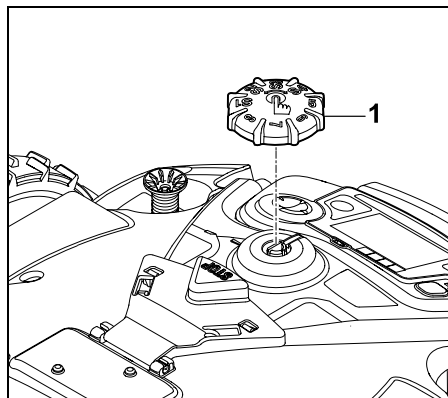
Litium-ioni-akkuja ei saa hävittää talousjätteen mukana, vaan ne pitää toimittaa ammattiliikkeeseen tai ongelmajätteen keräyspisteeseen.

20.1 Akun irrotus

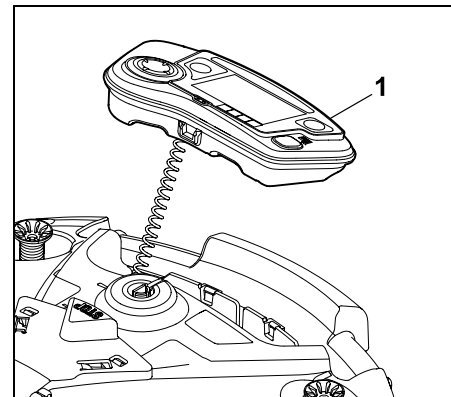
- Aktivoi laitelukko. (⇒ 5.2)



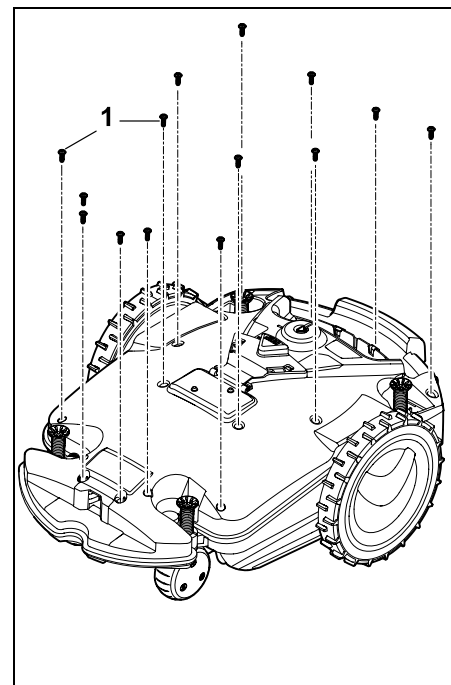
Avaa ruuvit (1) suojukselta (2) ja poista ne. Vedä suojus (2) yläkautta irti.



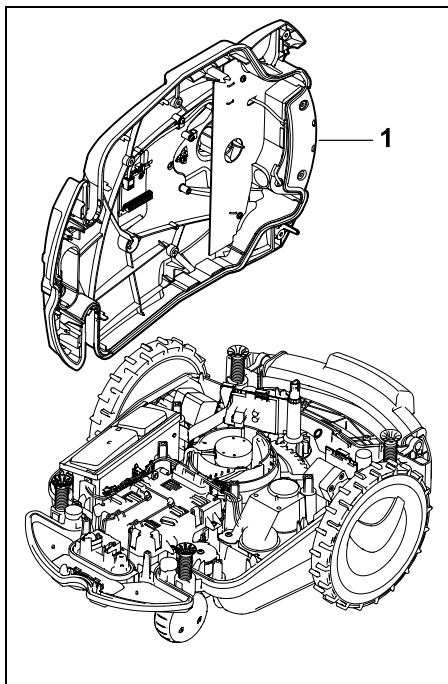
Vedä kiertonappi (1) yläkautta irti.



Irrota ohjauskonsoli (1) ja käännä taakse.

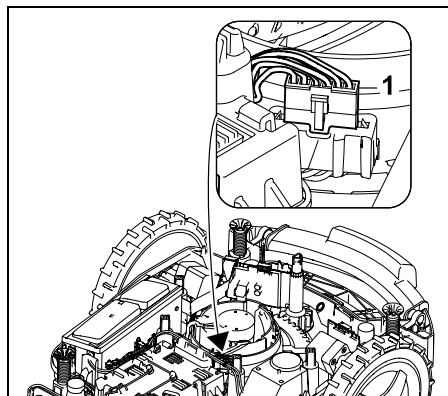


Kierrä ruuvit (1) irti.

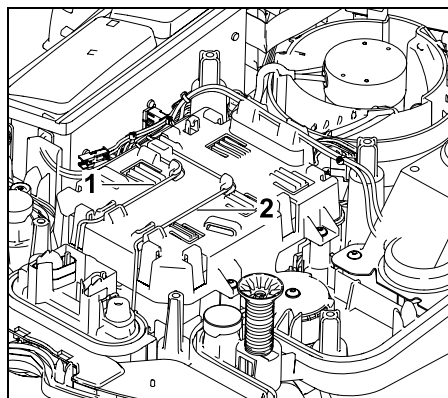


Siirrä rungon yläosa (1) sivuun.

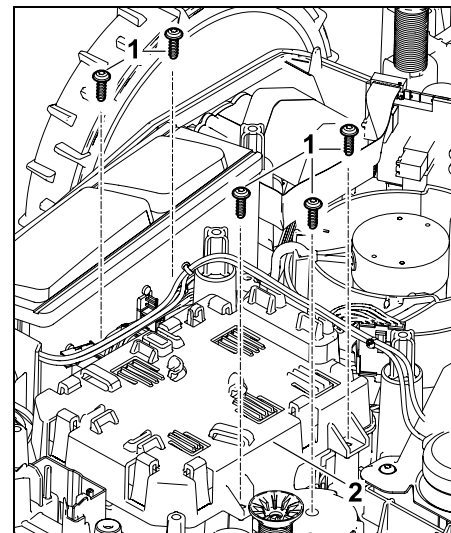
⚠ Tapaturmavaara!
Akun johdot eivät saa katketa.
Oikosulun vaara!
Irrota aina johdot ja poista ne
yhdessä akun kanssa.



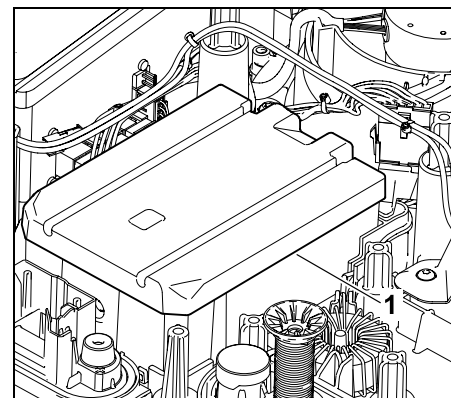
Vedä pistoke (1) irti.



Poista johdot (1, 2) johto-ohjaimista.



Kierrä ruuvit (1) auki ja poista
akku suojaus (2).



Irrota akku (1).

21. Kuljetus

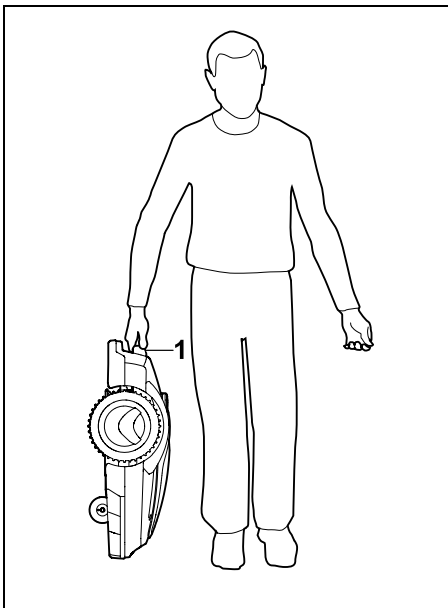


Loukkaantumisvaara!

Lue huolellisesti luku

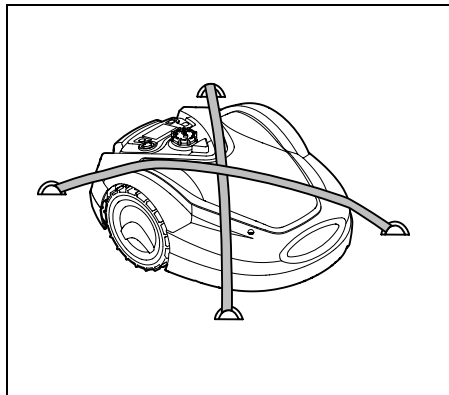
"Turvallisuutesi vuoksi" (⇒ 6.), erityisesti sen kohta "Laitteen kuljetus" (⇒ 6.5), ennen kuljetusta ja noudata tarkasti kaikkia turvaohjeita. Aktivoi aina laitelukko. (⇒ 5.2)

21.1 Laitteen nostaminen tai kantaminen



Nosta ruohonleikkuri kantokahvasta (1) ja kannaa siitä kiinni pitäen. Pidä varталosi, varsinkin jalat, aina riittävän etäällä leikkuuterästä.

21.2 Laitteen sitominen kiinni



Varmista, että ruohonleikkuri pysyy kuljetuslavalla. Kiinnitä laite paikalleen kuvan mukaisesti sopivilla kiinnitysvälineillä (hihnoilla ja vaijereilla).

Varmista, että myöskään mukana kuljetettavat laitteen osat (esimerkiksi latausasema ja pienosat) eivät pääse luistamaan.

22. Vaatimustenmukaisuusvakuutus

22.1 EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus Akkukäyttöinen robottiruohonleikkuri (RMI) ja latausasema (ADO)

Valmistaja:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Itävalta

ANDREAS STIHL AG & Co. KG vakuuttaa yksinomaisena vastuullisena, että

Rakenne: Ruohonleikkuri, automaattinen ja akkukäyttöinen

Tuotemerkki: STIHL

Tyyppi: RMI 632.1
RMI 632.1 P
RMI 632.1 C
RMI 632.1 PC

Sarjatunnus: 6309

Rakenne: Latausasema

Tuotemerkki: STIHL

Tyyppi: ADO 601.1

Sarjatunnus: 6309

täyttää direktiivin 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU asianmukaiset säännökset, ja se on kehitetty ja valmistettu seuraavien valmistuspäivänä voimassa olevien normiversioiden mukaan: 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)

Lisäksi malleille RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Ilmoitettu laitos TÜV Rheinland LGA Products GmbH, nro 0197 on tarkistanut vaatimustenmukaisuuden direktiivin 2014/53/EU liitteen III moduulin B mukaan

ja laatinut seuraavan EU-
tyyppitarkastustodistuksen:
RT 60146449 001

Teknisten asiakirjojen säilytyspaikka:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Tuotehyväksyntä

Valmistusvuosi ja sarjanumero on merkitty
laitteen tyyppikilpeen.

Waiblingen, 02.11.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

psta



tri Jürgen Hoffmann, johtaja Tuotetiedot,
asetukset ja hyväksyntä

23. Tekniset tiedot

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

Sarjatunnus:	6309
Leikkuujärjestelmä	allesilppuava leikkuupöytä
Leikkuukoneisto	teräpalkki
Leikkuuleveys	28 cm
Leikkuukoneiston kierrosluku	3150 1/min
Akkutyypä	litium-ioni

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

Akkujännite U_{DC}	29 V
Leikkuukorkeus	20 - 60 mm
Suojausluokka	III
Suojauslaji	IPX4
Standardin EN 50636-2-107 mukaan: Äänenpainetaso L_{pA}	51 dB(A)
Epävarmuus K_{pA}	3 dB(A)
Standardin 2000/14/EG / S.I. 2001/1701 mukaan: Mitattu äänenteho- taso L_{WA}	59 dB(A)
Epävarmuus K_{WA} :	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Pituus	73 cm
Leveys	54 cm
Korkeus	27 cm
RMI 632.1: Paino	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC: Paino	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Teho	120 W
Verkko-osa	HLG-120H 2,9 A
Akkumerkintä	AAI 160.1
Akkuenergia	167 Wh
Akkukapasiteetti	4,9 Ah
Akun paino	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Teho	185 W
Verkko-osa	HLG-185H 4,4 A
Akkumerkintä	AAI 250.1

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Akkuenergia	251 Wh
Akkukapasiteetti	7,3 Ah
Akun paino	1,6 kg

Matkapuhelinsignaali:

Tuetut taajuusalueet	E-GSM-900 DCS-1800
----------------------	-----------------------

Suurin lähetysteho

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1 710 - 1 785 MHz: 30,0 dBm

Latausasema ADO 601.1:

Jännite U_{DC}	42 V
Suojausluokka	III
Suojauslaji	IPX4
Paino	3 kg

Rajauslanka ja hakusilmukka

Taajuusalue:	1,0 - 90 kHz
Suurin kenttävoimakkuus:	< 72 μ A/m

Verkko-osa:

Jännite U_{AC}	100 - 240 V
Taajuus	50/60 Hz
Jännite U_{DC}	42 V
Suojausluokka	I
Suojauslaji	IP67

STIHLin akun kuljettaminen:

STIHLin akut täyttävät YK:n käsikirjan
ST/SG/AC.10/11/Rev.5 osan III
alakappaleen 38.3 mukaiset edellytykset.

Käyttäjä voi kuljettaa STIHLin akut
tieliikenteessä ilman lisäehtoja laitteen
käyttöpaikalle.

Ilma- tai merikuljetuksessa on noudatettava maakohtaisia määräyksiä.

Lisää kuljetusohjeita – katso <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:

REACH on EY-asetus kemikaalien rekisteröinnistä, arvioinnista ja hyväksynnästä. Tietoja REACH-asetuksen (EY) nro 1907/2006 vaatimusten täyttämistä on osoitteessa www.stihl.com/reach

24. Ilmoitukset

Ilmoitukset ilmoittavat aktiivisista virheistä, häiriöistä ja suosituksista. Ne tulevat näkyviin dialogi-ikkunaan, ja OK-näppäimen painamisen jälkeen ne voi avata "Lisää - Tiedot - Ilmoitukset"-valikosta. (⇒ 11.17)

Suosituksien ja aktiiviset ilmoitukset tulevat näkyviin myös tilanäyttöön. (⇒ 11.2)

Ilmoituksen tiedoissa voi saada näkyviin ilmoituskoodin, esiintymisajankohdan, prioriteetin ja esiintymistiheyden.

- **Suosituksen** prioriteetti on "Matala" tai "Ohje", ja ne näkyvät tilanäytössä vuorotellen tekstin "iMOW® käyttövalmis" kanssa. Robottiruohonleikkurin voi edelleen ottaa käyttöön, ja automaattinen käyttö jatkuu.
- **Häiriöiden** prioriteetti on "Keski", ja ne vaativat käyttäjän toimia. Robottiruohonleikkurin voi ottaa käyttöön vasta häiriön korjaamisen jälkeen.

- Jos **vian** prioriteetti on "Korkea", näyttöön tulee teksti "Ota yhteys ammattiliikkeeseen". Robottiruohonleikkurin voi ottaa käyttöön vasta sen jälkeen, kun STIHLin ammattiliike on korjannut vian.

i Jos ilmoitus pysyy aktiivisena, vaikka ehdotettu korjaus on tehty, ota yhteys STIHLin ammattiliikkeeseen.

Viat, jotka vain STIHLin ammattiliike voi korjata, eivät sisälly seuraavaan luetteloon. Jos sellainen vika esiintyy, toimita ammattiliikkeelle nelinumeroinen vikakoodi ja vikailmoituksen teksti.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Ilmoitukset, jotka vaikuttavat normaaliin toimintaan, lähetetään myös sovellukseen. (⇒ 10.)

Robottiruohonleikkuri siirtyy ilmoituksen lähettämisen jälkeen standby-tilaan ja deaktivoi matkapuhelinliikenteen akun säästämiseksi.

Ilmoitus:
0001 – Tiedot päivitetty
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:
– Laiteohjelma päivitetty
– Jännitehäviö
– Ohjelma- tai laitteistovirhe

Korjaus:
– Kun OK-näppäintä on painettu, robottiruohonleikkuri työskentelee esiasetuksin. Tarkasta ja korjaa asetukset (päivämäärä, kellonaika ja leikkuuohjelma).

Ilmoitus:
0100 - Akku tyhjä
Akkujännite liian matala

Mahdollinen syy:
– Akun jännite liian alhainen

Korjaus:
– Aseta robottileikkuri latausasemaan akun lataamiseksi. (⇒ 15.8)

Ilmoitus:
0180 - Matala lämpötila
Pääpiirilevy

Mahdollinen syy:
– Lämpötila robottileikkurin sisällä liian matala

Korjaus:
– Anna robottileikkurin lämmetä.

Ilmoitus:
0181 - Lämpötila liian korkea
Pääpiirilevy

Mahdollinen syy:
– Lämpötila robottileikkurin sisällä liian korkea

Korjaus:
– Anna robottileikkurin jäähtyä.

Ilmoitus:
0183 - Lämpötila liian korkea
Latausohjauksen piirilevy

Mahdollinen syy:
– Lämpötila robottileikkurin sisällä liian korkea

Korjaus:
– Anna robottileikkurin jäähtyä.

Ilmoitus:

0185 – Lämpötila liian korkea
Ajo-ohjauksen piirilevy

Mahdollinen syy:

- Lämpötila robottileikkurin sisällä liian korkea

Korjaus:

- Anna robottileikkurin jäähtyä.
-

Ilmoitus:

0186 - Matala lämpötila
Akku

Mahdollinen syy:

- Akun lämpötila liian matala

Korjaus:

- Anna robottileikkurin lämmitä.
-

Ilmoitus:

0187 - Korkea lämpötila
Akku

Mahdollinen syy:

- Akun lämpötila liian korkea

Korjaus:

- Anna robottileikkurin jäähtyä.
-

Ilmoitus:

0302 – Käyttömootorin vika
Lämpötila-alue ylitetty

Mahdollinen syy:

- Vasemman käyttömootorin lämpötila liian korkea

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin jäähtyä.
-

Ilmoitus:

0305 – Käyttömootorin vika
Vasen pyörä jumiutunut

Mahdollinen syy:

- Ylikuormitus vasemmassa vetävässä pyörässä

Korjaus:

- Puhdista robottiruohonleikkuri.
(⇒ 16.2)
 - Korjaa leikkuualueen epätasaisuudet (reiät ja syvänteet).
-

Ilmoitus:

0402 – Käyttömootorin vika
Lämpötila-alue ylitetty

Mahdollinen syy:

- Oikean käyttömootorin lämpötila liian korkea

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin jäähtyä.
-

Ilmoitus:

0405 – Käyttömootorin vika
Oikea pyörä jumiutunut

Mahdollinen syy:

- Ylikuormitus oikeassa vetävässä pyörässä

Korjaus:

- Puhdista robottiruohonleikkuri.
(⇒ 16.2)
 - Korjaa leikkuualueen epätasaisuudet (reiät ja syvänteet).
-

Ilmoitus:

0502 – Leikk.mootorin vika
Lämpötila-alue ylitetty

Mahdollinen syy:

- Leikkuumootorin lämpötila liian korkea

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin jäähtyä.
-

Ilmoitus:

0505 - Leikkuumootorin virhe
Ylikuormitus leikkuumootorissa

Mahdollinen syy:

- Vääntölevyn ja leikkuupöydän rungon väliset epäpuhtaudet
- Leikkuumootoria ei saa kytkettyä päälle
- Ylikuormitus leikkuumootorissa

Korjaus:

- Puhdista leikkuuterä ja leikkuupöytä.
(⇒ 16.2)
 - Puhdista vääntölevy. (⇒ 16.6)
 - Säädä korkeampi leikkuukorkeus.
(⇒ 9.5)
 - Korjaa leikkuualueen epätasaisuudet (reiät ja syvänteet).
-

Ilmoitus:

0701 – Akun lämpötila
Ei lämpötila-alueella

Mahdollinen syy:

- Akun lämpötila on liian matala tai korkea.

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin lämmitä tai jäähtyä – huomioi akun sallittu lämpötila-alue. (⇒ 6.4)
-

Ilmoitus:

0703 - Akku tyhjä
Akkujännite liian matala

Mahdollinen syy:

- Akun jännite liian alhainen

Korjaus:

- Aseta robottileikkuri latausasemaan akun lataamiseksi. (⇒ 15.8)
-

Ilmoitus:

0704 - Akku tyhjä
Akkujännite liian matala

Mahdollinen syy:

- Akun jännite liian alhainen

Korjaus:

- Aseta robottileikkuri latausasemaan akun lataamiseksi. (⇒ 15.8)
-

Ilmoitus:

1000 – Kaatuminen
Sallittu kaltevuus ylitetty

Mahdollinen syy:

- Kallistustunnistin on tunnistanut laitteen kaatumisen.

Korjaus:

- Aseta robottiruohonleikkuri pyörilleen, tarkasta mahdolliset vauriot ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

1010 - iMOW® nostettu
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Robottileikkuria on nostettu kannesta.

Korjaus:

- Tarkasta kannen liikkuvuus ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

1030 – Kansivika
Tarkasta kansi
Paina sitten OK

Mahdollinen syy:

- Kantta ei tunnistettu

Korjaus:

- Tarkasta kansi (liikkuvuus ja pitävä kiinnitys) ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

1100 – Ohjauskonsoli
Ohjauskonsoli poistettu ajon aikana

Mahdollinen syy:

- Ohjauskonsoli on poistettu automaattisen käytön aikana.

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä. Automaattinen käyttö jatkuu, kun olet asettanut ohjauskonsolin paikalleen.
-

Ilmoitus:

1120 – Kansi jumiutunut
Tarkasta kansi
Paina sitten OK

Mahdollinen syy:

- Jatkuva törmäys tunnistettu

Korjaus:

- Vapauta robottiruohonleikkuri ja tarvittaessa poista este tai muuta rajauslangan sijoitusta. Kuittaa ilmoitus sitten OK-näppäimellä.
 - Tarkasta kannen liikkuvuus ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

1125 - Poista este
Tark. langan sijainti

Mahdollinen syy:

- Rajauslanka on sijoitettu epätarkasti.

Korjaus:

- Tarkasta rajauslangan sijoitus ja tarkista etäisyydet iMOW® Rulerilla.(⇒ 12.5)
-

Ilmoitus:

1130 – Jumiutunut
Vapauta iMOW®
Paina sitten OK

Mahdollinen syy:

- Robottileikkuri on jumiutunut.
- Vetävät pyörät pyörivät tyhjä.

Korjaus:

- Vapauta robottileikkuri ja tarvittaessa poista leikkuualueelta epätasaisuudet tai muuta rajauslangan sijoitusta. Kuittaa ilmoitus sitten OK-näppäimellä.
 - Puhdista vetävät pyörät ja tarvittaessa estä käyttö sateella. Kuittaa ilmoitus sitten OK-näppäimellä. (⇒ 11.11)
-

Ilmoitus:

1135 - Ulkopuolella
Aseta iMOW® leikkuualueelle

Mahdollinen syy:

- Robottiruohonleikkuri on leikkuualueen ulkopuolella.

Korjaus:

- Vie robottiruohonleikkuri leikkuualueelle.
-

Ilmoitus:

1140 – Liian jyrkkä
Tark. langan sijainti

Mahdollinen syy:

- Kallistustunnistin on tunnistanut yli 22°:n rinteen kaltevuuden.

Korjaus:

- Muuta rajauslangan sijoitusta ja rajaa ulos nurmikot, joiden rinteen kaltevuus on yli 22°.

Ilmoitus:

1160 – Kahva käytössä
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Robottiruohonleikkuria on nostettu kantokahvasta.

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä

Ilmoitus:

1170 – Ei signaalia
Kytke latausasema päälle

Mahdollinen syy:

- Latausasema on pois päältä.
- Lankasignaalia ei enää vastaanoteta käytön aikana.
- Robottiruohonleikkuri on leikkuualueen ulkopuolella.
- Latausasema tai elektroniikkaosia on vaihdettu.

Korjaus:

- Kytke latausaseman päälle ja anna leikkuukomento.
- Tarkasta latausaseman virransaanti.
- Tarkasta latausaseman LED. Punaisen LEDin täytyy palaa käytön aikana jatkuvasti. (⇒ 13.1)
- Vie robottiruohonleikkuri leikkuualueelle.

- Luo robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitántä. (⇒ 11.15)

Ilmoitus:

1180 - Aja iMOW® latausasemaan
Automaattinen latausasemaan ajo ei mahdollista

Mahdollinen syy:

- Latausasemaa ei löytynyt.
- Kujan alku tai loppu on asennettu väärin.

Korjaus:

- Tarkasta latausaseman LED ja kytke latausasema tarvittaessa päälle. (⇒ 13.1)
- Tarkasta, että laite asettuu latausasemaan oikein. (⇒ 15.7)
- Tarkasta kujan suppilomainen sisään- ja uloskäynti. (⇒ 12.11)

Ilmoitus:

1190 – Latausasemavika
Latausasema varattu

Mahdollinen syy:

- Latausasemassa on toinen robottiruohonleikkuri.

Korjaus:

- Aseta robottiruohonleikkuri latausasemaan, kun latausasema on taas tyhjä.

Ilmoitus:

1200 - Leikkumoottorin virhe
Leikkumoottori ei käynnistynyt viidellä yrityksellä

Mahdollinen syy:

- Vääntiölevyn ja leikkuupöydän rungon väliset epäpuhtaudet
- Leikkumoottoria ei saa kytkettyä päälle

- Ylikuormitus leikkumoottorissa

Korjaus:

- Puhdista leikkuuterä ja leikkuupöytä. (⇒ 16.2)
Puhdista vääntiölevy. (⇒ 16.6)
- Säädä korkeampi leikkuukorkeus. (⇒ 9.5)
- Korjaa leikkuualueen epätasaisuudet (reiät ja syvänteet).

Ilmoitus:

1210 – Käyttömoottorin vika
Pyörä jumiutunut

Mahdollinen syy:

- Ylikuormitus vetävässä pyörässä

Korjaus:

- Puhdista robottiruohonleikkuri. (⇒ 16.2)
- Korjaa leikkuualueen epätasaisuudet (reiät ja syvänteet).

Ilmoitus:

1220 – Sade tunnistettu
Leikkuu keskeytetty

Mahdollinen syy:

- Leikkuu keskeytyi tai se ei alkanut sateen vuoksi.

Korjaus:

- Ei vaadi toimia. Säädä tarvittaessa sadetunnistinta. (⇒ 11.11)

Ilmoitus:

1230 – Telakoitumisvika
Aja iMOW® latausasemaan

Mahdollinen syy:

- Latausasema löytyi, mutta automaattinen latausasemaan ajo ei ole mahdollista.

Korjaus:

- Tarkasta telakoituminen ja tarvittaessa siirrä robottiruohonleikkuri latausasemaan manuaalisesti. (⇒ 15.7)
- Tarkasta rajauslanka. Pidä huoli, että se kulkee oikein latausaseman alueella. (⇒ 9.9)

Ilmoitus:

2000 – Signaali ohjelma
Aja iMOW® latausasemaan

Mahdollinen syy:

- Virheellinen lankasignaali, hienoviritys tarpeen

Korjaus:

- Aseta robottileikkuri latausasemaan ja paina sitten OK-näppäintä

Ilmoitus:

2020 – Suositus
Vuosihuolto ammattiliikkeessä

Mahdollinen syy:

- Laitteen huoltoa suositellaan.

Korjaus:

- Teetä vuosihuolto STIHLin ammattiliikkeessä.

Ilmoitus:

2030 – Akku
Sallittu käyttöikä saavutettu

Mahdollinen syy:

- Akku on vaihdettava.

Korjaus:

- Anna STIHLin ammattiliikkeen vaihtaa akku.

Ilmoitus:

2031 – Latausvika
Tarkasta latauskoskettimet

Mahdollinen syy:

- Lataamista ei voi aloittaa.

Korjaus:

- Tarkasta latausaseman ja robottiruohonleikkurin latauskoskettimet ja puhdista ne tarvittaessa. Kuittaa ilmoitus sitten OK-näppäimellä.

Ilmoitus:

2032 – Akkulämpötila
Ei lämpötila-alueella

Mahdollinen syy:

- Akun lämpötila on liian matala tai korkea lataamisen aikana.

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin lämmitä tai jäähtyä – huomioi akun sallittu lämpötila-alue.

Ilmoitus:

2040 – Akun lämpötila
Ei lämpötila-alueella

Mahdollinen syy:

- Akun lämpötila on liian matala tai korkea leikkuun alussa.

Korjaus:

- Anna robottiruohonleikkurin lämmitä tai jäähtyä – huomioi akun sallittu lämpötila-alue. (⇒ 6.4)

Ilmoitus:

2050 – Säädä leikk.ohjelmaa
Pidennä toim-aikoja

Mahdollinen syy:

- Toiminta-aikoja on lyhennetty tai poistettu tai leikkuun kestoa on pidennetty, ja tallennetut toiminta-ajat eivät riitä tarvittaville leikkuulle.

Korjaus:

- Pidennä toiminta-aikoja (⇒ 11.7) tai lyhennä leikkuun kestoa. (⇒ 11.7)

Ilmoitus:

2060 – Leikkuu lopetettu
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Sivalueen leikkuu on päättynyt onnistuneesti.

Korjaus:

- Siirrä robottiruohonleikkuri leikkuaalueelle ja aseta se latausasemaan akun lataamista varten. (⇒ 15.7)

Ilmoitus:

2070 – GPS-signaali
Ei vast.ottoa reunalla

Mahdollinen syy:

- Koko leikkuualueen reuna sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Toista reuna-ajo. (⇒ 11.13)
 - Teetä yksityiskohtainen vianmääritys STIHLin ammattiliikkeessä.
-

Ilmoitus:

2071 – GPS-signaali
Ei vastaanottoa aloituspisteessä 1

Mahdollinen syy:

- Aloituspiste 1 sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Muuta aloituspisteen 1 sijaintia. (⇒ 11.14)
-

Ilmoitus:

2072 – GPS-signaali
Ei vastaanottoa aloituspisteessä 2

Mahdollinen syy:

- Aloituspiste 2 sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Muuta aloituspisteen 2 sijaintia. (⇒ 11.14)
-

Ilmoitus:

2073 – GPS-signaali
Ei vastaanottoa aloituspisteessä 3

Mahdollinen syy:

- Aloituspiste 3 sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Muuta aloituspisteen 3 sijaintia. (⇒ 11.14)
-

Ilmoitus:

2074 – GPS-signaali
Ei vastaanottoa aloituspisteessä 4

Mahdollinen syy:

- Aloituspiste 4 sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Muuta aloituspisteen 4 sijaintia. (⇒ 11.14)
-

Ilmoitus:

2075 – GPS-signaali
Ei vastaanottoa toivealueella

Mahdollinen syy:

- Toivealue sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Määritä toivealue uudelleen. (⇒ 10.)
-

Ilmoitus:

2076 – GPS-signaali
Toivealuetta ei löydetty

Mahdollinen syy:

- Toivealuetta ei löytynyt reuna-ajossa.

Korjaus:

- Määritä toivealue uudelleen. Varmista, että toivealue ja rajauskanka menevät päällekkäin. (⇒ 10.)
-

Ilmoitus:

2077 – Toivealue
Toivealue kotialueen ulkopuolella

Mahdollinen syy:

- Toivealue sijaitsee tallennetun kotialueen ulkopuolella.

Korjaus:

- Määritä toivealue uudelleen. (⇒ 10.)
-

Ilmoitus:

2090 – Radiomoduuli
Ota yhteys ammattiliikkeeseen

Mahdollinen syy:

- Häiriöitä tiedonsiirtoyhteydessä radiomoduulin kanssa

Korjaus:

- Ei vaadi toimia, sillä laiteohjelma päivittyy automaattisesti.
 - Jos ongelma jatkuu, ota yhteys STIHLin ammattiliikkeeseen.
-

Ilmoitus:

2095 – Radiomoduuli
Ota yhteys ammattiliikkeeseen

Mahdollinen syy:

- Häiriöitä tiedonsiirtoyhteydessä GPS-antennin kanssa

Korjaus:

- Ei vaadi toimia, sillä laiteohjelma päivittyy automaattisesti.
 - Jos ongelma jatkuu, ota yhteys STIHLin ammattiliikkeeseen.
-

Ilmoitus:

2100 – GPS-suoja
Ei kotialueella
Laite lukittu

Mahdollinen syy:

- Robottiruohonleikkuri on poistettu kotialueelta.

Korjaus:

- Tuo robottiruohonleikkuri takaisin kotialueelle ja anna PIN-koodi. (⇒ 5.10)
-

Ilmoitus:

2110 – GPS-suoja
Uusi sijainti
Uusi asennus tarvitaan

Mahdollinen syy:

- Robottiruohonleikkuri on otettu käyttöön toisella leikkuualueella. Toisen latausaseman lankasignaali on jo tallennettu.

Korjaus:

- Suorita uusi asennus. (⇒ 11.13)
-

Ilmoitus:

2400 – iMOW® palautettu
tehdasasetuksiin

Mahdollinen syy:

- Robottiruohonleikkuri on palautettu tehdasasetuksiin.

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

4000 – Jännitevirhe
Akun yli- tai alijännite

Mahdollinen syy:

- Akun yli- tai alijännite

Korjaus:

- Ei vaadi toimia, sillä laiteohjelma päivittyy automaattisesti.
 - Jos ongelma jatkuu, ota yhteys STIHLin ammattiliikkeeseen.
-

Ilmoitus:

4001 – Lämpötilavirhe
Ei lämpötila-alueella

Mahdollinen syy:

- Lämpötila akussa tai laitteen sisällä liian matala tai korkea

Korjaus:

- Anna robottileikkurin lämmitä tai jäähtyä – huomioi akun sallittu lämpötila-alue. (⇒ 6.4)
-

Ilmoitus:

4002 – Kaatuminen
Katso ilmoitus 1000.

Ilmoitus:

4003 – Kansi nostettu
Tarkasta kansi
Paina sitten OK

Mahdollinen syy:

- Kantta on nostettu.

Korjaus:

- Tarkasta kansi ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

4004 - Vedon jarrutusaika ylittynyt
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Vika ohjelmankulussa
- Virheellinen langan sijainti
- Esteitä rajauslangan alueella

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
 - Tarkasta rajalangan sijainti nurkka-alueilla iMOW® Rulerilla (⇒ 12.5)
 - Poista esteet
-

Ilmoitus:

4005 - Terän jarrutusaika ylittynyt
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Vika ohjelmankulussa
- Lankasignaali hävinnyt automaattikäytön aikana (esim. sähkökatkoksen vuoksi)

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
 - Tarkasta latausaseman virransaanti. Punaisen LEDin täytyy palaa käytön aikana jatkuvasti. Paina sitten OK-näppäintä. (⇒ 13.1)
-

Ilmoitus:

4006 - Lataaminen keskeytetty
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Vika ohjelmankulussa
- Virran katkeaminen latauksen aikana
- Robottiruohonleikkuri on rullannut pois latausasemasta

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
 - Tarkasta latausaseman jännitteensyöttö - kun robottiruohonleikkuri on latausasemassa, latausaseman LED-toimintavalon on vilkuttava hitaasti. (⇒ 13.1)
 - Tarkasta latausaseman sijainti(⇒ 9.1)
-

Ilmoitus:

4008 - Käyttöyksikön koskettimen häiriö
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Ohjauskonsoli ei ole asianmukaisesti kytkettyinä.

Korjaus:

- Kytke ohjauskonsoli
 - Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

4009 - Kansitunnistinvika
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Kansi siirtynyt

Korjaus:

- Tarkista kannen sijainti
 - Tarkasta kannen liikkuvuus ja puhdista kannen laakerointi
 - Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

4016 - Anturipoikkeama STOP-näppäin
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- Vika ohjelmankulussa

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.
-

Ilmoitus:

4027 – STOP-näpp. painettu
Hyväksy painamalla OK

Mahdollinen syy:

- STOP-näppäintä painettu

Korjaus:

- Kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä.

25. Vianetsintä

Tuki ja käyttövinkit

Tukea ja käyttövinkkejä on saatavissa STIHLin ammattiliikkeestä.

Katso yhteys- ja lisätiedot sivuilta
<https://support.stihl.com/> ja
<https://www.stihl.com/>.

- ✘ Käänny tarvittaessa ammattiliikkeen puoleen. STIHL suosittelee STIHL-liikettä.
-

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri työskentelee väärään aikaan.

Mahdollinen syy:

- Kellonaika ja päivämäärä asetettu väärin
- Toiminta-ajat asetettu väärin
- Asiaton henkilö on ottanut laitteen käyttöön.

Korjaus:

- Aseta kellonaika ja päivämäärä. (⇒ 11.10)
 - Aseta toiminta-ajat. (⇒ 11.7)
 - Aseta turvasoksi "Keski" tai "Korkea". (⇒ 11.15)
-

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ei työskentele toiminta-aikana

Mahdollinen syy:

- Akkua ladataan.
- Automaattikka on kytketty pois.
- Toiminta-aika on kytketty pois.
- Sade tunnistettu

- Kun leikkuuohjelma "Dynaaminen" on aktivoitu: Viikoittainen leikkuun kesto on saavutettu, ja tällä viikolla ei tarvita enempää leikkuita.
- Jokin ilmoitus on aktiivinen.
- Ohjauskonsoli ei ole asianmukaisesti kytkettyinä.
- Latausasema ei ole liitettyinä sähköverkkoon.
- Lämpötila ei ole sallituissa rajoissa.
- Virta on katkennut.

Korjaus:

- Anna akun latautua täyteen. (⇒ 15.8)
- Kytke automaattikka päälle. (⇒ 11.7)
- Vapauta toiminta-aika leikkuuta varten. (⇒ 11.7)
- Säädä sadetunnistin. (⇒ 11.11)
- Muut toimet eivät ole tarpeen. "Dynaaminen" leikkuuohjelmassa leikkuukerrat jakautuvat viikolle automaattisesti. Tarvittaessa voit aloittaa leikkuun "Käynnistys"-valikossa (⇒ 11.5)
- Korjaa näytössä näkyvä häiriö ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä. (⇒ 24.)
- Kytke ohjauskonsoli. (⇒ 15.2)
- Tarkasta latausaseman virransaanti. (⇒ 9.3)
- Anna robottiruohonleikkurin lämmitä tai jäähtyä. Normaali lämpötila-alue robottiruohonleikkurin käyttöä varten on +5...+40 °C. Lisätietoja saat ammattiliikkeestä. ✘
- Tarkista virransyöttö. Robottiruohonleikkuri tarkistaa lankasignaalin säännöllisesti. Jos laite tunnistaa signaalin, se jatkaa keskeytynyttä leikkuuta. Sen vuoksi voi kestää useita minuutteja, kunnes leikkuu jatkuu automaattisesti virtakatkon jälkeen. Säännöllisten tarkistusten väli pitenevät, mitä pitempään virtakatko kestää.

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ei leikkaa "Käynnistys" valikon avaamisen jälkeen.

Mahdollinen syy:

- Akun lataus ei riitä.
- Sade tunnistettu
- Ohjauskonsoli ei ole asianmukaisesti kytketty.
- Jokin ilmoitus on aktiivinen.
- Latausasemasta on aktivoitu kotikutsu.

Korjaus:

- Lataa akku. (⇒ 15.8)
- Sääda sadetunnistin. (⇒ 11.11)
- Kytke ohjauskonsoli. (⇒ 15.2)
- Korjaa näytössä näkyvä häiriö ja kuittaa ilmoitus OK-näppäimellä. (⇒ 24.)
- Lopeta kotikutsu tai suorita "Käynnistys" valikko, kun laite on latausasemassa.

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ei toimi eikä näytössä näy mitään.

Mahdollinen syy:

- Laite on standby-tilassa.
- Akku viallinen

Korjaus:

- Herätä robottiruohonleikkuri painamalla mitä tahansa näppäintä. Tilanäyttö tulee näkyviin. (⇒ 11.2)
- Vaihda akku. (✘)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri on äänekäs ja tarvitsee.

Mahdollinen syy:

- Leikkuuterä on vaurioitunut.

- Leikkuupöytä on erittäin likainen.

Korjaus:

- Vaihda leikkuuterä ja poista esteet nurmikolta. (⇒ 16.4), (✘)
- Puhdista leikkuupöytä. (⇒ 16.2)

Häiriö:

Huono silppuamis- tai leikkuutulos

Mahdollinen syy:

- Ruoho on liian pitkää leikkuukorkeuteen nähden.
- Nurmikko on hyvin märkä.
- Leikkuuterä on tylsä tai kulunut.
- Toiminta-ajat riittämättömät, leikkuun kesto liian lyhyt
- Leikkuualueen koko väärin säädetty
- Erittäin korkeaa ruohoa leikkuualueella
- Pitkäkestoiset sateet

Korjaus:

- Sääda leikkuukorkeus. (⇒ 9.5)
- Sääda sadetunnistin. (⇒ 11.11)
- Siirrä toiminta-aikoja. (⇒ 11.7)
- Vaihda leikkuuterä. (⇒ 16.4), (✘)
- Pidennä tai lisää toiminta-aikoja. (⇒ 11.7)
- Pidennä leikkuun kestoja. (⇒ 11.7)
- Laadi uusi leikkuuohjelma. (⇒ 11.7)
- Leikkuualan koosta riippuen robottiruohonleikkuri tarvitsee jopa kaksi viikkoa siistin leikkuujäljen aikaansaamiseksi.
- Salli leikkuu sateen aikana. (⇒ 11.11)
- Pidennä toiminta-aikoja. (⇒ 11.7)

Häiriö:

Näytössä on väärä kieli.

Mahdollinen syy:

- Kieliasetusta on muutettu.

Korjaus:

- Aseta kieli. (⇒ 11.10)

Häiriö:

Leikkuualueelle syntyy ruskeita (multaisia) alueita.

Mahdollinen syy:

- Leikkuun kesto on liian pitkä leikkuualueeseen nähden.
- Rajauslanka on sijoitettu liian jyrkiksi kaarteiksi.
- Leikkuualueen koko väärin säädetty

Korjaus:

- Lyhennä leikkuun kestoja. (⇒ 11.7)
- Korjaa rajauslangan sijoitus. (⇒ 12.)
- Laadi uusi leikkuuohjelma. (⇒ 11.7)

Häiriö:

Leikkuukerrat ovat merkittävästi aiempaa lyhyempiä.

Mahdollinen syy:

- Ruoho on erittäin pitkää tai liian märkää.
- Laite (leikkuupöytä ja vetävät pyörät) on erittäin likainen.
- Akku on käyttökänsä lopussa.

Korjaus:

- Sääda leikkuukorkeus. (⇒ 9.5)
- Sääda sadetunnistin. (⇒ 11.11)
- Siirrä toiminta-aikoja. (⇒ 11.7)
- Puhdista laite. (⇒ 16.2)
- Vaihda akku – noudata näyttöön tulevaa asiaa koskevaa suositusta. (✘), (⇒ 24.)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri on latausasemassa, mutta akku ei lataudu.

Mahdollinen syy:

- Akun lataaminen ei ole tarpeen.
- Latausasema ei ole liitettynä sähköverkkoon.
- Laite on ajanut latausasemaan väärin.

- Latauskoskettimet syöpyneet

Korjaus:

- Ei vaadi toimia. Akku latautuu automaattisesti, kun tietty jännite on alitettu.
- Tarkasta latausaseman virransaanti. (⇒ 9.8)
- Vie robottiruohonleikkuri leikkuualueelle ja lähetä se takaisin latausasemaan (⇒ 11.6) tarkistaen samalla, että laite asettuu latausasemaan ohjeenmukaisesti. Korjaa tarvittaessa latausaseman asentoa. (⇒ 9.1)
- Vaihda latauskoskettimet. (✘)

Häiriö:

Latausasemaan ajo ei onnistu.

Mahdollinen syy:

- Epätasaisuudet latausaseman edustalla
- Likaantuneet vetävät pyörät tai pohjalevy
- Rajauslanka asetettu väärin latausaseman alueella
- Rajauslangan päitä ei ole lyhennetty.

Korjaus:

- Tasoita latausaseman edustalla olevat epätasaisuudet. (⇒ 9.1)
- Puhdista vetävät pyörät ja latausaseman pohjalevy. (⇒ 16.2)
- Sijoita rajauslanka uudelleen. Pidä huoli, että se kulkee oikein latausaseman alueella. (⇒ 9.9)
- Lyhennä rajauslanka kuvatulla tavalla ja sijoita se ilman ylimääräistä lankaa – älä varastoi ylimääräisiä päitä rullalle. (⇒ 9.10)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ajaa latausaseman ohi tai ajaa latausasemaan viistoon.

Mahdollinen syy:

- Ympäristö vaikuttaa lankasignaaliin
- Rajauslanka on asetettu väärin latausaseman alueella

Korjaus:

- Luo robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitännä uudelleen. Pidä huoli, että robottiruohonleikkuri seisoo liitännän luonnin aikana latausasemassa suorassa. (⇒ 11.15)
- Sijoita rajauslanka uudelleen. Pidä huoli, että se kulkee oikein latausaseman alueella. (⇒ 9.9)
- Tarkasta rajauslangan päiden ohjeenmukainen liitännä latausasemaan. (⇒ 9.10)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ylittänyt rajauslangan

Mahdollinen syy:

- Rajauslanka on sijoitettu väärin tai etäisyydet eivät ole oikeat.
- Leikkuualue on liian kalteva.
- Häiriökentät vaikuttavat robottiruohonleikkuriin.

Korjaus:

- Tarkasta rajauslangan sijoitus (⇒ 11.13) ja tarkista etäisyydet iMOW® Rulerilla. (⇒ 12.5)
- Tarkasta rajauslangan sijoitus ja estä alueet, joissa rinteen kaltevuus on liian suuri. (⇒ 11.13)
- Ota yhteys STIHLin ammattiliikkeeseen. (✘)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri jumiutuu usein.

Mahdollinen syy:

- Leikkuukorkeus liian matala
- Vetävät pyörät likaiset
- Syvänteitä ja esteitä leikkuualueella

Korjaus:

- Lisää leikkuukorkeutta. (⇒ 9.5)
- Puhdista vetävät pyörät. (⇒ 16.2)
- Täytä leikkuualueen syvänteet, asenna estoalueet esteiden kuten paljaiden juurien ympärille ja poista muut esteet. (⇒ 12.)

Häiriö:

Törmäystunnistin ei aktivoidu, kun robottiruohonleikkuri osuu esteeseen.

Mahdollinen syy:

- Maassa on matala este (korkeus alle 10 cm).
- Este ei ole kiinni alustassa, esimerkiksi maahan pudonnut hedelmä tai tennispallo.

Korjaus:

- Poista este tai rajaa se pois estoalueen avulla. (⇒ 12.9)
- Poista este.

Häiriö:

Ajouria leikkuualueen reunassa

Mahdollinen syy:

- Reunaleikkuu toistuu liian usein.
- Leikkuun kesto on liian pitkä.
- Aloituspisteet ovat käytössä.
- Akku on käyttökänsä lopussa ja tarvitsee usein latausta.

- Siirretty latausasemaan ajo (käytävä) ei käytössä

Korjaus:

- Kytke reunaleikkuu pois päältä tai vähennä reunaleikkuiden määrää kertaan viikossa. (⇒ 11.13)
- Lyhennä leikkuun kesto.
- Aloita sopivilla leikkuualueilla kaikki leikkuukerrat latausasemasta. (⇒ 11.14)
- Vaihda akku – noudata näyttöön tulevaa asiaa koskevaa suositusta. (✘), (⇒ 24.)
- Kytke siirretty latausasemaan ajo (käytävä) päälle. (⇒ 11.13)

Häiriö:

Ruohoa jää leikkaamatta leikkuualueen reunassa.

Mahdollinen syy:

- Reunaleikkuu on kytketty pois.
- Rajauslanka on sijoitettu epätarkasti.
- Ruoho on leikkuuterän ulottumattomissa.

Korjaus:

- Leikkaa reuna kerran tai kaksi viikossa. (⇒ 11.13)
- Tarkasta rajauslangan sijoitus (⇒ 11.13) ja tarkista etäisyydet iMOW® Rulerilla. (⇒ 12.5)
- Käsittele leikkaamattomat alueet säännöllisesti sopivalla ruohotrimmerillä.

Häiriö:

Ei lankasignaalia

Mahdollinen syy:

- Latausasema on kytketty pois päältä, ja mikään LED ei pala.
- Latausasema ei ole liitetty sähköverkkoon, ja mikään LED ei pala.

- Rajauslanka ei ole liitettynä latausasemaan, ja punainen LED vilkkuu. (⇒ 13.1)
- Rajauslanka katkennut, ja punainen LED vilkkuu. (⇒ 13.1)
- Robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitintää ei ole luotu.
- Elektroniikassa on vika, ja LED vilkkuu SOS-tahdissa. (⇒ 13.1)

Korjaus:

- Kytke latausasema päälle. (⇒ 13.1)
- Tarkasta latausaseman virransaanti. (⇒ 9.8)
- Liitä rajauslanka latausasemaan. (⇒ 9.10)
- Etsi langan vaurio (⇒ 16.7) ja korjaa sitten rajauslanka lankaliittimillä. (⇒ 12.16)
- Luo robottiruohonleikkurin ja latausaseman liitintää. (⇒ 11.15)
- Ota yhteys ammattiliikkeeseen. (✘)

Häiriö:

Latausaseman LED-ilmaisain vilkkuu SOS-tahdissa

Mahdollinen syy:

- Rajauslangan vähimmäispituuden alittuminen
- Elektroninen vika

Korjaus:

- Asenna lisävaruste (AKM 100). (✘)
- Ota yhteys ammattiliikkeeseen. (✘)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ei vastaanota GPS-signaalia.

Mahdollinen syy:

- Satelliittiyhteyttä luodaan parhaillaan.
- Toimintasäteen sisällä on enintään kolme satelliittia.

- Laite sijaitsee radiovarjossa.

Korjaus:

- Mitään toimia ei tarvita; yhteyden luominen voi kestää muutamia minutteja.
- Kierrä tai poista varjostavat esteet (esimerkiksi puut ja katokset).

Häiriö:

Robottiruohonleikkuri ei pysty luomaan matkapuhelinyhteyttä.

Mahdollinen syy:

- Leikkuualue sijaitsee radiovarjossa.
- Radiomoduulia ei ole aktivoitu.

Korjaus:

- Anna STIHLin ammattiliikkeen aktivoida radiomoduuli. (✘)

Häiriö:

Robottiruohonleikkuria ei voi käyttää sovelluksen avulla.

Mahdollinen syy:

- Radiomoduuli ei ole aktiivinen.
- Robottiruohonleikkuri on standby-tilassa.
- Internetyhteyttä ei ole.
- Robottiruohonleikkurille ei ole määritetty oikeaa sähköpostiosoitetta.

Korjaus:

- Radiomoduuli on pois päältä liitännän luonnin aikana, minkä jälkeen se aktivoituu ja robottiruohonleikkuriin saa taas yhteyden.
- Aktivoi robottiruohonleikkuri näppäimen painalluksella ja aseta Vakio-energiatila (⇒ 11.10).
- Luo internetyhteys laitteeseen, johon sovellus on asennettu.
- Korjaa sähköpostiosoite (⇒ 10.).

26. Huolto-ohjelma

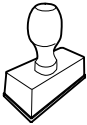
26.1 Luovutustodistus

Malli: _____

Sarjanumero:

--	--	--	--	--	--	--	--	--

Päiväys: | | | | | | | | |



Seuraava huolto


Päiväys: | | | | | | | | |


26.2 Huoltotodistus



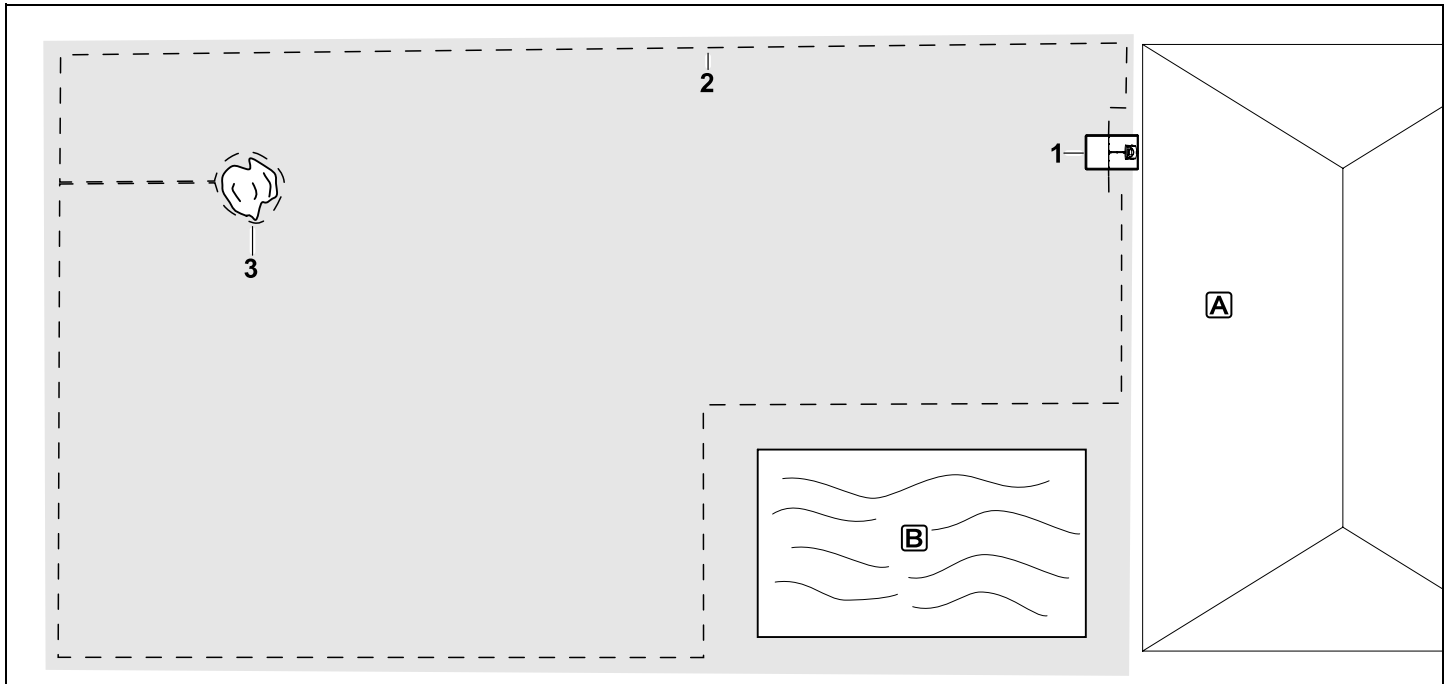
Anna nämä käyttöohjeet huoltotöiden yhteydessä STIHL-ammattiliikkeelle.

Ammattiliikkeessä huoltotöiden suorittaminen merkitään kenttiin.

 Huolto suoritettu

 Seuraavan huollon päivämäärä

27. Asennusesimerkit



Suorakulmainen leikkuualue, jossa on yksittäinen puu ja uima-allas

Latausasema:

Sijainti (1) talon **A** vieressä

Estoalue:

Asennus yksittäisen puun (3) ympärille, alkaen yhdyspolusta, joka on asennettu suoraan kulmaan reunaan nähden.

Uima-allas:

Turvallisuussyistä (ohjeenmukainen langan etäisyys) rajaustanko (2) sijoitetaan altaan **B** ympärille.

Langan etäisyydet: (⇒ 12.5)

Etäisyys reunaan: **33 cm**

Etäisyys viereiselle ajettavalle alueelle (esimerkiksi kävelytielle), jonka epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm: **0 cm**

Etäisyys puuhun: **33 cm**

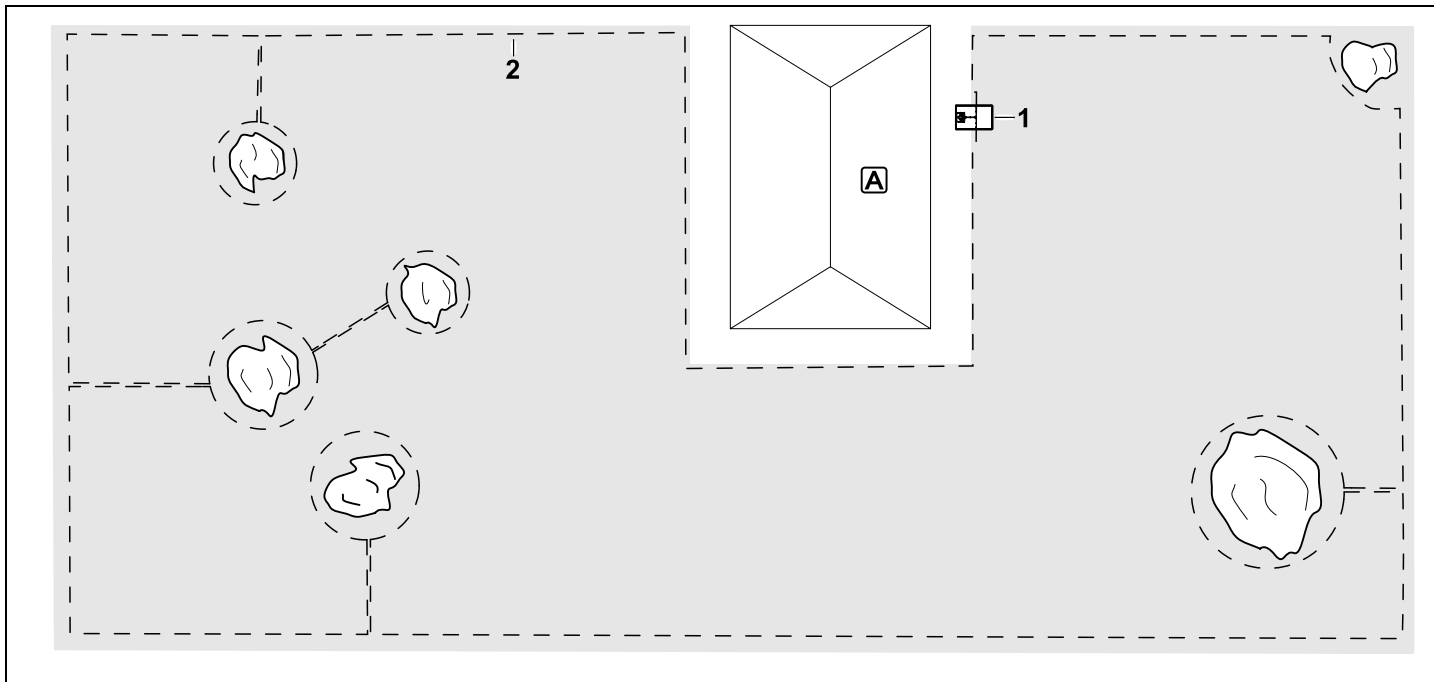
Etäisyys vesialueeseen: **100 cm**

Ohjelmointi:

Kun leikkuualueen koko on määritetty, muita säätöjä ei tarvita.

Erityistä:

Leikkaa leikkaamattomat alueet uima-altaan ympärillä säännöllisin väliajoin manuaalisesti tai käsittele ne sopivalla ruohotrimmerillä.



U:n muotoinen leikkuualue, jossa on useita erillisiä puita

Latausasema:

Sijainti (1) talon **A** vieressä

Estoalueet:

Asennus yksittäisten puiden ympärille alkaen yhdyspoluista, jotka on asennettu suoraan kulmaan reunaan (2) nähden, kaksi estoaluetta liitetty yhdyspolulla.

Langan etäisyydet: (⇒ 12.5)

Etäisyys reunaan: **33 cm**

Etäisyys viereiselle ajettavalle alueelle (esimerkiksi kävelytielle), jonka epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm:

0 cm

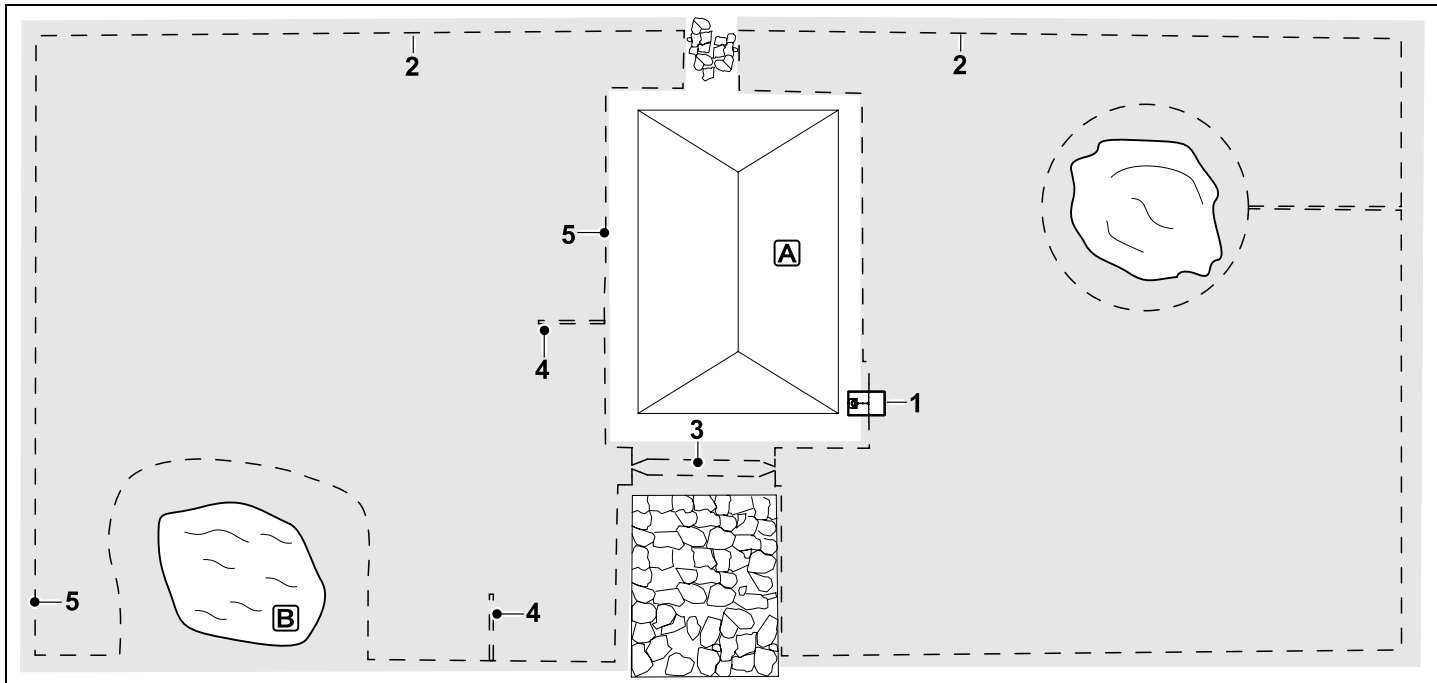
Etäisyys puihin: **33 cm**

Ohjelmointi:

Kun leikkuualueen koko on määritetty, muita säätöjä ei tarvita.

Erityistä:

Puu leikkuualueen kulmassa – käsittele pois rajatun puun takana oleva alue säännöllisesti sopivalla ruohotrimmerillä tai anna sen kasvaa luonnonniityksi.



Kaksiosainen leikkuualue, jossa on lammikko ja erillinen puu

Latausasema:

Sijainti (1) talon [A] vieressä

Estoalue:

Asennus yksittäisen puun ympärille, alkaen yhdyspolusta, joka on asennettu suoraan kulmaan reunaan nähden

Lammikko:

Turvallisuussyistä (ohjeenmukainen langan etäisyys) rajaustanka (2) sijoitetaan lammikon [B] ympärille.

Langan etäisyydet: (⇒ 12.5)

Etäisyys reunaan: **33 cm**

Etäisyys viereiselle ajettavalle alueelle (esimerkiksi kävelytielle), jonka epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm:

0 cm

Etäisyys puuhun: **33 cm**

Etäisyys vesialueeseen: **100 cm**

Kuja:

Kujan (3) asennus Langan etäisyys: **27 cm** (⇒ 12.11)

Hakusilmukat:

Kahden hakusilmukan (4) asennus

siirrettyä latausasemaan ajoa varten (⇒ 11.13)

Vähimmäisetäisyys kujan tuloväylästä: **2 m**

2 m

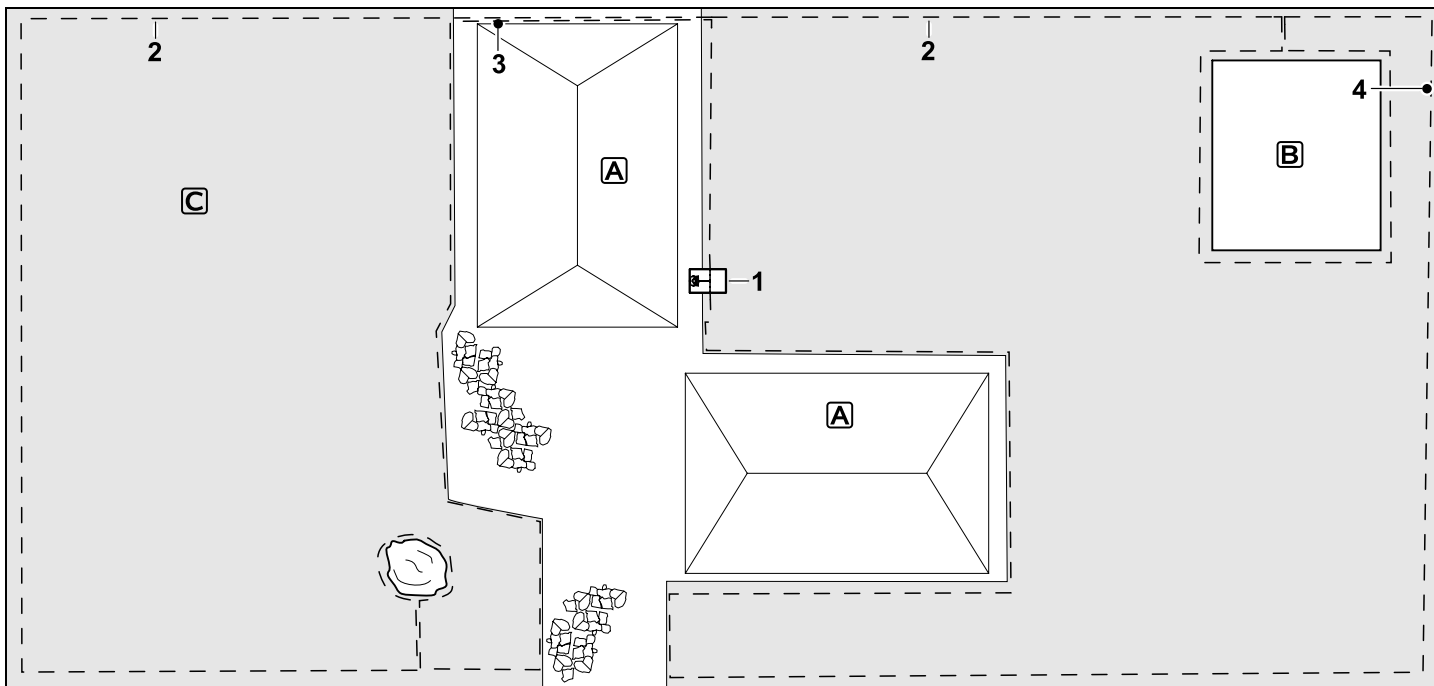
Huomioi vähimmäisetäisyys nurkkiin. (⇒ 12.12)

Ohjelmointi:

Määritä leikkuualueen kokonaiskoko ja ohjelmoi kaksi aloituspistettä (5) lähelle latausasemaa ja jyrkkään kulmaan lammikon luona. (⇒ 11.14)

Erityistä:

Leikkaa leikkaamattomat alueet esimerkiksi lammikon ympärillä säännöllisin väliajoin manuaalisesti tai käsittele ne sopivalla ruohotrimmerillä.



Kaksiosainen leikkuualue –
robotiruohonleikkuri ei voi ajaa
itsenäisesti yhdeltä leikkuualueelta
toiselle.

Latausasema:

Sijainti (1) talojen **A** vieressä

Estoalueet:

Asennus yksittäisen puun ja kasvimaan **B**
ympäriille, alkaen yhdyspolusta, joka on
asennettu suoraan kulmaan reunaan
nähdén.

Langan etäisyydet: (⇒ 12.5)

Etäisyys viereiselle ajettavalle alueelle
(esimerkiksi terassille), jonka
epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm:
0 cm

Etäisyys korkeisiin esteisiin: **33 cm**

Etäisyys puuhun: **33 cm**

Langan vähimmäisetäisyys kapeissa
kohdissa kasvimaan takana: **54 cm**

Sivualue:

Sivualueen **C** asennus, terassilla olevan
yhdyspolun (3) lanka sijoitettu
johtokanavaan.

Ohjelmointi:

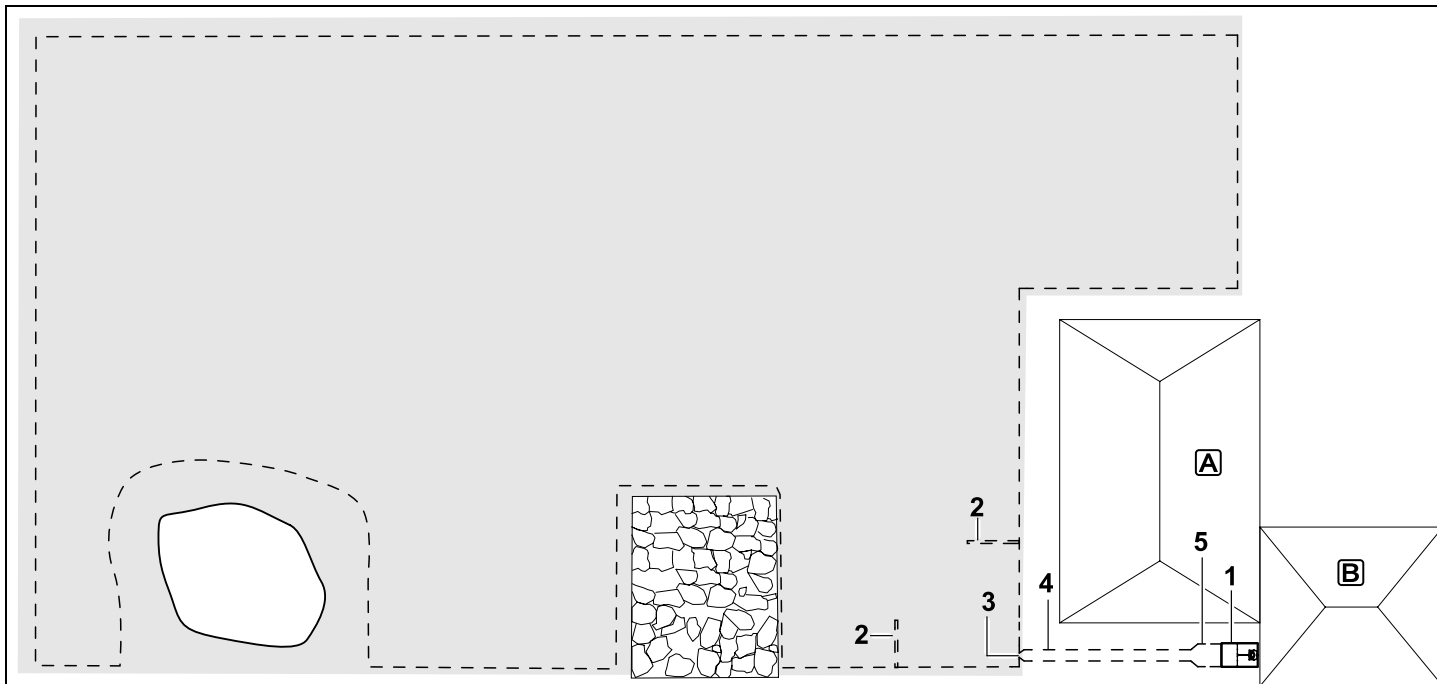
Määritä leikkuualueen koko (ilman
aivualueita) ja ohjelmoi yksi
aloituspiste (4) kapeaan kohtaan siirrettyä
latausasemaan ajoa varten (⇒ 11.13) –
aloitusiheyys kaksi lähtöä kymmenestä.
(⇒ 11.14)

Erityistä:

Vie robotiruohonleikkuri useita kertoja
viikossa sivualueelle ja aktivoi valikko
"Käynnistys". (⇒ 11.5)

Huomioi leikkuuuala. (⇒ 14.4)

Asenna tarvittaessa kaksi erillistä
leikkuualueetta ja latausasemaa.



Leikkuualue ja ulkoinen latausasema (1)

Latausasema:

Sijainti (1) autotallin **B** vieressä talon **A** takana

Langan etäisyydet: (⇒ 12.5)

Etäisyys reunaan: **33 cm**

Etäisyys viereiselle ajettavalle alueelle (esimerkiksi terassille), jonka

epätasaisuus on matalampi kuin +/- 1 cm:

0 cm

Etäisyys vesialueeseen: **100 cm**

Hakusilmukat:

Kahden hakusilmukan (2) asennus siirrettyä latausasemaan ajoa varten

(⇒ 11.13)

Vähimmäisetäisyys kujan tuloväylästä:

2 m

Huomioi vähimmäisetäisyys nurkkiin. (⇒ 12.12)

Ohjelmointi:

Leikkuualueen koon määrittäminen ja vähintään yhden aloituspisteen määrittäminen latausasemaan johtavan kujan ulkopuolelle (⇒ 11.14)

Erityistä:

Suppilomaisella sisäänkäynnillä (3) varustetun kujan (4) asentaminen (⇒ 12.11)

Langan etäisyys: 27 cm

Kuja (4) johtaa ulkoisen latausaseman (1) luo. Levennä langan etäisyys kujalla metri ennen latausasemaa pohjalevyn

levyiseksi (5). (⇒ 9.9)

Huomioi tilantarve kujalla ja latausaseman vieressä.

Kære kunde

Vi er glade for at du har valgt STIHL. Vi udvikler og producerer vores produkter i topkvalitet efter vores kunders behov. Dermed kan vi fremstille produkter med høj pålidelighed, selv ved ekstrem belastning.

STIHL står også for topkvalitet, når det drejer sig om service. Vores faghandel garanterer en kompetent rådgivning og instruktion samt en omfattende teknisk hjælp.

Vi takker for din tillid og håber, at du får stor glæde af dit STIHL produkt.

Dr. Nikolas Stihl

VIGTIGT! SKAL LÆSES FØR BRUG OG OPBEVARES.

1. Indholdsfortegnelse

Om denne betjeningsvejledning	278
Generelt	278
Landevarianter	279
Vejledning i læsning af betjeningsvejledningen	279
Beskrivelse af maskinen	280
Robotplæneklipper	280
Dockingstation	281
Styrekonsol	282
Sådan arbejder robotplæneklipperen	283
Funktionsprincip	283
Manuel græsslåning	284
Sikkerhedsanordninger	284
STOP-tast	284
Maskinspærre	284
Beskyttelseskapper	285
Tohåndsbetjening	285
Stødsensor	285
Løftebeskyttelse	285
Hældningssensor	285
Displaybelysning	285
PIN-forespørgsel	285
GPS-beskytt.	285
Sikkerhed	285
Generelt	285
Beklædning og udstyr	287
Advarsel – fare på grund af elektrisk strøm	287
Batteri	287
Transport af maskinen	288
Før ibrugtagning	288
Programmering	289
Under driften	289
Vedligeholdelse og reparation	291
Opbevaring, hvis maskinen ikke skal bruges i længere tid	291
Bortskaffelse	292
Symbolforklaring	292
Medfølgende dele	292
Første installation	293
Anvisninger for dockingstationen	297
Dockingstationens tilslutninger	299
Sæt netledningen i dockingstationen	300
Installationsmateriale	301
Indstil klippehøjden	301
Anvisninger for første installation	301
Indstil sprog, dato, klokkeslæt	302
Installer dockingstation	302
Udlæg afgræsningshegnet	303
Tilslut afgræsningshegnet	306
Kobl robotplæneklipperen og dockingstationen	310
Kontrollér installation	311
Programmér robotplæneklipper	312
Afslut første installation	313
Første græsslåning efter første installation	314
iMOW® app	314
Menu	315
Betjeningsanvisninger	315
Statusvisning	316
Infoområde	317
Hovedmenu	317
Start	318
Hjemkørsel	318
Græsslåningsplan	318
Mere	319
Indstillinger	320
iMOW® – maskinindstillinger	320

Indstil regnsensor	320	Hjemmeområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)	337	EU-overensstemmelseserklæring	
Indstil statusvisning	321	Manuel græsslåning	337	Batteridrevet, elektrisk robotplæneklipper (RMI) med dockingstation (ADO)	350
Installation	321	Tag maskinen i brug	337	Tekniske data	350
Indstil startpunkter	322	Forberedelse	337	Meddelelser	351
Sikkerhed	322	Aftag og ilæg styrekonsol	337	Fejlsøgning	358
Service	324	Tilpas programmeringen	338	Serviceplan	362
Oplysninger	324	Græsslåning med automatik	338	Leveringsbekræftelse	362
Afgrænsningshegn	325	Græsslåning uafhængigt af aktive tider	339	Servicebekræftelse	362
Planlæg udlægningen af afgrænsningshegnet	326	Manuel græsslåning	339	Installationseksempler	363
Lav en skitse over arbejdsområdet	326	Kør robotplæneklipper i dock	340		
Udlæg afgrænsningshegnet	327	Oplad batteriet	340		
Tilslut afgrænsningshegn	327	Vedligeholdelse	341		
Hegnafstande – anvend iMOW® Ruler	327	Vedligeholdelsesplan	341		
Spidse hjørner	328	Rengør maskinen	341		
Smalle steder	329	Kontrollér knivens slidgrænser	342		
Installer forbindelsesstrækninger	329	Afmontering og montering af kniven	342		
Spærreflader	329	Slib kniven	343		
Udenomsarealer	330	Afmontering og montering af medbringerskiven	343		
Passager	331	Søg hegnbrud	344		
Søgesløjfer til forskudt hjemkørsel.	332	Opbevaring og vinterpause	345		
Nøjagtig græsslåning af kanter	333	Afmontering af dockingstation	346		
Faldende terræn langs afgrænsningshegnet	333	Standardreserveredele	346		
Installer ekstra længder af afgrænsningshegn	334	Tilbehør	346		
Anvend forbindere	334	Sådan minimerer du slid og undgår skader	346		
Smalle kantafstande	335	Miljøbeskyttelse	347		
Dockingstation	335	Afmonter batteriet	347		
Betjeningsdele til dockingsstation	335	Transport	349		
Anvisninger om græsslåning	336	Løft eller bær maskinen	349		
Generelt	336	Fastgør maskinen	350		
Granulering	336	Overensstemmelseserklæring	350		
Aktive tider	336				
Græsslåningsvariant	336				

2. Om denne betjeningsvejledning

2.1 Generelt

Denne betjeningsvejledning er producentens **originale betjeningsvejledning** i henhold til EU-direktivet 2006/42/EC.

STIHL arbejder hele tiden på at videreudvikle sit produktudbud. Vi forbeholder os derfor ret til at ændre form, teknik og udstyr.

Der kan af samme årsag ikke gøres krav gældende på basis af anvisningerne eller illustrationerne i dette hæfte.

I denne betjeningsvejledning kan der være beskrevet modeller, som ikke fås i alle lande.

Denne betjeningsvejledning er beskyttet af ophavsretten. Der tages forbehold for alle rettigheder, især retten til mangfoldiggørelse, oversættelse og behandling med elektroniske systemer.

2.2 Landevarianter

STIHL leverer maskinerne med forskellige stik og kontakter afhængigt af leveringslandet.

På billederne er maskinerne forsynet med europæiske stik. Maskinernes tilslutning med andre typer stik sker analogt.

2.3 Vejledning i læsning af betjeningsvejledningen

Billeder og tekst beskriver særlige betjeningstrin.

Alle billedsymboler, som er anbragt på maskinen, forklares i denne betjeningsvejledning.

Synsretning:

Synsretning under anvendelsen "**venstre**" og "**højre**" i betjeningsvejledningen: Brugeren står bag maskinen og ser fremad i køreretningen.

Kapitelhenvisning:

Der henvises med en pil til særlige kapitler og underkapitler med yderligere forklaringer. I det følgende eksempel ses en henvisning til et kapitel: (⇒ 3.)

Markering af tekstafsnit:

De beskrevne anvisninger kan være markeret som vist i de følgende eksempler.

Betjeningstrin, som kræver, at brugeren griber ind:

- Løsn skruen (1) med en skruetrækker, tryk på grebet (2) ...

Generelle oplysninger:

- Anvendelse af produktet ved sportsarrangementer eller i konkurrencer

Tekster med særlig betydning:

Tekstafsnit med særlig betydning er markeret med ét af de symboler, der er beskrevet i det følgende, for at fremhæve dem i betjeningsvejledningen.



Fare!

Risiko for ulykker og alvorlig personskade. Der kræves særlig opmærksomhed.



Advarsel!

Risiko for personskade. Særlig opmærksomhed forhindrer mulige eller sandsynlige kvæstelser.



Forsigtig!

Lette personskader og tingsskader kan forhindres med en bestemt adfærd.



Bemærk

Information, som sikrer bedre udnyttelse af maskinen og forhindrer mulige fejlbetjeninger.

Tekst med henvisning til billeder:

Enkelte billeder, som forklarer, hvordan du bruger maskinen, finder du forrest i betjeningsvejledningen.

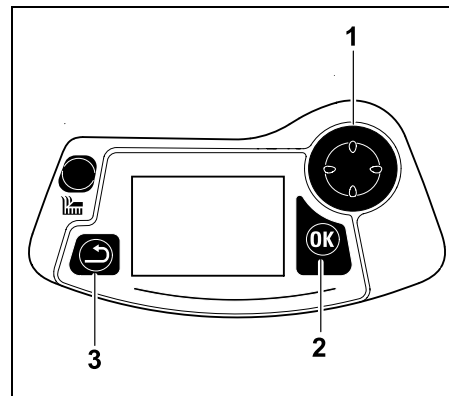
Kamerasymbolet anvendes til at forbinde billederne på billedsiderne med det pågældende tekstafsnit i betjeningsvejledningen.



Billeder med tekstafsnit:

Betjeningstrin med direkte henvisning til et billede findes umiddelbart efter billedet med de tilhørende positionstal.

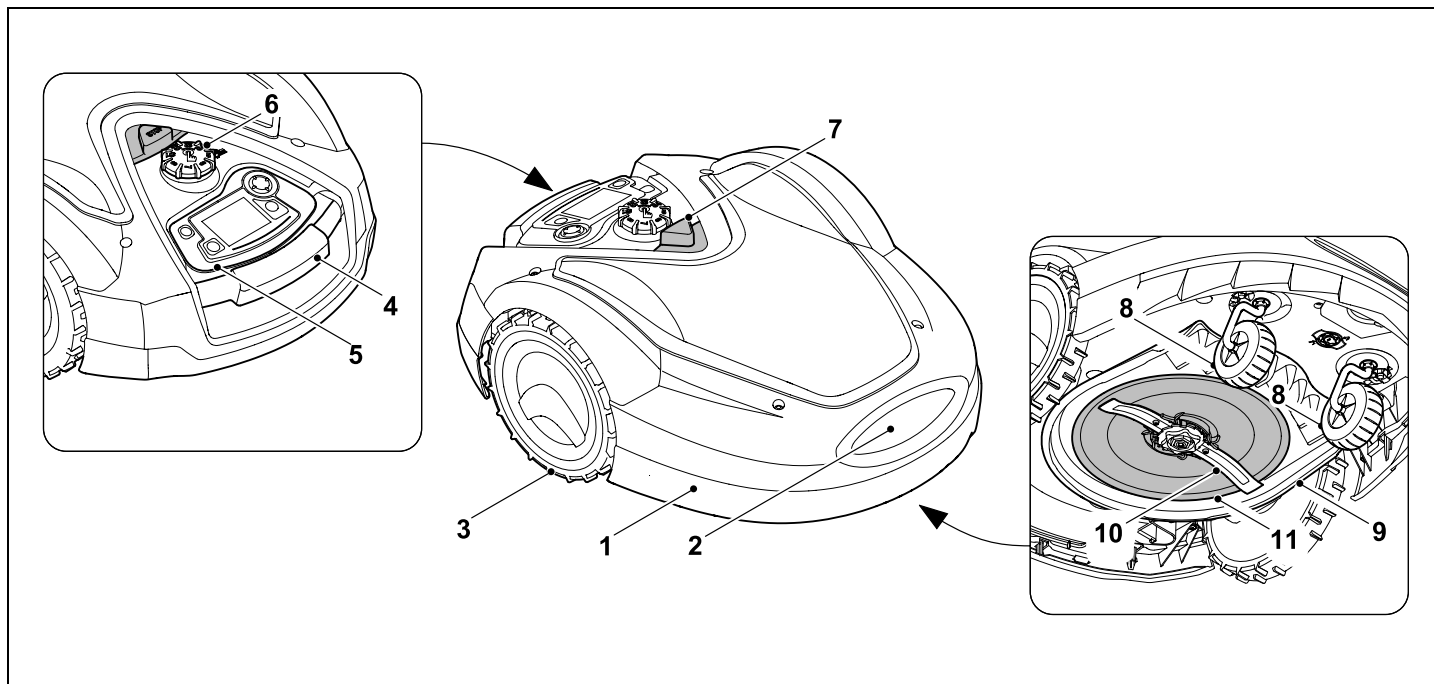
Eksempel:



Styrekrydset (1) anvendes til at navigere i menuerne. OK-tasten (2) anvendes til at bekræfte indstillinger og åbne menuer. En menu forlades igen med Tilbage-tasten (3).

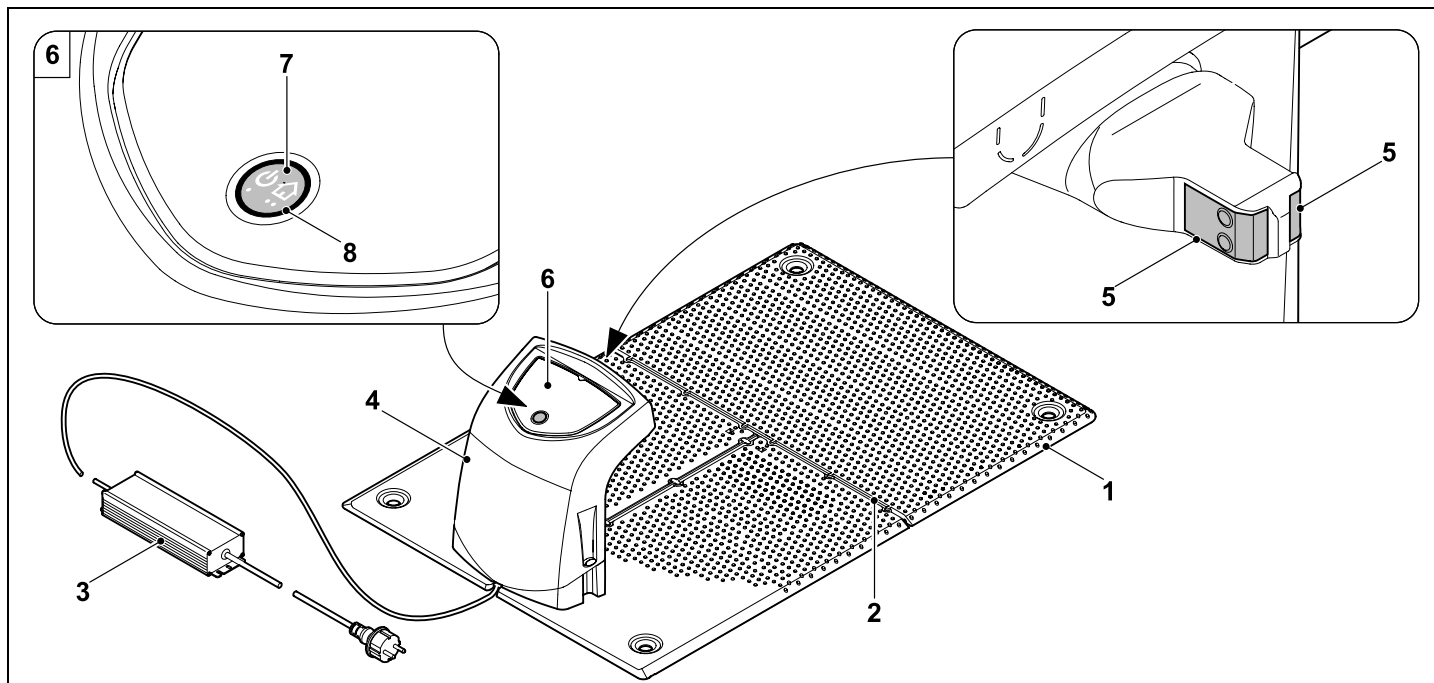
3. Beskrivelse af maskinen

3.1 Robotplæneklipper



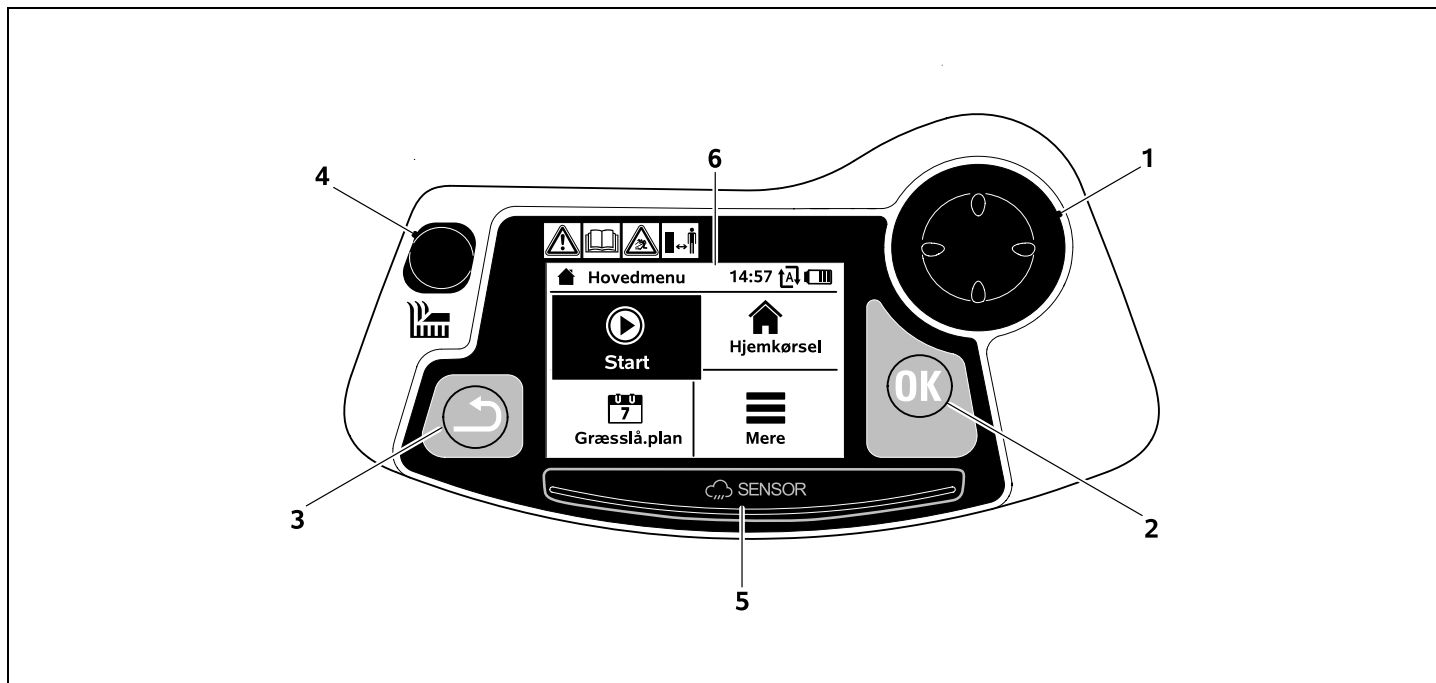
- | | | | |
|---|---|----|-----------------------------|
| 1 | Bevægelig hjelm (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 8 | Forhjul |
| 2 | Ladekontakter:
Tilslutningskontakter til
dockingstationen | 9 | Klippeanordning |
| 3 | Baghjul | 10 | Dobbeltslebet kniv (⇒ 16.4) |
| 4 | Håndtag (⇒ 21.1) | 11 | Medbringerskive |
| 5 | Aftagelig styrekonsol (⇒ 3.3),
(⇒ 15.2) | | |
| 6 | Drejegreb klippehøjdeindstilling
(⇒ 9.5) | | |
| 7 | STOP-tast (⇒ 5.1) | | |

3.2 Dockingstation



- 1 Bundplade
- 2 Kabelføringer til udlægning af afgrænsningshegnet (⇒ 9.10)
- 3 Strømforsyning
- 4 Aftagelig afskærmning (⇒ 9.2)
- 5 Ladekontakter:
Tilslutningskontakter til robotplæneklipperen
- 6 Betjeningspanel med tast og LED (⇒ 13.1)
- 7 Tast
- 8 LED-display

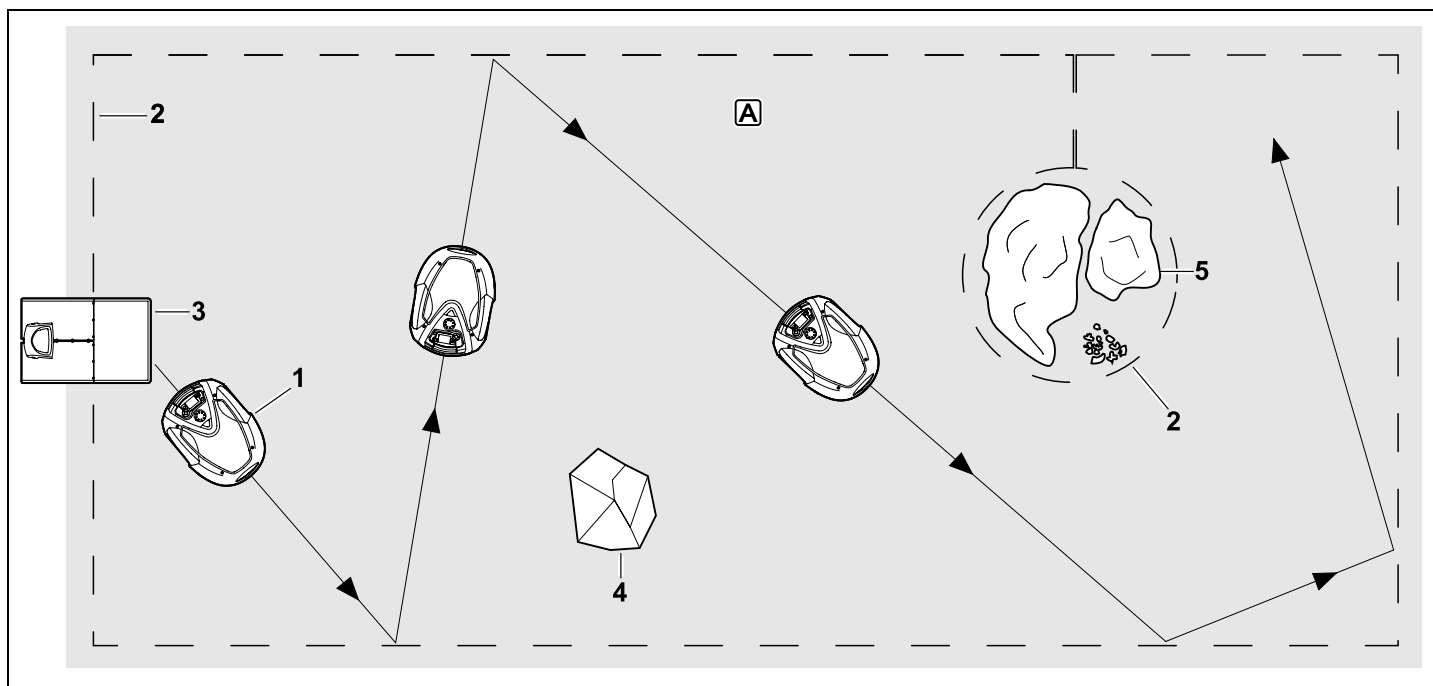
3.3 Styrekonsol



- 1 Styrekryds:
Styring af
robotplæneklipperen (⇒ 15.6)
Navigering i menuer (⇒ 11.1)
- 2 OK-tast:
Manuel græsslåning (⇒ 15.6)
Navigering i menuer (⇒ 11.1)
- 3 Tilbage-tast:
Navigering i menuer (⇒ 11.1)
- 4 Klippetast:
Manuel græsslåning (⇒ 15.6)
Græsslåning uafhængigt af aktive
tider (⇒ 15.5)
- 5 Regnsensor (⇒ 11.11)
- 6 Grafikdisplay

4. Sådan arbejder robotplæneklipperen

4.1 Funktionsprincip



Robotplæneklipperen (1) er beregnet til automatisk bearbejdning af græsplæner. Robotplæneklipperen slår græsplænen i tilfældigt valgte baner.

For at sikre, at robotplæneklipperen kan registrere grænserne for arbejdsområdet **A**, skal der udlægges et afgrænsningshegn (2) omkring dette areal. Herigennem løber et hegnsignal, som genereres af dockingstationen (3).

Faste forhindringer (4) på arbejdsområdet registreres sikkert af robotplæneklipperen ved hjælp af en stødsensor. Områder (5), hvor robotplæneklipperen ikke må køre, og forhindringer, som den ikke må støde imod, skal afgrænses i forhold til resten af arbejdsområdet ved hjælp af afgrænsningshegnet.

Når automatikken er slået til, forlader robotplæneklipperen selvstændigt dockingstationen og slår græsset inden for de **aktive tider** (⇒ 11.7).

Robotplæneklipperen kører selvstændigt tilbage til dockingstationen for at oplade batteriet. Når græsslåningsplanen "Standard" er valgt, slår robotplæneklipperen græsset og oplader i hele den aktive tid. Når græsslåningsplanen "Dynamisk" er valgt, tilpasses antallet og varigheden af græsslåninger og opladninger inden for de aktive tider fuldautomatisk.

Når automatikken er slået fra og i forbindelse med græsslåninger **uafhængigt af aktive tider**, kan en græsslåning aktiveres med klippetasten eller i menuen "Start". (⇒ 11.5)

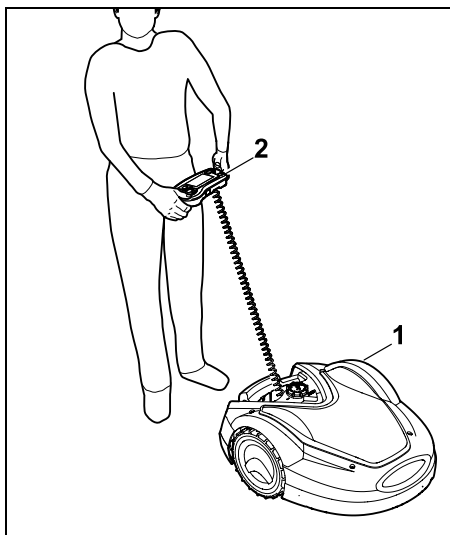


STIHL-robotplæneklipperen kan anvendes pålideligt og fejlsikkert i umiddelbar nærhed af andre robotplæneklippere.

Hegnssignalet opfylder

EGMF-standarden (European Garden Machinery Federation) med hensyn til elektromagnetiske emissioner.

4.2 Manuel græsslåning



Plænen kan også slås manuelt med robotplæneklipperen (1) som med en håndskubbet plæneklipper. Tag hertil styrekonsollen (2) ud, vælg "Manuel

græsslåning" i menuen "Mere", aktivér kniven og fremdriften, og gå bag robotplæneklipperen. (⇒ 15.6)

i Stødsensoren og kantbegrænsningen er deaktiveret under den manuelle græsslåning.

5. Sikkerhedsanordninger

Maskinen er udstyret med flere sikkerhedsanordninger for sikker betjening og beskyttelse mod ukorrekt brug.

⚠ Risiko for kvæstelse!
Hvis der konstateres en defekt i en af sikkerhedsanordningerne, må maskinen ikke bruges. Kontakt en forhandler, STIHL anbefaler en STIHL-forhandler.

5.1 STOP-tast

Ved at trykke på den røde STOP-tast øverst på robotplæneklipperen, stoppes maskinen straks. Kniven stopper inden for få sekunder, og i displayet vises meddelelsen "STOP-tast betjent". Så længe meddelelsen er aktiv, kan robotplæneklipperen ikke tages i brug og er i en sikker tilstand. (⇒ 24.)

Når **automatikken er slået til**, vil systemet, når man har bekræftet med OK, forespørge, om den automatiske drift skal fortsættes. Ved **Ja** fortsætter robotplæneklipperen med at bearbejde arbejdsområdet efter græsslåningsplanen. Ved **Nej** bliver robotplæneklipperen stående på arbejdsområdet, automatikken deaktiveres. (⇒ 11.7)



i Ved vedvarende tryk på STOP-tasten bliver maskinspærren også aktiveret. (⇒ 5.2)

5.2 Maskinspærre

Robotplæneklipperen skal spærres før alle vedligeholdelses- og rengøringsarbejder, før transport og før kontrol. Når maskinspærren er aktiveret, kan robotplæneklipperen ikke tages i brug.



Aktivering af maskinspærren:

- Tryk vedvarende på **STOP-tasten**,
- i menuen **"Mere"**,
- i menuen **"Sikkerhed"**.

Aktivér maskinspærren via menuen "Mere":

- Vælg punktet "Spær iMOW®" i menuen "Mere", og bekræft med OK-tasten. (⇒ 11.8)

Aktivér maskinspærren via menuen "Sikkerhed":

- Åbn undermenuerne "Indstillinger" og "Sikkerhed" i menuen "Mere". (⇒ 11.15)
- Vælg punktet "Maskinspærre", og bekræft med OK-tasten.

Ophæv maskinspærre:

- Aktivér om nødvendigt maskinen ved at trykke på en vilkårlig tast.
- Oplås robotplæneklipperen med den viste tastekombination. Tryk hertil på **klippetasten** og **OK-tasten** i den viste rækkefølge.



5.3 Beskyttelseskapper

Robotplæneklipperen er udstyret med beskyttelseskapper, som forhindrer utilsigtet kontakt med kniven og med det afklippede græs.

Hertil hører især hjelmen.

5.4 Tohåndsbetjening

Ved manuel græsslåning kan kniven kun aktiveres, hvis man trykker vedvarende på OK-tasten med højre tommelfinger og efterfølgende trykker på klippe-tasten med venstre tommelfinger. Når maskinen er aktiveret, skal man trykke på klippe-tasten, for at græsslåningen kan fortsætte.



5.5 Stødsensor

Robotplæneklipperen er forsynet med en bevægelig hjelm, der fungerer som stødsensor. Den standser straks, hvis den i automatisk drift støder på en fast forhindring, som overstiger en bestemt minimumshøjde (10 cm) og er fast forbundet med underlaget. Derefter ændrer den kørselsretning og fortsætter græsslåningen. Hvis stødsensoren udløses for ofte, stoppes kniven ligeledes.



Maskinen støder mod en forhindring med en vis kraft. Skrøbelige forhindringer eller lette genstande som f.eks. små blomsterpotter kan derfor væltes eller blive beskadiget.

STIHL anbefaler, at forhindringer fjernes eller afgrænses med spærreflader. (⇒ 12.9)

5.6 Løftebeskyttelse

Hvis robotplæneklipperen løftes i hjelmen eller i håndtaget, afbrydes græsslåningen straks. Kniven standser inden for få sekunder.

5.7 Hældningssensor

Hvis den tilladte hældning overskrides under driften, ændrer robotplæneklipperen straks kørselsretning. Ved overslag standses plæneklipperens fremdrift og klippemotoren.

5.8 Displaybelysning

Displaybelysningen aktiveres under driften. Derfor er robotplæneklipperen også synlig i mørke.

5.9 PIN-forespørgsel

Når PIN-forespørg. er aktiveret, udløses der et alarmsignal, hvis robotplæneklipperen løftes, og PIN-koden ikke indtastes inden for et minut. (⇒ 11.15)

Robotplæneklipperen fungerer udelukkende sammen med den medleverede dockingstation. En yderligere dockingstation skal først kobles med robotplæneklipperen. (⇒ 11.15)



STIHL anbefaler, at et af **sikkerhedstrinnene** "Lavt", "Mellen" eller "Højt" indstilles. På den måde sikrer man, at uvedkommende personer ikke kan tage robotplæneklipperen i brug med andre dockingstationer eller kan ændre indstillinger eller programmeringen.

5.10 GPS-beskytt.

Modellerne **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** er udstyret med en GPS-modtager. Ved aktiveret GPS-beskyttelse bliver ejeren af maskinen gjort opmærksom på det, hvis maskinen tages i drift uden for hjemmeområdet. Desuden viser displayet, at PIN-koden skal indtastes. (⇒ 14.5)



Anbefaling:
GPS-beskyttelse skal altid aktiveres. (⇒ 11.15)

6. Sikkerhed

6.1 Generelt



Forholdsregler til forebyggelse af ulykker skal følges under arbejdet med maskinen.



Hele betjeningsvejledningen bør læses grundigt igennem før den første ibrugtagning.

Betjeningsvejledningen skal opbevares omhyggeligt til senere brug.

Sikkerhedsforanstaltningerne tjener til din egen sikkerhed, opstillingen er dog ikke udtømmende. Brug kun maskinen på fornuftig og ansvarlig vis, og husk på, at brugeren er ansvarlig for skader på personer eller disses ejendom.

Begrebet "brug" omfatter alle typer arbejde på robotplæneklipperen, dockingstationen og afgrænsningshegnet.

"Bruger" defineres som:

- En person, der programmerer robotplæneklipperen første gang eller ændrer den eksisterende programmering.

- En person, der udfører arbejde på robotplæneklipperen.
- En person, der tager maskinen i brug eller aktiverer den.
- En person, der installerer eller deinstallerer afgrænsningshegnet eller dockingstationen.

Også brugen af **iMOW® appen** falder ind under begrebet "Brug" i henhold til denne betjeningsvejledning.

Maskinen må kun anvendes af personer, der er udhvilede og i god fysisk og psykisk stand. Er du ikke helt rask, bør du spørge din læge, om du må arbejde med maskinen. Undlad at arbejde med maskinen efter indtagelse af alkohol, narkotika eller medicin, der nedsætter reaktionsevnen.

Bliv fortrolig med betjeningselementerne og brugen af maskinen.

Maskinen må kun anvendes af personer, som har læst betjeningsvejledningen, og som derfor ved, hvorledes maskinen skal betjenes. Hver bruger bør sikre sig faglig korrekt og praktisk instruktion om maskinens brug før ibrugtagningen. Brugeren skal instrueres af sælgeren eller en anden fagmand om, hvordan maskinen anvendes sikkert.

Brugeren skal under instruktionen gøres særligt opmærksom på, at omhu og koncentration er vigtigt under maskinens brug.

Selvom du betjener denne maskine efter forskrifterne, er der altid restriksi-



Livsfare på grund af kvælning!

Børn, der leger med emballagematerialet, risikerer at blive kvalt i det. Emballagemateriale SKAL holdes væk fra børn.

Maskinen må kun overdrages eller udlånes til personer, der er fortrolige med betjeningen af denne model. Betjeningsvejledningen er en del af maskinen og skal altid følge med.

Kontrollér, at brugeren fysisk, sensorisk og mentalt er i stand til at betjene maskinen og arbejde med den. Hvis brugerens fysiske, sensoriske eller mentale evner er nedsatte, må brugeren kun arbejde med plæneklipperen under opsyn eller efter anvisninger fra en ansvarlig person.

Kontrollér, at brugeren er myndig eller er under uddannelse i henhold til de nationale regler og under opsyn.



OBS - risiko for ulykker!



Børn skal holdes væk fra maskinen og arbejdsområdet under græsslåningen.



Hunde og andre kæledyr skal holdes væk fra maskinen og arbejdsområdet under græsslåningen.

Af hensyn til sikkerheden bortfalder denne garanti ved enhver ændring på maskinen, undtagen ved en faglig korrekt montering af tilbehør og påbygningsmaskiner, som er godkendt af STIHL. Informationer om godkendt tilbehør og påbygningsmaskiner fås hos din STIHL-forhandler.

Det er forbudt at ændre på maskinen, hvilket medfører en forøgelse af effekten eller el-motorens omdrejningstal.

Der må ikke foretages ændringer på maskinen, som kan medføre en forhøjet støjemission.

Maskinens software må af sikkerhedsmæssige årsager aldrig ændres eller manipuleres.

Vær specielt forsigtigt ved anvendelse i offentlige anlæg, parkanlæg, på sportspladser, ved veje samt i land- og skovbrug.

Der må ikke transporteres ting, dyr eller personer med maskinen.

Tillad aldrig personer og især børn at køre med på robotplæneklipperen eller at sidde på den.

OBS – risiko for ulykker!

Robotplæneklipperen er beregnet til automatisk plænepleje og til manuel græsslåning. Den må ikke anvendes til andre formål, da det kan være farligt eller medføre skader på maskinen.

Maskinen må pga. risiko for personskader ikke anvendes til følgende arbejdsopgaver (ikke komplet opstilling):

- trimning af buske, hække eller lignende,
- skæring af slyngplanter,
- plænepleje på tage og altankasser,
- granulering og findeling af grene og hækkeklip,
- rensning af fortove (sugning, blæsning),
- udjævning af jordbunker som f. eks. muldvarpeskud.

6.2 Beklædning og udstyr



Bær altid solide sko med skridsikre såler, og arbejd aldrig i bare fødder eller i f.eks.

sandaler,

- når robotplæneklipperen køres fra sted til sted ved hjælp af styrekonsollen,
- hvis du nærmer dig robotplæneklipperen, mens den er i brug,
- hvis græsplænen slås manuelt. (⇒ 15.6)



Ved installation, vedligeholdelsesarbejde og alle øvrige typer arbejdsopgaver ved maskinen og

dockingstationen skal man bære egnet arbejdstøj.

Bær aldrig løstsiddende tøj, som kan hænge fast i de bevægelige dele – heller ikke smykker, slips eller halstørklæder.

Bær altid lange bukser,

- hvis du nærmer dig robotplæneklipperen, mens den er i brug,
- hvis du slår plænen manuelt.



Bær altid solide handsker, især ved vedligeholdelses- og rengøringsarbejder, ved hegnudlægningsarbejde

(udlægning og fjernelse af hegn) samt ved fastgørelse af dockingstationen. Beskyt hænderne ved alle typer arbejde med kniven og ved montering af dockingstationens fastgørelsessøm samt pløkkerne.

Langt hår skal samles og holdes sammen (hovedtørklæde, kasket osv.) under arbejdet på maskinen.



Anvend egnede beskyttelsesbriller ved montering af dockingstationens fastgørelsessøm samt af pløkkerne.

6.3 Advarsel – fare på grund af elektrisk strøm



OBS! Risiko for elektrisk stød!

Et intakt netkabel og en intakt tilslutningsledning på stikket er særligt vigtig for den elektriske sikkerhed. Beskadigede kabler, koblinger og stik eller tilslutningsledninger, der ikke overholder forskrifterne, må ikke anvendes, da der er risiko for elektrisk stød.



Kontrollér regelmæssigt tilslutningsledningen for skader eller slid (skørhed).

Anvend kun en original strømforsyning.

Strømforsyningen må ikke anvendes,

- hvis den er beskadiget eller slidt,
- hvis ledninger er beskadiget eller slidt. Kontrollér især netledningen for skader og ældning.

Vedligeholdelses- og reparationsarbejder på netledningerne og strømforsyningen må kun udføres af et særligt uddannet personale.

Fare for elektrisk stød!

Tilslut aldrig en beskadiget ledning til elnettet, og berør ikke en beskadiget ledning, før den er koblet fra elnettet.

Tilslutningsledningerne på strømforsyningen må ikke ændres (f.eks. afkortes). Kablet mellem strømforsyningen og dockingstationen må ikke forlænges.

Strømforsyningsstikket må kun sluttes til dockingstationens elektriske system i tør og ren tilstand.

Strømforsyning og kabler må ikke ligge på et vådt underlag i længere tid.

Fare for elektrisk stød!

Beskadigede kabler, koblinger og stik eller tilslutningsledninger, der ikke opfylder forskrifterne, må ikke anvendes.

Sørg altid for, at de anvendte ledninger er tilstrækkeligt sikrede.

Tag tilslutningsledningen ud af stikket og stikdåsen, og træk ikke i tilslutningsledningen.

Tilslut kun maskinen til en strømforsyning, som er beskyttet af et fejlstrømsrelæ med en brydestrøm på maksimalt 30 mA. Yderligere oplysninger fås hos elinstallatøren.

Hvis strømforsyningen sluttes til en energikilde, som er uden for bygningen, skal denne stikdåse være godkendt til udendørs brug. Du kan få yderligere oplysninger om de landespecifikke forskrifter hos elinstallatøren.

Når maskinen tilsluttes et generatoraggregat, skal det sikres, at den ikke kan beskadiges af strømudsving.

6.4 Batteri

Anvend kun originale batterier.

Batteriet er udelukkende beregnet til at blive monteret i en STIHL-robotplæneklipper. Her er det optimalt beskyttet og oplades, når


robotplæneklipperen er i dockingstationen. Der må ikke anvendes andre ladeapparater. Brug af et uegnet ladeapparat kan medføre risiko for elektrisk stød, overophedning eller udsivende ætsende batterivæske.

Batteriet må aldrig åbnes.

Batteriet må ikke tabes.

Der må ikke anvendes defekte eller deformerede batterier.

Sørg for, at batteriet opbevares utilgængeligt for børn.

 **Eksplisionsfare!**
Beskyt batteriet mod direkte sollys, varme og ild – må ikke smides i ilden.



Batteriet må kun anvendes og opbevares ved temperaturer på mellem -10 °C og +50 °C.



Beskyt batteriet mod regn og fugt – må ikke nedsænkes i væske.



Batteriet må ikke udsættes for mikrobølger eller højt tryk.

Batteripolerne må aldrig forbindes med metalgenstande (kortslutning). Batteriet kan beskadiges ved kortslutning.

Hold batterier, der ikke er i brug, på afstand af metalgenstande (f. eks. søm, mønter, smykker). Der må ikke anvendes transportbeholdere af metal – **eksplosions- og brandfare!**

Ved forkert anvendelse kan der sive væske ud af batteriet – undgå kontakt! Skyl med vand ved kontakt. Opsøg læge, hvis væsken kommer i øjnene. Udsivet batterivæske kan medføre hudirritationer, forbrændinger og ætsninger.

Stik ikke genstande i batteriets udluftningsslids.

Se <http://www.stihl.com/safety-data-sheets> for yderligere sikkerhedsanvisninger

6.5 Transport af maskinen

Aktivér maskinspærren før transport, især før robotplæneklipperen løftes op. (⇒ 5.2)

Lad maskinen køle af før transport.

Undgå at berøre kniven, når plæneklipperen løftes og bæres. Robotplæneklipperen må kun løftes i håndtaget. Stik aldrig hånden ind under maskinen.

Vær opmærksom på maskinens vægt, og anvend egnede hjælpemidler til læsning efter behov (løfteanordninger).

Fastgør maskinen og medtransporterede dele (f.eks. dockingstationen) med tilstrækkeligt dimensionerede hjælpemidler (seler, reb osv.) i de fastgørelsespunkter, der er anført i betjeningsvejledningen. (⇒ 21.)

Under en transport af maskinen skal gældende forskrifter overholdes, især hvad angår ladningens sikkerhed samt transport af ting på lastarealet.

Lad ikke batteriet ligge i bilen, og udsæt det aldrig for direkte sollys.

Lithium-ion-batterier skal behandles særligt forsigtigt ved transport og skal beskyttes mod kortslutning. Batteriet skal enten transporteres i ubrudt originalemballage eller i robotplæneklipperen.

6.6 Før ibrugtagning

Sørg for, at alle de personer, der bruger maskinen, har læst betjeningsvejledningen.

Følg anvisningerne om installation af dockingstationen (⇒ 9.) og af afgrænsningshegnet (⇒ 12.).

Afgrænsningshegnet og netkablet skal fastgøres ordentligt til jorden, så der ikke er risiko for at snuble over dem. Undgå udlægning over kanter (f.eks. gangstier, brostenskant). Ved udlægning på underlag, hvor de medleverede fastgørelsessøm ikke kan slås i (f.eks. flisebelægninger, befæstede stier), skal der anvendes en kabelkanal.

Korrekt udlægning af afgrænsningshegnet og af netkablet skal kontrolleres regelmæssigt.

Slå altid fastgørelsessømmene helt i for at undgå snublefare.

Dockingstationen må ikke placeres på uoverskuelige steder, hvor der kan opstå snublefare (f.eks. lige om et hushjørne).

Dockingstationen skal så vidt muligt installeres uden for rækkevidde af dyr som myrer og snegle – det er især vigtigt at undgå området omkring myretuer og komposteringsanlæg.

Områder, hvor robotplæneklipperen ikke kan køre risikofrit (f.eks. på grund af nedstyrtningssfare), skal afspærres ved udlægning af afgrænsningshegn i området.

STIHL anbefaler, at robotplæneklipperen kun anvendes på græsplæner og stabile veje (f.eks. brolagte indkørsler).

Robotplæneklipperen registrerer ikke steder med nedstyrtningsfare som f.eks. kanter, afsatser, svømmebassiner eller damme. Hvis afgrænsningshegnet udlægges langs steder med potentiel nedstyrtningsfare, skal der af sikkerhedsmæssige årsager være en afstand mellem afgrænsningshegnet og farestedet på mere end **1 m**.

Undersøg det arbejdsområde, hvor maskinen skal anvendes, med jævne mellemrum, og fjern sten, kæppe, ståltråd, kødben og alle andre fremmedlegemer, som kan blive slynget væk af maskinen. Efter installation af afgrænsningshegnet fjernes alt værktøj fra arbejdsområdet. Knækkede eller beskadigede fastgørelsessøm skal trækkes op ad græssets vækstlag og bortskaffes.

Kontrollér regelmæssigt græsplænen, der skal slås, for ujævnheder, og fjern disse.

Brug aldrig maskinen, når beskyttelsesanordningerne er beskadigede eller ikke monterede.

De kontakter og sikkerhedsanordninger, som er installeret på maskinen, må ikke fjernes eller kortsluttes.

Før maskinen tages i brug, skal defekte, slidte og beskadigede dele udskiftes. Ulæselige eller beskadigede fare- og advarselsanvisninger på maskinen skal udskiftes. Din STIHL-forhandler har ekstra skilte og alle andre reservedele på lager.

Kontrollér før ibrugtagningen,

- at maskinen er i en driftssikker tilstand. Det betyder, at afskærmninger og sikkerhedsudstyr er korrekt placeret og i ordentlig tilstand.

- at dockingstationen er i en driftssikker tilstand. Alle afskærmninger skal være monteret korrekt og være i ordentlig tilstand.
- at strømforsyningens elektriske tilslutning sker i en stikdåse, der er installeret korrekt og efter forskrifterne.
- at isoleringen på strømforsyningens tilslutningsledning og stik er i fejlfri tilstand.
- at hele maskinen (kabinet, hjelm, fastgørelsesdele kniv, knivaksel osv.) hverken er slidt eller beskadiget.
- at kniven og knivfastgørelsen er i sikkerhedsmæssigt forsvarlig stand (sikker montering, skader, slitage). (⇒ 16.3)
- at alle skruer, møtrikker samt andre fastgørelsesdele findes og er fastspændt. Spænd løse skruer og møtrikker til, før maskinen tages i brug (overhold tilspændingsmomenterne).

Udfør alt nødvendigt arbejde, eller kontakt en forhandler. STIHL anbefaler en STIHL-forhandler.

6.7 Programmering

Vær opmærksom på kommunale forskrifter for anvendelsestider for havemaskiner med forbrændingsmotor eller elektrisk motor, og programmer de aktive tider i overensstemmelse hermed. (⇒ 14.3)

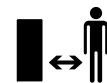
Programmeringen skal også tilpasses på en sådan måde, at der ikke er børn, tilskuere eller dyr på plænearealet, samtidig med at der slås græs.

Ændring af programmeringen ved hjælp af **iMOW@ appen** kan ved modellerne **RMI 632 C, RMI 632 PC** resultere i aktiviteter, som ikke forventes af andre personer. Ændringer i græsslåningsplanen skal derfor på forhånd meddeles alle berørte personer.

Robotplæneklipperen må ikke bruges samtidig med et vandingsanlæg, og programmeringen skal tilpasses tilsvarende.

Kontrollér, at robotplæneklipperen er indstillet til den korrekte dato og det korrekte klokkeslæt. Korrigér om nødvendigt indstillingerne. Forkerte værdier kan resultere i, at robotplæneklipperen kører af sted utilsigtet.

6.8 Under driften



Uvedkommende, især børn og dyr, holdes væk fra fareområdet.

Tillad aldrig børn at komme i nærheden af eller at lege med robotplæneklipperen under driften.

Start af en græsslåning ved hjælp af **iMOW@ appen** ved modellerne **RMI 632 C, RMI 632 PC** kan være uventet for en tredje person. Berørte personer skal derfor på forhånd informeres om en mulig aktivitet med robotplæneklipperen.

Lad aldrig robotplæneklipperen arbejde uden opsyn, hvis du ved, at der er dyr eller mennesker – især børn – i nærheden.

Ved drift af robotplæneklipperen på offentlige pladser skal der placeres skilte med følgende anvisninger omkring arbejdsområdet:

"Advarsel! Automatisk plæneklipper!
Undlad at komme i nærheden af maskinen! Børn skal være under opsyn!"



OBS – Risiko for kvæstelser!

Hold aldrig hænder og fødder hen mod eller under de roterende dele. Berør aldrig

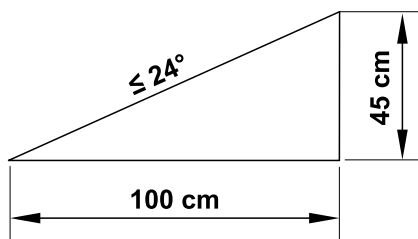
den roterende kniv.

Træk stikket ud af strømforsyningen før tordenvejr eller ved fare for lynnedslag. Her må robotplæneklipperen ikke tages i brug.

Robotplæneklipperen må aldrig vippes eller løftes op, mens el-motoren kører.

Forsøg aldrig at foretage indstillinger på maskinen, så længe en af el-motorene kører.

Af sikkerhedsmæssige årsager må maskinen ikke anvendes på skråninger på over 24° (45 %). **Risiko for kvæstelser!** En hældning på 24° svarer til en lodret stigning på 45 cm over en vandret afstand på 100 cm.



Vær opmærksom på klippeværktøjets efterløb, som varer i nogle sekunder.

STOP

Tryk på **STOP-tasten** (⇒ 5.1) under driften,

- før du ændrer eller foretager indstillinger i menuen,

- før du tilpasser programmeringerne,
- før du tager styrekonsollen af.

Aktivér **maskinspærren** (⇒ 5.2),

- før du løfter og bærer maskinen,
- før du transporterer maskinen,
- Før du afhjælper blokeringer eller fjerner tilstopninger,
- før der udføres arbejde på kniven,
- før maskinen kontrolleres eller rengøres,
- hvis robotplæneklipperen ramte et fremmedlegeme, eller hvis robotplæneklipperen ryster usædvanlig voldsomt. Kontrollér i givet fald maskinen, især skæremodulet (kniv, knivaksel, knivfastgørelse) for beskadigelser, og få maskinen repareret, før den genstartes, og der arbejdes med den.



Risiko for kvæstelse!

Kraftige vibrationer indikerer som regel en fejl.

Robotplæneklipperen må absolut ikke bruges med en beskadiget eller bøjet knivaksel eller med en beskadiget eller bøjet kniv.

Har du ikke nok viden herom, skal maskinen repareres af en forhandler – STIHL anbefaler en STIHL-forhandler.

Før maskinen forlades, skal robotplæneklipperens sikkerhedsindstillinger tilpasses således, at maskinen ikke kan aktiveres af uvedkommende personer. (⇒ 11.15)

Maskinen må aldrig anvendes i nærheden af åben ild.

Manuel græsslåning:

Start maskinen forsigtigt iht. henvisningerne i kapitlet "Manuel græsslåning". (⇒ 15.6)

Arbejd kun i dagslys eller med god kunstig belysning.

Taster på maskinen – især klippe-tasten – må aldrig fikseres mekanisk.

Brugeren skal altid opholde sig bag maskinen. Sørg for, at der er rigelig afstand mellem fødder og kniven.

Løb aldrig ved græsslåning, og undgå risikoen for kvæstelser ved udskridning, fald osv.

Vær ekstra forsigtig, når du vender robotplæneklipperen om eller trækker den baglæns hen mod dig selv.

Er undergrunden våd, er der større risiko for uheld pga. dårligere fodfæste.

Arbejd ekstra forsigtig her, så du ikke skrider ud. Undgå om muligt manuel græsslåning, hvis undergrunden er fugtig.

Sørg altid for et godt fæste på skråninger, og undgå at slå græs på meget stejle skråninger.

Slå altid græsset på tværs af skråninger og aldrig op og ned, og sørg altid for at stå ovenfor robotplæneklipperen, da der er risiko for at blive kørt over af den kørende plæneklipper, hvis man mister kontrollen over den.

Kør rundt om ting, der er skjult i græssets vækstlag (vandingssystemer, pæle, vandventiler, fundamenter, elektriske ledninger etc.). Kør aldrig over sådanne objekter.

Kør aldrig forsægtigt ind i forhindringer. Stødsensoren er deaktiveret under den manuelle græsslåning.

Læn dig ikke frem under betjening af maskinen og dens periferudstyr, og sørg altid for at holde balancen og stå fast på udhæng. Gå i stedet for at løbe.

6.9 Vedligeholdelse og reparation

Før rengørings-, reparations- og vedligeholdelsesarbejder aktiveres maskinspærren, og robotplæneklipperen stilles på et fast, plant underlag.



Før arbejde på dockingstationen og på afgrænsningshegnet trækkes strømforsyningsens netledning ud.



Lad robotplæneklipperen køle af ca. 5 minutter før alt vedligeholdelsesarbejde.

Tilslutningsledningen må kun repareres eller udskiftes af autoriserede einstallatører.

Når arbejdet på maskinen er udført, skal robotplæneklipperens programmering kontrolleres og om nødvendigt korrigeres. Dato og klokkeslæt skal indstilles.

Rengøring:

Hele maskinen skal rengøres grundigt med jævne mellemrum. (⇒ 16.2)

Ret aldrig en vandstråle (særligt ved højtryksrensere) mod motordele, pakninger, elektriske komponenter og lejesøler. Det kan medføre beskadigelser og dyre reparationer. Rengør ikke maskinen under rindende vand (f.eks. med en haveslange). Brug ikke aggressive rengøringsmidler. Disse kan beskadige kunststof- og metaldelene og gøre brugen af din STIHL-maskine mindre sikker.

Vedligeholdelsesarbejder:

Det er kun tilladt at udføre de vedligeholdelsesarbejder, der er anført i denne betjeningsvejledning; alt andet arbejde skal udføres af en forhandler. Hvis du ikke har tilstrækkelig viden herom eller mangler de nødvendige hjælpemidler, bedes du **altid** henvende dig til en forhandler. STIHL anbefaler, at alle vedligeholdelsesarbejder og reparationer udelukkende udføres af en STIHL-forhandler. STIHL-forhandlerne tilbydes jævnligt kurser og får stillet teknisk materiale til rådighed.

Anvend kun værktøj, tilbehør eller påbygningsmaskiner, som er godkendt af STIHL til maskinen eller teknisk lignende produkter. I modsat fald er der risiko for ulykker med personskader eller skader på maskinen til følge. Kontakt en forhandler, hvis du har spørgsmål.

Originalt værktøj og tilbehør samt originale reservedele fra STIHL er tilpasset optimalt til maskinen og brugerens behov. Originale STIHL-reservedele kendes på STIHL-reservedelsnummeret, på graveringen STIHL samt på STIHL-reservedelssymbolet. Symbolet kan også stå alene på mindre dele.

Sørg for, at advarsels- og henvisningsskilte er rene og læselige. Beskadigede eller bortkomne skilte skal udskiftes med nye originale skilte fra din STIHL-forhandler. Udskiftes en komponent med en ny, skal det sikres at den nye del forsynes med det samme skilt som den gamle.

Arbejder på skæremodulet må kun udføres med tykke arbejdshandsker og med stor omhu.

Sørg for, at alle skruer og møtrikker, især alle skruer og fastgørelsesdele på skæremodulet, er fast tilspændte, så det er sikkert at bruge maskinen.

Kontroller hele maskinen for slid og beskadigelser regelmæssigt, især før den skal opbevares (f.eks. før vinterpausen). Slidte og beskadigede dele skal udskiftes med det samme af hensyn til sikkerheden, så maskinen altid er i driftssikker tilstand.

Hvis der i forbindelse med vedligeholdelsesarbejdet har været fjernet komponenter eller beskyttelsesanordninger, skal disse omgående anbringes korrekt.

6.10 Opbevaring, hvis maskinen ikke skal bruges i længere tid

Før opbevaring

- Oplad batteriet, (⇒ 15.8)
- Indstil det højeste sikkerhedsstrin, (⇒ 11.15)
- Stil robotplæneklipperen i Vintersøvn. (⇒ 11.16)

Kontrollér, om maskinen er beskyttet mod utilsigtet brug (f. eks. fra børn).

Opbevar maskinen i en driftssikker tilstand.

Maskinen skal gøres grundigt ren før pauser (f.eks. vinterpause).

Lad maskinen køle af i ca. 5 minutter, før den stilles i et lukket rum.

Opbevaringslokalet skal være tørt, frostsikret og aflåseligt.

Maskinen må aldrig opbevares i nærheden af åben ild eller kraftige varmekilder (f. eks. en ovn).

6.11 Bortskaffelse

Affaldsprodukter kan skade mennesker, dyr og miljøet og skal derfor bortskaffes korrekt.

Kontakt genbrugsstationen eller forhandleren for at vide hvordan affaldsprodukterne kan bortskaffes korrekt. STIHL anbefaler en STIHL-forhandler.

Sørg for korrekt bortskaffelse af den brugte maskine. Sørg for, at maskinen ikke kan anvendes længere før bortskaffelsen. Fjern især robotplæneklipperens strømkabel og netkablet til strømforsyningen, batteriet og styrekonsollen.

Risiko for kvæstelser på kniven.

Lad aldrig en brugt plæneklipper være uden opsyn. Sørg for, at maskinen og især kniven opbevares utilgængeligt for børn.

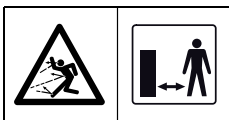
Batteriet skal bortskaffes separat fra maskinen. Kontroller, at batterierne fjernes og bortskaffes sikkert og miljøvenligt.

7. Symbolforklaring



Advarsel!

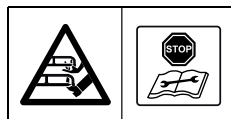
Læs betjeningsvejledningen grundigt inden ibrugtagning.



Advarsel!

Hold sikker afstand til maskinen, når den er i brug.

Der må ikke være uvedkommende i fareområdet.



Advarsel!

Rør aldrig den roterende kniv.

Advarsel!

Spær maskinen, før den løftes op, eller før der udføres andet arbejde på den.



Advarsel!

Sid ikke på maskinen, og stig ikke op på den.



Advarsel!

Berør aldrig den roterende kniv.



OBS!

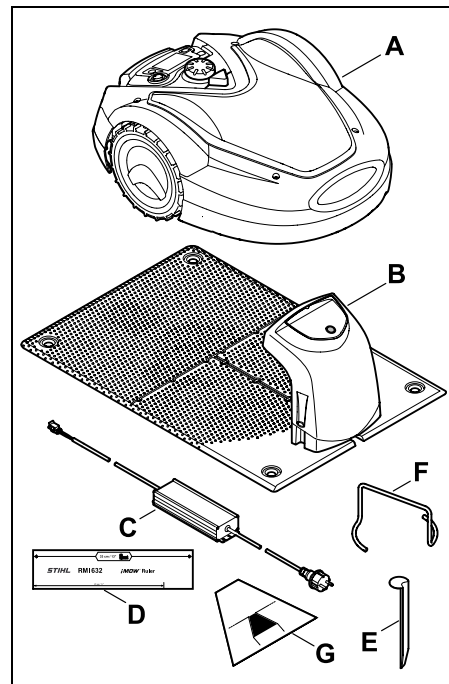
Hold børn væk fra maskinen og arbejdsområdet under græsslåningen.



OBS!

Hold hunde og andre kæledyr væk fra maskinen og arbejdsområdet under græsslåningen.

8. Medfølgende dele



Pos.	Betegnelse	Stk.
A	Robotplæneklipper	1
B	Dockingstation	1
C	Strømforsyning	1
D	iMOW® Ruler	2

Pos.	Betegnelse	Stk.
E	Pløk til dockingstation	4
F	Aftrækker til medbringerskive	1
G	Passageskabelon	1
–	Betjeningsvejledning	1

9. Første installation

Til en nem, sikker og robust installation skal anvisninger og henvisninger overholdes, herunder især hegnafstanden på 33 cm ved udlægningen. (⇒ 12.)

Det klippede område kan gøres større ved at udlægge afgrænsningshegnet tættere ved kanten. (⇒ 12.17) Ved udlægningen skal hegnafstanden tilpasses de lokale forhold for at sikre en korrekt funktion.

iMOW® kort vejledning

En separat kort vejledning til installation af dockingstationen og udlægning af afgrænsningshegnet er vedlagt robotplæneklipperen som hjælp. Du finder detaljerede oplysninger i de relevante kapitler i denne betjeningsvejledning. Den kort vejledning skal altid anvendes sammen med betjeningsvejledningen til robotplæneklipperen.

iMOW® kort vejledning

Minimeret visning af side 1:



KORT VEJLEDNING TIL iMOW®

**INSTALLATION AF DOCKINGSTATION OG
UDLÆGNING AF AFGRÆSNINGSHEGN**

TIL ROBOTPLÆNEKLIPPERMODELLERNE
RMI 632, RMI 632 C, RMI 632 P, RMI 632 PC
SPROGVERSION: DA

BASISINSTALLATION

PLACERING AF INTERN DOCKINGSTATION OG UDLÆGNING AF AFGRÆNSNINGSHEGN

DENNE KORTE VEJLEDNING SKAL ALTID BRUGES SAMMEN MED BETJENINGSVEJLEDNINGEN TIL DIN ROBOTPLÆNEKLIPPER.

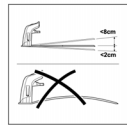
1. Før installationen udarbejd en haveskitse.
2. Installer dockingstationen på et egnet sted, og oplad iMOW® i dockingstationen.
3. Aktivér iMOW® ved at trykke på tasten 'OK', og følg anvisningerne indtil 'Udlæg hegn'.
4. Udlæg afgrænsningshegnet. Brug iMOW® Ruler og fald passageskabelen til beregning af afstandene.
5. Fortsæt installationen med 'Tilslut hegn', og følg anvisningerne indtil færdiggørelse.

Installationforberedelse:

- Slå arbejdsområdet til en højde på ± 6 cm med en traditionel plæneklipper før ibrugtagning.
 - Arbejdsområdet må ikke overlappe hinanden. Minimumsafstand ± 1 m mellem afgrænsningshegnene.
 - Maks. afstand mellem iMOW®-robotplæneklipperen og afgrænsningshegnet: 35 m.
 - Indstil iMOW®-klippehøjden. Anbefaling: Skæreren 5.
 - Det anbefales, at fejlkilder som metaller fjernes.
- ☑ 9/1/9/9/9

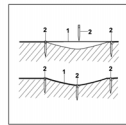
Tilbehør AKM 100 til små haver:

- Til afgrænsningshegn længder på ± 80 m.
- ☑ 9/9



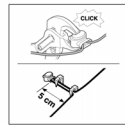
Position dockingstation:

- Skyggefuldt, beskyttet, vandret
 - Afstand til spærreflade: ± 2 m
 - Det anbefales at anvende en stikdåse med overspændingsbeskyttelse.
- ☑ 9/12/9



Udlægning af afgrænsningshegn:

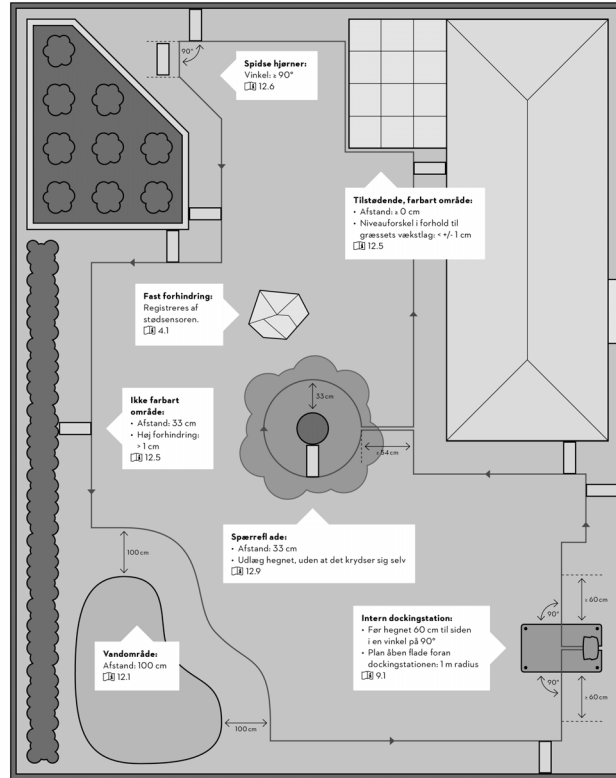
- Udlæg afgrænsningshegnet (1) over jorden med regelmæssige mellemrum, og fastgør det med fastgørelsesøm (2). Brug ekstra fastgørelsesøm på krydsede steder. Udlæg hegnet, uden at det krydser sig selv.
- ☑ 12.3



Korrekt installation af forbindere:

- Stik lase, ikke afisolerede begjendner helt ind i forbinderne. Tryk forbindeerne sammen med en egnet tang - sørg for, at de går i korrekt indgreb.
- ☑ 12.16

!
STIHL iMOW®-robotplæneklipperen overholder alle gældende sikkerhedsstandarder. Men det er alligevel vigtigt at iagttage følgende: iMOW®-robotplæneklipperen er ikke legemat. I iMOW®-robotplæneklipperens aktive tider skal man især sørges for at børn tilskuere og dyr holdes væk fra arbejdsområdet.



Support: <https://support.stihl.com/>



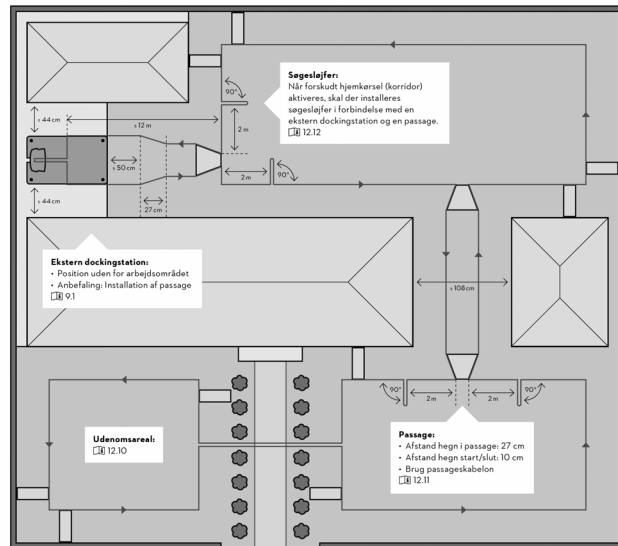
UDVIDET INSTALLATION

PLACERING AF EKSTERN DOCKINGSTATION OG UDLÆGNING AF AFGRÆNSNINGSHEGN I SÆRTILFÆLDE



Skrånende terræn på arbejdsområdet:
 For at robotplæneklipperen kan slå en skrånende del af arbejdsområdet automatisk og uden forstyrrelser, skal afgrænsningshegnet installeres på skrånningen (1) med en minimumsafstand til kanten af terrænet. Afstand: 0,5 m
 [12.14]

Startpunkter:
 Arbejdsområder, som robotplæneklipperen kører til via en passage eller en ekstern dockingstation, skal have ét startpunkt.
 [9.8/11.14/12.11]



9.1 Anvisninger for dockingstationen

Krav til placeringen af dockingstationen:

– **beskyttet, skyggefuldt.**

Direkte sollys kan medføre forhøjede temperaturer i maskinen og længere batteriladetider.

Der kan monteres et soltag (ekstraudstyr) på dockingstationen. Dermed er robotplæneklipperen bedre beskyttet mod vind og vejr.

– **overskueligt.**

Dockingstationen skal være synligt placeret, så der ikke er risiko for at snuble over den.

– **i umiddelbar nærhed af en egnet stikdåse.**

Nettilslutningen må ikke ligge længere fra dockingstationen, end at det pågældende strømkabel kan tilsluttes såvel dockingstationen som nettilslutningen – strømkablet til strømforsyningen må ikke ændres. Det anbefales at anvende en stikdåse med overspændingsbeskyttelse.

– **fri for fejlkilder.**

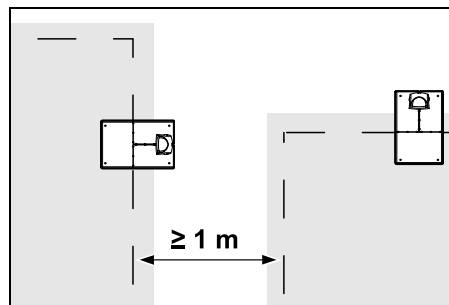
Metaller, jernoxider, magnetisk eller elektrisk ledende materiale eller gamle installationer af afgrænsningshegn kan indvirke på græsslåningen. Det anbefales at fjerne disse fejlkilder.

– **vandret og lige.**

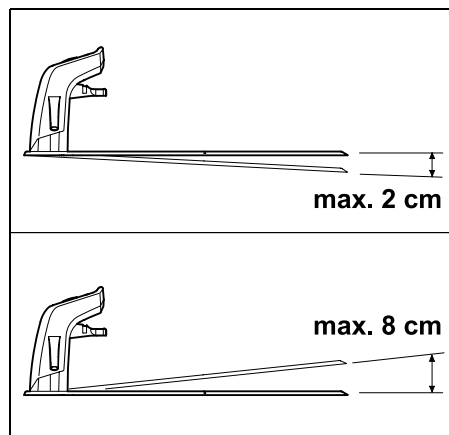
Forberedelser:

- Slå græsplænen med en konventionel plæneklipper før første installation (optimal græshøjde maks. 6 cm).

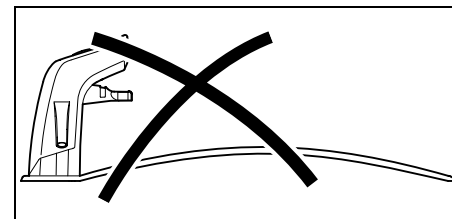
- Ved hårdt eller tørt underlag vandes arbejdsområdet let for at lette monteringen af fastgørelsessømmene.



Arbejdsområderne må ikke overlape hinanden. Der skal holdes en minimumsafstand på ≥ 1 m mellem afgrænsningshegnene på to arbejdsområder.



Dockingstationen må maks. hælde 8 cm bagud og 2 cm fremad.

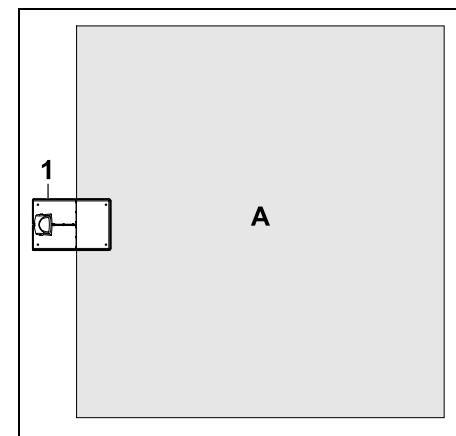


Bundpladen må aldrig bøjes. Ujævnheder under bundpladen skal udjævnes, så pladen ligger helt plant på jorden.

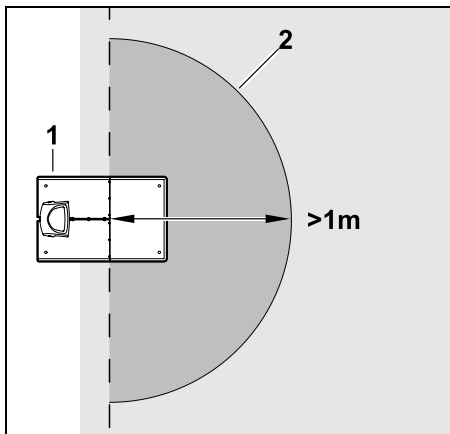
Installationsvarianter:

Dockingstationen kan installeres internt og eksternt.

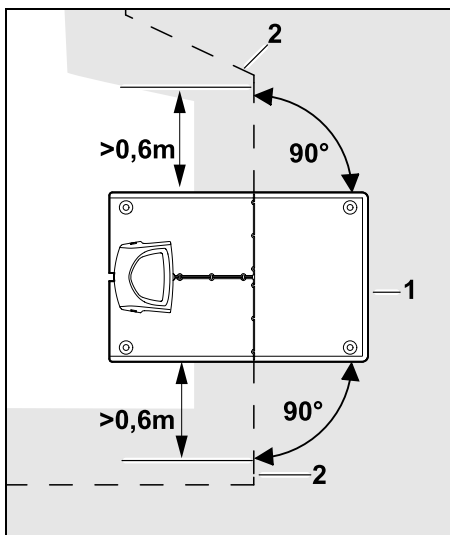
Intern dockingstation:



Dockingstationen (1) installeres inden for arbejdsområdet (A), lige ved kanten.

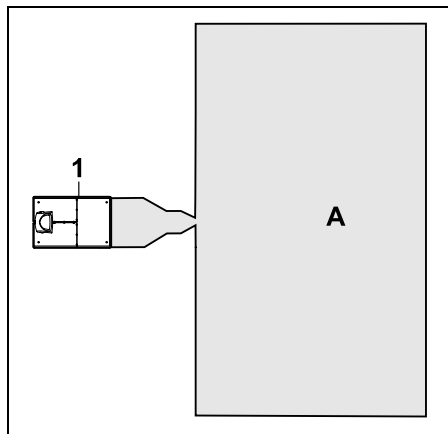


Foran dockingstationen (1) skal der være en plan og åben flade (2) med en radius på mindst 1 m. Udjævn forhøjninger og fordybninger.



Udlæg afgrænsningshegnet (2) **0,6 m** ligeud før og efter dockingstationen (1) og i en ret vinkel i forhold til bundpladen. Følg herefter arealets kant med afgrænsningshegnet.

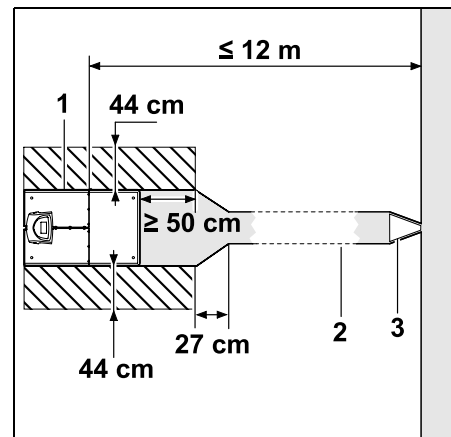
Ekstern dockingstation:



Dockingstationen (1) installeres uden for arbejdsområdet (A).

i I forbindelse med en ekstern dockingstation skal der installeres **søgesløjfer** til forskudt hjemkørsel. (⇒ 12.12)

Pladsbehov ekstern dockingstation:



For at kørslen ind i og ud af dockingstationen fungerer korrekt, kan dockingstationen (1) installeres som vist med passage (2). Områderne rundt om dockingstationen og uden for afgrænsningshegnet skal være plane og fri for forhindringer. Udjævn forhøjninger og fordybninger.

Passagen (2) installeres ved hjælp af passageskabelonen (3). (⇒ 12.11)

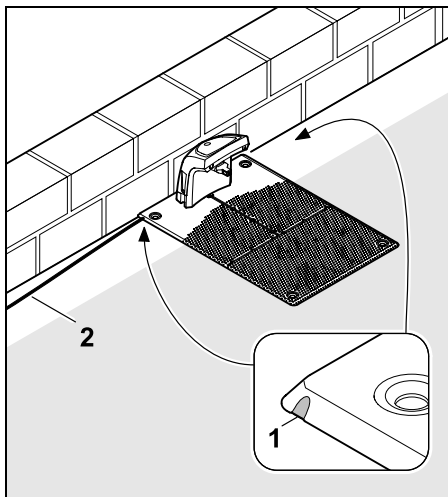
Minimumsafstand fra bundpladen til starten af passagen: ≥ 50 cm

Bredde på den åbne flade til siden: 44 cm

Maksimumsafstand til arbejdsområdet:

≤ 12 m

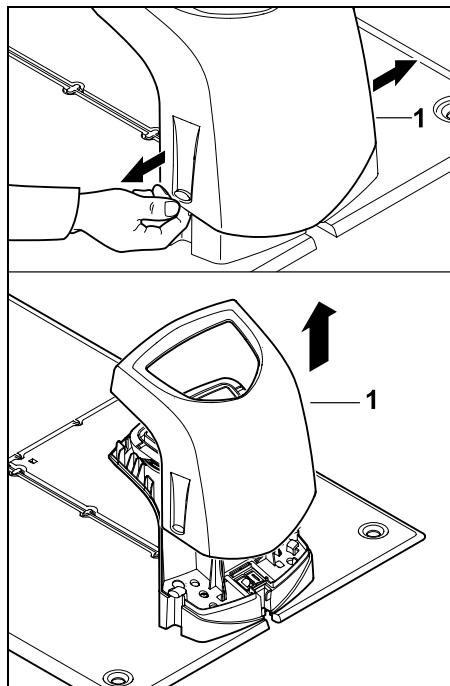
Installer dockingstation på en væg:



Hvis dockingstationen installeres på en væg, skal der med en kombitang udskæres et trin (1) i bundpladen enten til venstre eller til højre, for at give plads til netkablet (2).

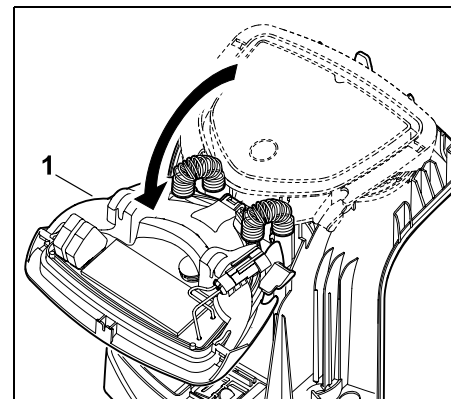
9.2 Dockingstationens tilslutninger

Tag afskærmningen af:

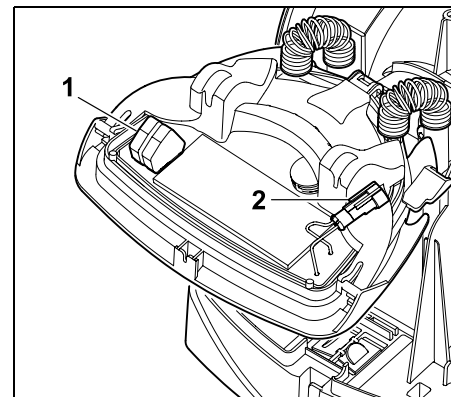


Træk afskærmningen (1) let ud i venstre og højre side som vist på billedet, og tag den af opad.

Klap panelet op:

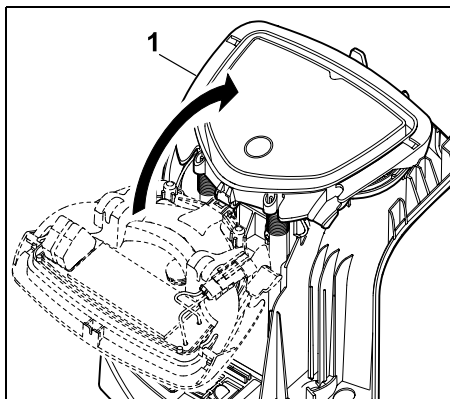


Klap panelet (1) op fremad. Hold panelet i åben position, da det ellers selv lukker i pga. hængselsfjederne.



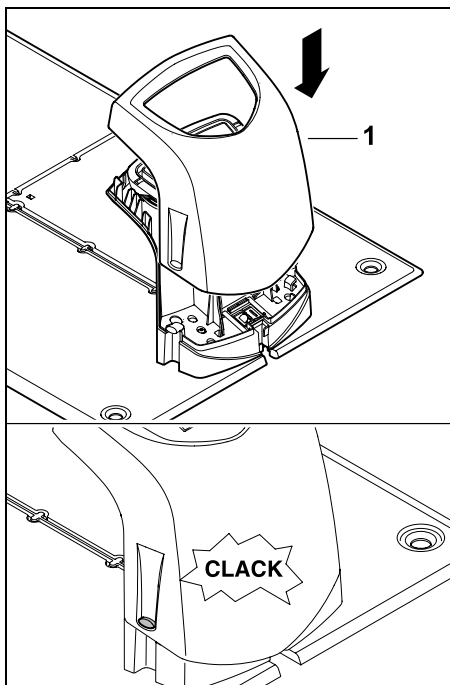
Tilslutningerne til afgrænsningshegnet (1) og strømkablet (2) er beskyttet mod vind og vejr, når panelet er lukket.

Klap panelet i:



Klap panelet (1) i bagud – sørg for, at kablerne ikke kommer i klemme.

Sæt afskærmningen på:



Sæt afskærmningen (1) på dockingstationen, og lad den gå i indgreb – sørg for, at kablerne ikke kommer i klemme.

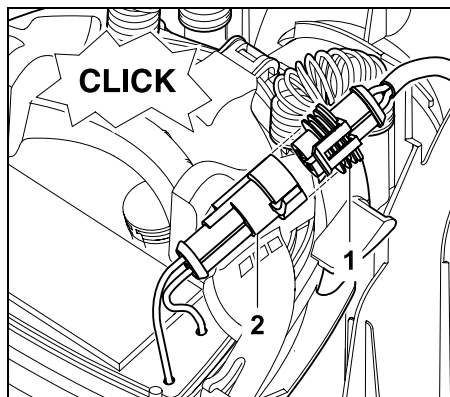
9.3 Sæt netledningen i dockingstationen



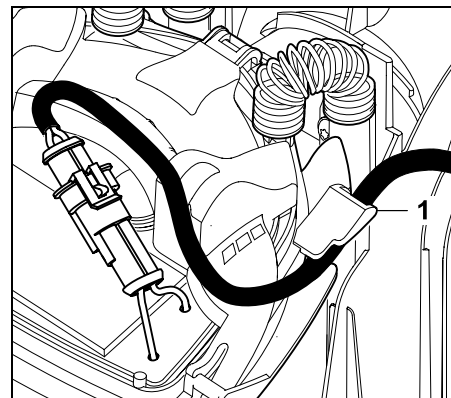
Bemærk:

Stik og tilslutningsbøsning skal være rene.

- Tag dockingstationens afskærmning af, og klap panelet op. (⇒ 9.2)

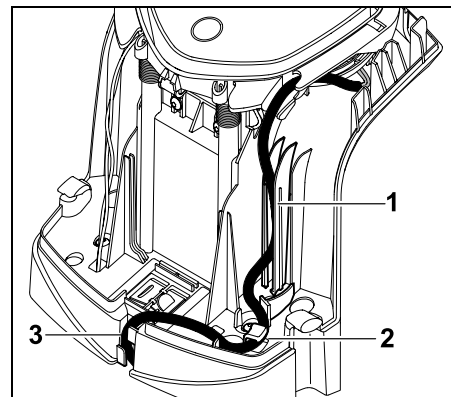


Sæt strømforsyningsstikket (1) i stikket på dockingstationen (2).



Før strømkablet gennem kabelføringen (1) på panelet.

- Klap panelet i. (⇒ 9.2)

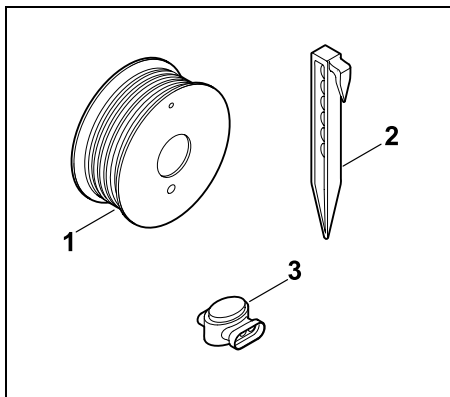


Pres strømkablet ind i kabelføringen (1) og videre gennem trækafastningen (2) og kabelkanalen (3) og videre til strømforsyningen som vist på billedet.

- Luk dockingstationens afskærmning. (⇒ 9.2)

9.4 Installationsmateriale

Hvis afgrænsningshegnet ikke lægges ud af en forhandler, er der brug for yderligere installationsmateriale, der ikke er indeholdt i leveringsomfanget, for at robotplæneklipperen kan tages brug. (⇒ 18.)



Installationskits indeholder begrænsningshegn på rulle (1) samt fastgørelsessøm (2) og forbindere (3). I leverancen af installationskits kan der være indeholdt ekstra dele, som ikke er nødvendige for installationen.

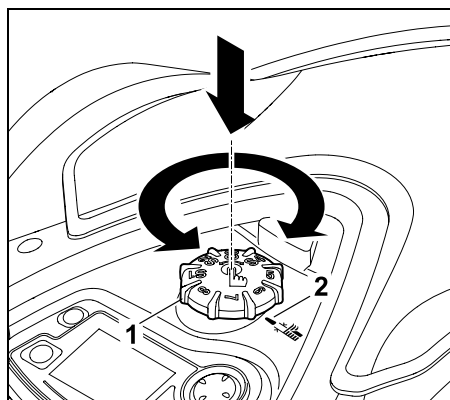
9.5 Indstil klippehøjden

i I de første uger, indtil græsset er vokset op omkring afgrænsningshegnet, skal klippehøjden indstilles til mindst **niveau 5** for at sørge for en sikker drift.

Niveauerne **S1**, **S2**, **S3** og **S4** er specielle højder for meget jævne græsplæner (ujævnhed < +/- 1 cm).

Mindste klippehøjde:
Niveau S1 (20 mm)

Største klippehøjde:
Niveau 8 (60 mm)



Tryk og drej på drejeknappen (1). Den går igen i indgreb, når den slippes. Markeringen (2) viser den indstillede klippehøjde.

i Drejeknappen kan trækkes af justeringselementet opefter. Denne konstruktion udgør en sikkerhedsfunktion: På denne måde sikres det, at maskinen ikke kan løftes og bæres i drejeknappen.

9.6 Anvisninger for første installation

Der er udarbejdet en installationsguide til installationen af robotplæneklipperen. Dette program fører dig gennem hele processen ved den første installation:



- Indstil sprog, dato, klokkeslæt
- Installer dockingstation

- Udlæg afgrænsningshegnet
- Tilslut afgrænsningshegnet
- Kobl robotplæneklipperen og dockingstationen
- Kontrollér installation
- Programmér robotplæneklipper
- Afslut første installation


Installationsguiden skal gennemgås i sin helhed, før robotplæneklipperen er driftsklar.

i På hjemmesiden www.stihl.com kan du hente en **installationsvideo**. Du kan få mere at vide om installation af robotplæneklipperen hos din STIHL forhandler.


Installationsguiden aktiveres igen efter Nulstil (nulstilling til fabriksindstillinger). (⇒ 11.16)


Forberedelser:

- Slå græsplænen med en konventionel plæneklipper før første installation (optimal græshøjde maks. 6 cm).
- Ved hårdt eller tørt underlag vandes arbejdsområdet let for at lette monteringen af fastgørelsessømmene.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Robotplæneklipperen skal aktiveres af STIHL forhandleren og allokeres til ejerens e-mailadresse. (⇒ 10.)

 Se vejledningen til betjening af menuerne i kapitlet "Betjeningsanvisninger". (⇒ 11.1)

Styrekrydset anvendes til at vælge funktioner, menupunkter og trykknapper.

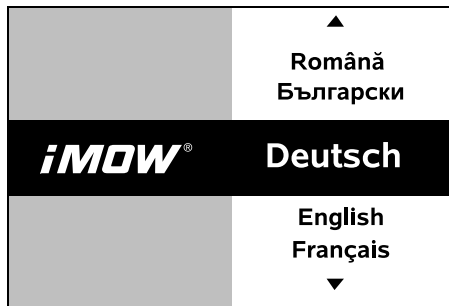
OK-tasten anvendes til at åbne en undermenu og til at bekræfte et valg. 


Tilbage-tasten anvendes til at forlade den aktive menu og til at gå et trin tilbage i installationsguiden. 

Hvis der opstår fejl eller forstyrrelser under første installation, vises de relevante meddelelser i displayet. (⇒ 24.)


9.7 Indstil sprog, dato, klokkeslæt

- Hvis man trykker på en vilkårlig tast på styrekonsollen, aktiveres maskinen og dermed installationsguiden.

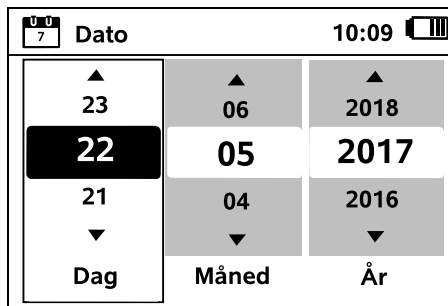



Vælg det ønskede displaysprog, og bekræft med OK-tasten. 

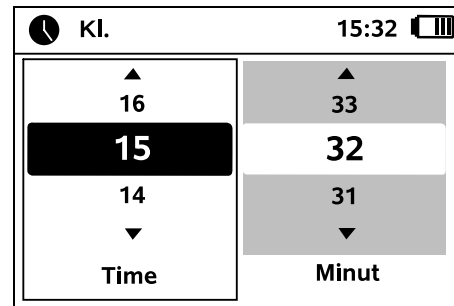



Bekræft sproget med OK-tasten, eller tryk på "Ændr" og vælg et nyt sprog. 

- Indtast om nødvendigt robotplæneklipperens 9-cifrede serienummer. Dette nummer kan aflæses på robotplæneklipperens typeskilt (mærkat i rummet under styrekonsollen).




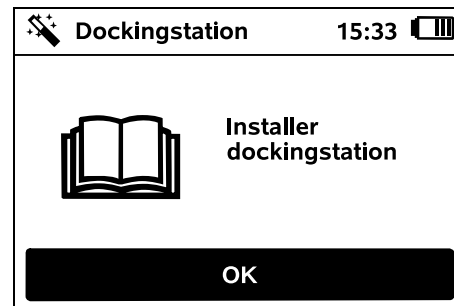
Indstil den aktuelle dato ved hjælp af styrekrydset, og bekræft med OK-tasten. 



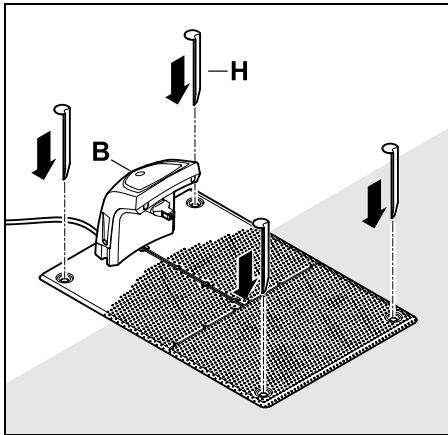
Indstil det aktuelle klokkeslæt ved hjælp af styrekrydset, og bekræft med OK-tasten. 

9.8 Installer dockingstation

 Vær opmærksom på kapitlet "Anvisninger om dockingstationen" (⇒ 9.1) og installationseksemplerne (⇒ 27.) i denne betjeningsvejledning.



- Sæt strømkablet til dockingstationen. (⇒ 9.3)
- Ved installation af dockingstationen på en væg udlægges strømkabler under bundpladen. (⇒ 9.1)



Fastgør dockingstationen (B) på det ønskede sted med fire pløkker (H).

- Installer strømforsyningen uden for arbejdsområdet, og sørg for, at den er beskyttet mod direkte sollys, fugt og vand – monter den om nødvendigt på en mur.

! Strømforsynings funktion kan kun garanteres ved en **omgivelsestemperatur** på mellem **0 °C** og **40 °C**.

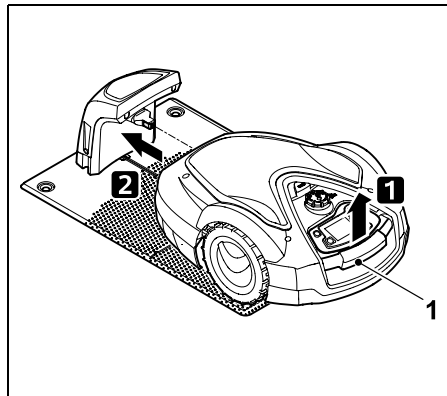
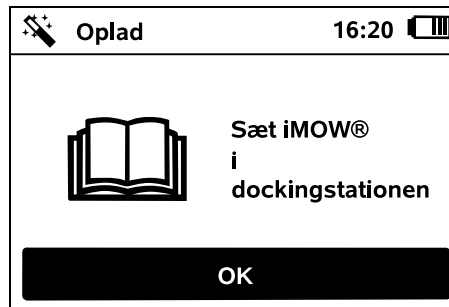
- Træk alle strømkabler uden for arbejdsområdet og især uden for knivens rækkevidde, og fastgør dem til jorden, eller læg dem i en kabelkanal.
- Rul strømkablet ud i nærheden af dockingstationen for at undgå fejl i hegnsignalet.
- Sæt netstikket i.

i Den røde lysdiode på dockingstationen blinker hurtigt, så længe der ikke er tilsluttet et afgrænsningshegn. (⇒ 13.1)

- Når arbejdet er afsluttet, trykkes på OK-tasten på styrekonsollen.

OK

i **Ved ekstern dockingstation:**
Efter afslutning af den første installation fastlægges mindst et startpunkt uden for passagen op til dockingstationen. Startfrekvensen defineres således, at 0 ud af 10 græsslåninger (0/10) startes ved dockingstationen (startpunkt 0). (⇒ 11.14)



Løft robotplæneklipperen lidt op i håndtaget (1) for at aflaste drivhjulene. Skub maskinen ind i dockingstationen støttende på forhjulene.

Tryk derefter på OK-tasten på styrekonsollen.

OK

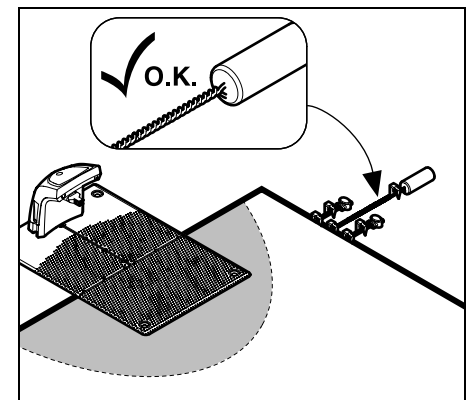
i Hvis batteriet er afladet, vises et netstiksymbol i stedet for et batterisymbol i øverste højre hjørne, når maskinen er kørt i dock, og batteriet oplades, mens afgrænsningshegnet lægges ud. (⇒ 15.8)

9.9 Udlæg afgrænsningshegnet

i Læs og overhold hele kapitlet "Afgænsningshegn" før udlægningen af hegnet. (⇒ 12.)

Sørg især for at **planlægge** udlægningen, overholde **hegnafstandene**, installere **spærreflader, ekstra længder af afgrænsningshegn, forbindelsesstrækninger, udenomsarealer og passager** i forbindelse med udlægningen.

Ved mindre arbejdsområder med en hegnlængde på mindre end 80 m skal tilbehøret **AKM 100** installeres sammen med afgrænsningshegnet. Ved for korte hegnlængder blinker dockingstationen SOS, og der udsendes intet hegnsignal.



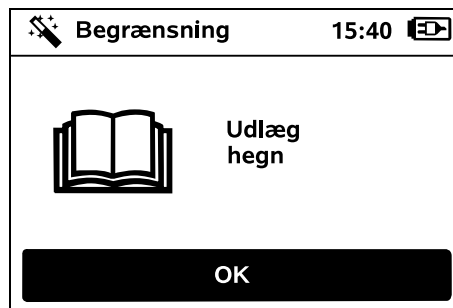
i Brug kun originale fastgørelsessøm og afgrænsningshegn. Installationssæt med det nødvendige installationsmateriale fås som tilbehør hos STIHL-forhandleren. (⇒ 18.)

Indtegn hegnudlægningen på havetegningen. Skitsens indhold:

- **Arbejdsområdets kontur** med vigtige forhindreger, grænser og eventuelle spærreflader, hvor robotplæneklipperen ikke må arbejde. (⇒ 12.1)
- Placering af **dockingstationen** (⇒ 9.1)
- Placering af **afgrænsningshegnet**
Efter kort tid vil afgrænsningshegnet være dækket af jord og ikke længere være synligt. Notér især udlægningen af hegnet omkring forhindreger.
- Placering af **forbinderne**
Efter kort tid er de anvendte forbinderne ikke længere synlige. Notér deres placering, så de kan udskiftes efter behov. (⇒ 12.16)

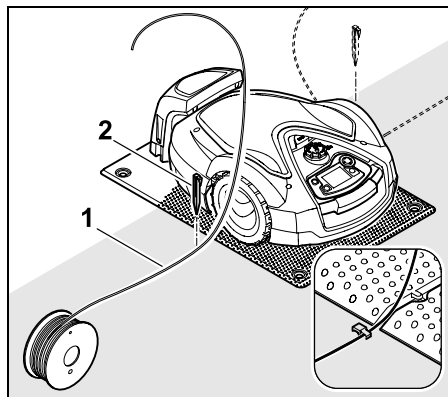
Afgrænsningshegnet skal udlægges i en lukket sløjfe omkring hele arbejdsområdet. Maks. længde: **500 m**

i Robotplæneklipperen må på intet tidspunkt befinde sig mere end 35 m fra afgrænsningshegnet, da hegnsignalet i givet fald ikke længere kan registreres.

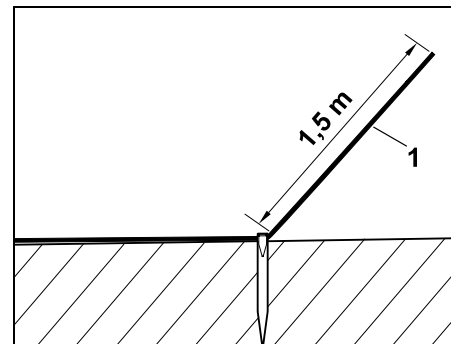


Afgrænsningshegn udlagt udgående fra dockingstationen. Der skal her sondres mellem en **intern dockingstation** og en **ekstern dockingstation**.

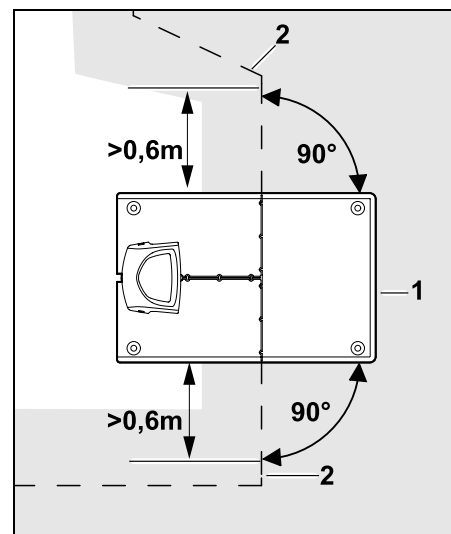
Start ved intern dockingstation:



Fastgør afgrænsningshegnet (1) **til venstre** eller **til højre** ved siden af bundpladen på jorden direkte ved siden af en hegnudgang med et fastgørelsessøm (2).



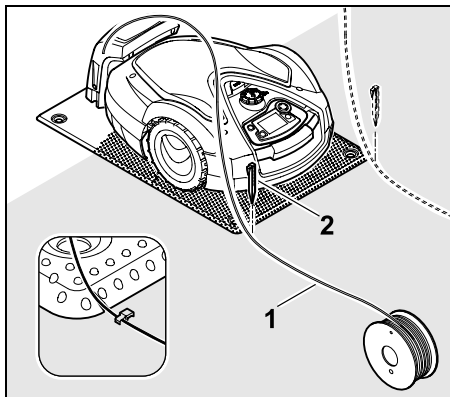
Sørg for en fri ende af hegnet (1) med en længde på ca. **1,5 m**.



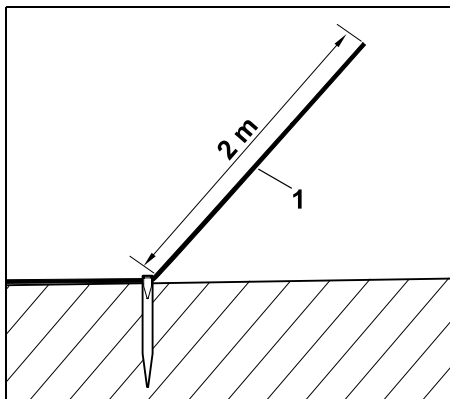
Udlæg afgrænsningshegnet (2) **0,6 m** ligeud før og efter dockingstationen (1) og i en ret vinkel i forhold til bundpladen. Følg herefter arealets kant med afgrænsningshegnet.

i Når forskudt hjemkørsel (korridor) benyttes, skal afgrænsningshegnet før og efter dockingstationen udlægges mindst **1,5 m** ligeud og i en ret vinkel i forhold til bundpladen. (⇒ 11.13)

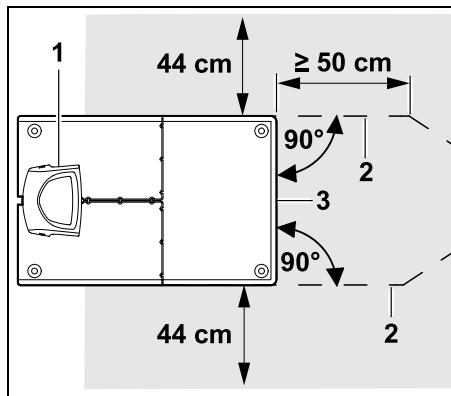
Start ved ekstern dockingstation:



Fastgør afgrænsningshegnet (1) til **venstre** eller til **højre** bagved bundpladen på jorden direkte ved siden af en hegnudgang med et fastgørelsessøm (2).



Sørg for en fri ende af hegnet (1) med en længde på ca. **2 m**.

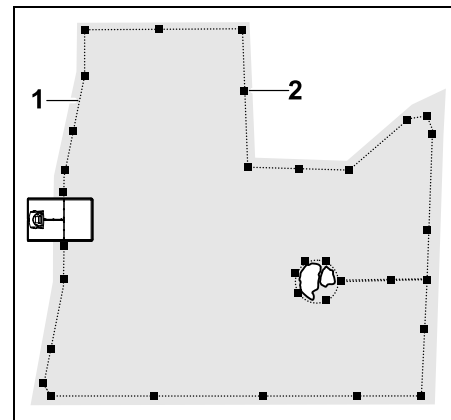


Før og efter dockingstationen (1) udlægges afgrænsningshegnet (2) med 50 cm afstand en ret vinkel i forhold til bundpladen. Derefter kan der installeres en passage (⇒ 12.11) eller arealets kant kan følges med afgrænsningshegnet.

Ved siden af bundpladen (3) skal der være et areal med en minimumsbredde på 44 cm, som er fri for forhindringer.

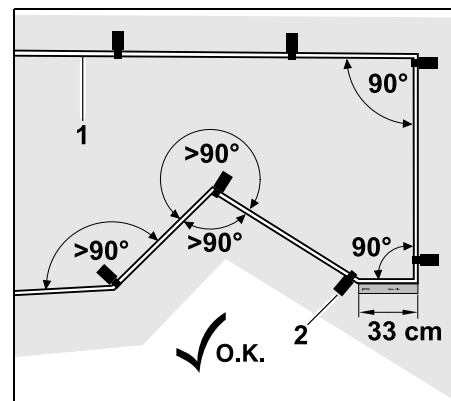
i Du finder yderligere oplysninger om installation af den eksterne dockingstation i kapitlet Installationseksempler. (⇒ 27.)

Hegnudlægning på arbejdsområdet:



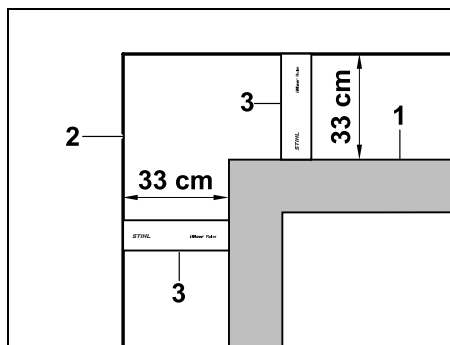
Udlæg afgrænsningshegn (1) omkring arbejdsområdet og omkring eventuelle forhindringer (⇒ 12.9), og fastgør det til jorden med fastgørelsessøm (2). Kontrollér afstande ved hjælp af iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)

i Robotplæneklipperen må på intet tidspunkt befinde sig mere end 35 m fra afgrænsningshegnet, da hegnsignalet i givet fald ikke længere kan registreres.



Undgå udlægning i spidse vinkler (mindre end 90°). I spidse plænehjørner fastgøres afgrænsningshegnet (1) på jorden med fastgørelsessøm (2) som vist på billedet.

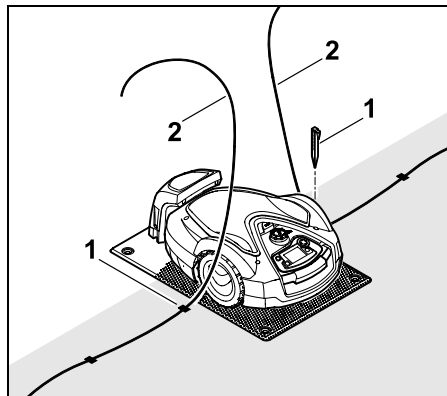
Efter et hjørne på 90° skal afgrænsningshegnet lægges ligeud i en længde svarende mindst til en iMOW® Ruler, inden det næste hjørne installeres.



Ved udlægning omkring høje forhindringer som f.eks. murhjørner eller højbede (1) skal hegnafstanden overholdes i hjørnerne, så robotplæneklipperen ikke strejfer forhindringen. Udlæg afgrænsningshegnet (2) ved hjælp af iMOW® Ruler (3) som vist på billedet.

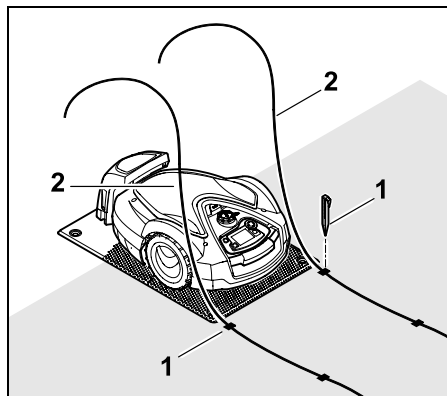
- Afgrænsningshegnet forlænges efter behov med de medfølgende forbindere. (⇒ 12.16)
- Ved flere sammenhængende arbejdsområder installeres udenomsarealer (⇒ 12.10), eller også forbindes arbejdsområderne med passager. (⇒ 12.8)

Det sidste fastgørelsessøm ved intern dockingstation:




Slå det sidste fastgørelsessøm (1) i til venstre eller højre for bundpladen direkte ved siden af hegnudgangen. Afskær afgrænsningshegnet (2) til ca. 1,5 m fri længde.

Det sidste fastgørelsessøm ved ekstern dockingstation:



Slå det sidste fastgørelsessøm (1) i til venstre eller højre bagved bundpladen direkte ved siden af hegnudgangen. Afskær afgrænsningshegnet (2) til ca. 2 m fri længde.

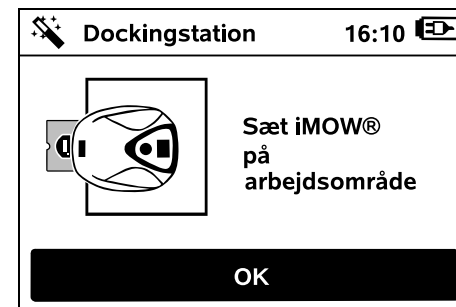
Afslut hegnudlægningen:

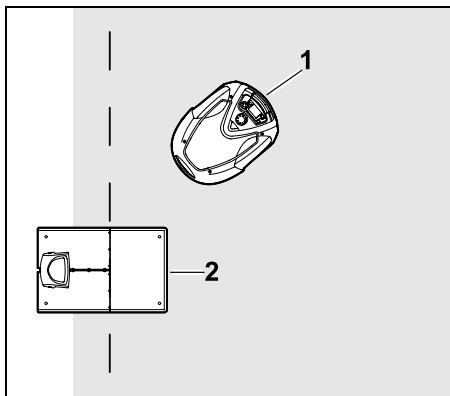
- Kontrollér, at afgrænsningshegnet er fastgjort til jorden. Som standard er det tilstrækkeligt at sætte et fastgørelsessøm pr. meter. Afgrænsningshegnet skal altid ligge an mod græsplænen. Slå fastgørelsessømmene helt i.
- Når arbejdet er afsluttet, trykkes på OK-tasten på styrekonsollen. 



Hvis batteriet ikke er tilstrækkeligt opladet til at udføre de resterende trin i installationsguiden, vises en meddelelse herom. Lad i givet fald robotplæneklipperen stå i dockingstationen, og fortsæt med at oplade batteriet. Det er først muligt at gå til installationsguidens næste trin med OK-tasten, når den nødvendige batterispænding er nået.

9.10 Tilslut afgrænsningshegnet





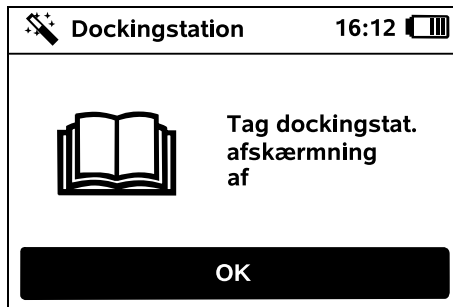
Stil robotplæneklipperen (1) som vist bag dockingstationen (2) inden for arbejdsområdet, og tryk efterfølgende på OK-tasten.

OK



Tag strømforsyningsstikket ud (frakobling fra elnettet), og tryk efterfølgende på OK-tasten.

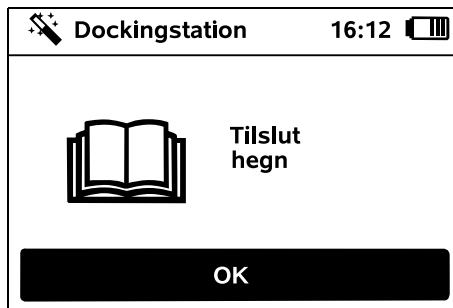
OK



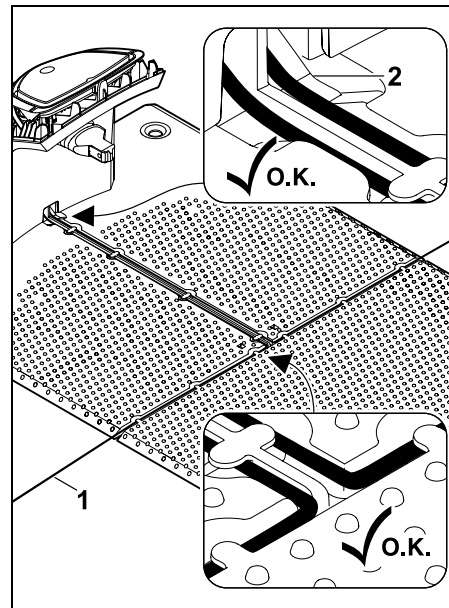
Tag afskærmningen af. (⇒ 9.2)

Tryk derefter på OK-tasten på styrekonsollen.

OK

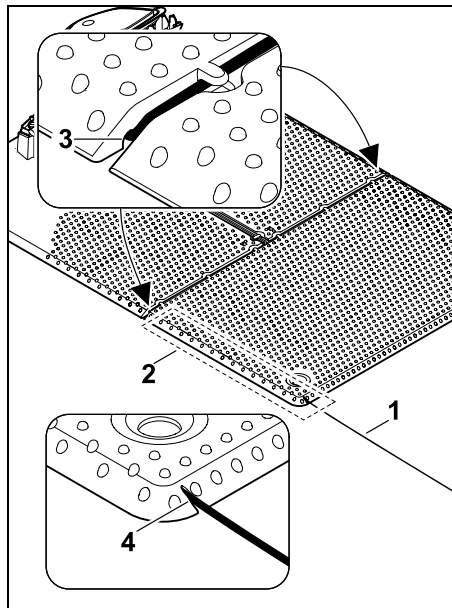


Afgrænsningshegn ved intern dockingstation:

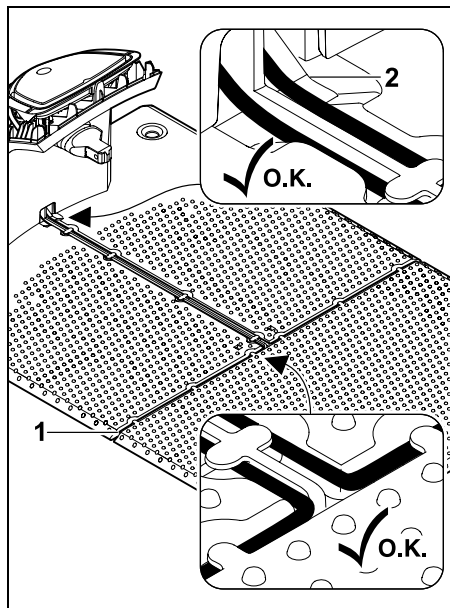


Læg afgrænsningshegnet (1) i bundpladens kabelføringer, og før det gennem soklen (2).

Afgrænsningshegn ved ekstern dockingsstation:



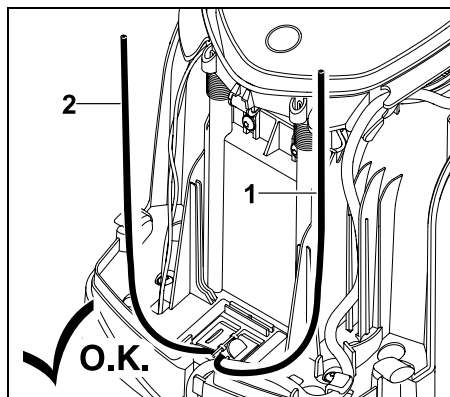
Afgrænsningshegnet (1) udlægges i området (2) under bundpladen. Før hertil hegn ind i hegnudgangene (3, 4) – løsn om nødvendigt pløkkerne.



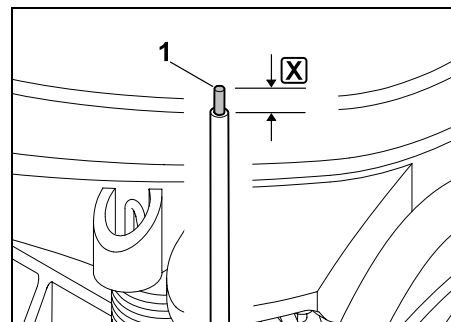
Læg afgrænsningshegnet (1) i bundpladens kabelføringer, og før det gennem soklen (2).

Tilslut afgrænsningshegnet:

i Bemærk:
Sørg for, at kontakterne er rene (må ikke være rustne, snavsede, ...).

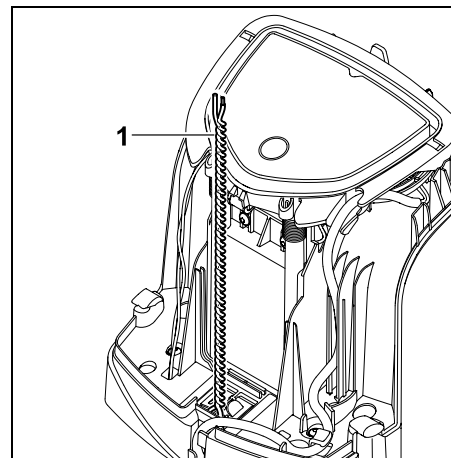


Venstre ende af hegnet (1) og højre ende af hegnet (2) afkortes til samme længde. Længde fra hegnudgang til enden af hegnet: **40 cm**



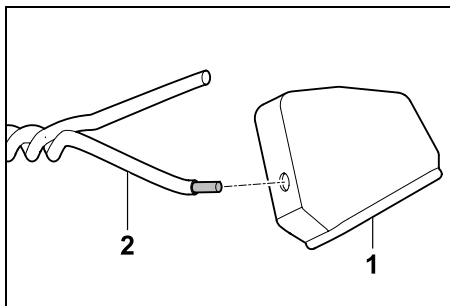
Venstre ende af hegnet (1) afisoleres med et egnet værktøj til den angivne længde \boxtimes , og hegnets kordeler drejes sammen.

\boxtimes = 10-12 mm

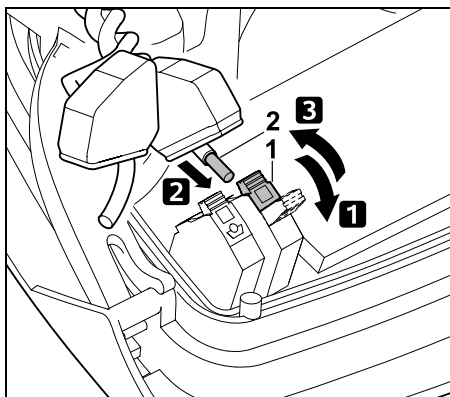


Den frie ende af hegnet (1) drejes sammen som vist.

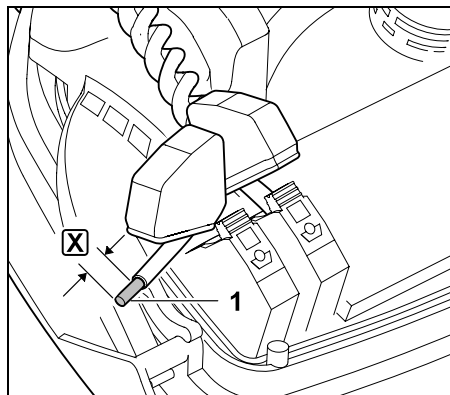
- Klap panelet op, og hold det oppe. (⇒ 9.2)



Sæt en tulle (1) på begge hegninger (2).

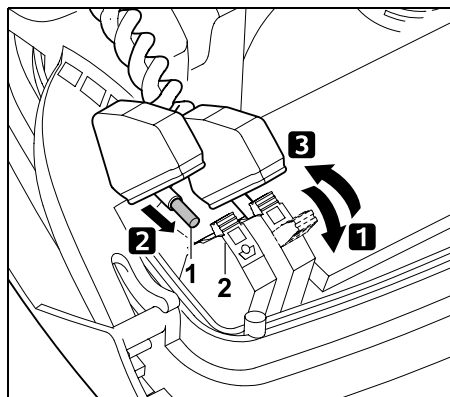


- 1** Klap venstre klemhåndtag (1) op.
- 2** Før den afisolerede ende af hegnet (2) helt ind i klemblokken.
- 3** Luk klemhåndtaget (1).

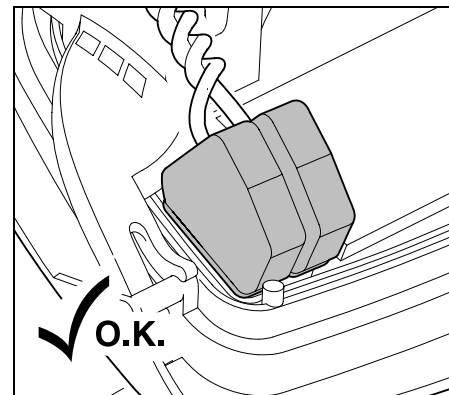


Højre ende af hegnet (1) afisoleres med et egnet værktøj til den angivne længde **X**, og hegnets kordeler drejes sammen.

X = 10-12 mm



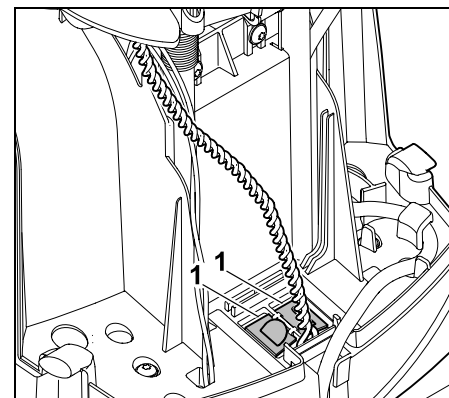
- 1** Klap højre klemhåndtag (1) op.
- 2** Før den afisolerede ende af hegnet (2) helt ind i klemblokken.
- 3** Luk klemhåndtaget (1).



Skub tyllerne op over klemblokkene.

Kontroller, at hegnerne i klemblokken er monteret korrekt: De to hegninger skal være fastgjort.

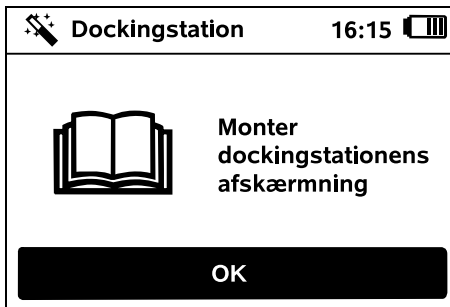
- Klap panelet i. (⇒ 9.2)



Luk kabelkanalens (1) afskærmninger.

- Når arbejdet er afsluttet, trykkes på OK-tasten på styrekonsollen.

OK



Monter afskærmningen. (⇒ 9.2)

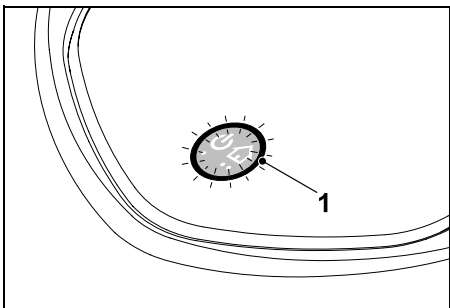
Tryk derefter på OK-tasten på styrekonsollen.

OK



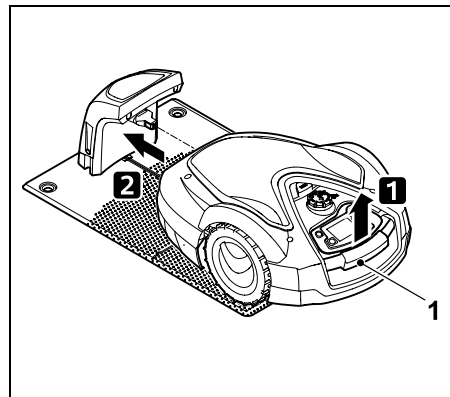
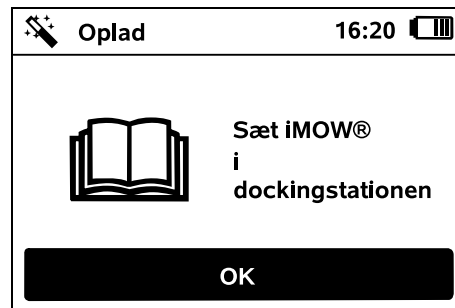
Slut strømfor­synin­gens stik til elnettet, og tryk efterfølgende på OK-tasten.

OK



Når afgrænsningshegnet er korrekt installeret, og dockingstationen er sluttet til elnettet, lyser lysdioden (1).

i Se kapitlet "Betjeningsdele til dockingsstation", især hvis LED ikke lyser som beskrevet. (⇒ 13.1)



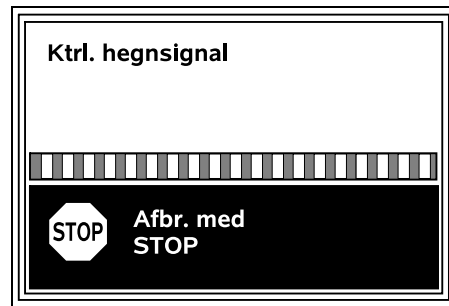
Løft robotplæneklipperen lidt i håndtaget (1) for at aflaste drivhjulene. Skub maskinen ind i dockingstationen støttende på forhjulene.

Tryk derefter på OK-tasten på styrekonsollen.

OK

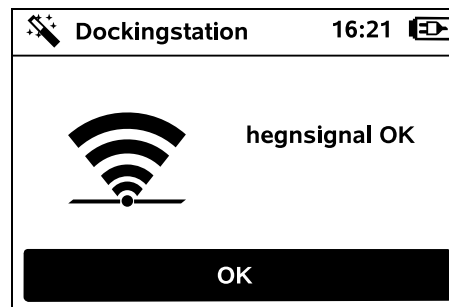
9.11 Kobl robotplæneklipperen og dockingstationen

i Robotplæneklipperen kan først tages i brug, når den modtager hegnsignalet fra dockingstationen korrekt. (⇒ 11.15)



Kontrollen af hegnsignalet kan tage flere minutter. Koblingen afbrydes ved tryk på den røde STOP-tast øverst på maskinen, og det forrige trin i installationsguiden åbnes.

Normal modtagelse



Hegnsignal OK:

Teksten "Hegnsignal OK" vises i displayet.

Robotplæneklipperen og dockingstationen er koblet korrekt.



Fortsæt første installation ved at trykke på OK-tasten.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Når koblingen er gennemført, aktiveres energimodus "Standard".
(⇒ 11.10)

Forstyrret modtagelse

Robotplæneklipperen modtager **intet hegnsignal**:

Teksten "Intet hegnsignal" vises i displayet.



Robotplæneklipperen modtager et **forstyrret hegnsignal**:

Teksten "Kontrollér hegnsignal" vises i displayet.



Robotplæneklipperen modtager et **forkert polet hegnsignal**:

Teksten "Tilslutninger ombyttet eller iMOW® uden for" vises i displayet.



Mulig årsag:

- Midlertidig fejl
- Robotplæneklipperen er ikke kørt i dock
- Afgrænsningshegnet er forkert polet (omvendt)
- Dockingstationen er slukket eller ikke sluttet til elnettet.
- Fejlbehæftede stikforbindelser
- Afgrænsningshegnets minimumslængde underskredet
- Et opviklet netkabel i nærheden af dockingstationen
- Afgrænsningshegnets ender er for lange eller ikke nok snoet sammen
- Brud på afgrænsningshegnet

- Fremmede signaler, f.eks. fra en mobiltelefon eller en anden dockingstation
- Strømførende jordkabler, stålbeton eller forstyrrende metaller i jorden under dockingstationen
- Afgrænsningshegnets maksimale længde overskredet (⇒ 12.1)

Afhjælpning:

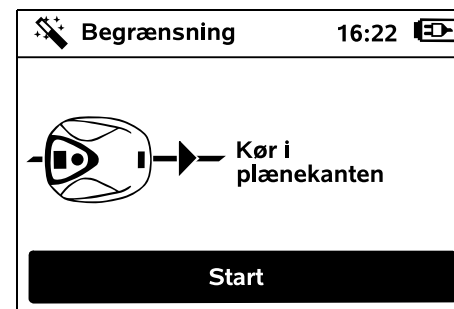
- Gentag koblingen uden at foretage yderligere afhjælpning
- Kør robotplæneklipper i dock (⇒ 15.7)
- Forbind afgrænsningshegnets ender korrekt (⇒ 9.10)
- Kontrollér dockingstationens nettilslutning, rul netkablet ud i nærheden af dockingstationen (må ikke lægges ud opviklet)
- Kontrollér, at hegnenderne sidder korrekt i klemblokken, afkort for lange hegnender eller sno dem sammen (⇒ 9.10)
- Ved mindre arbejdsområder med en hegnlængde på mindre end 80 m skal tilbehøret AKM 100 installeres sammen med afgrænsningshegnet. (⇒ 9.9)
- Kontrollér LED-displayet på dockingstationen (⇒ 13.1)
- Reparer hegnbrud
- Sluk mobiltelefoner og andre dockingstationer i nærheden
- Placer dockingstationen et andet sted, eller fjern fejlkilder under dockingstationen
- Anvend afgrænsningshegn med et større tværsnit (ekstraudstyr)

Gentag koblingen ved at trykke på OK-tasten, når de relevante afhjælpningsforanstaltninger er foretaget.



Kontakt forhandleren, hvis hegnsignalet ikke kan modtages korrekt, og de beskrevne tiltag ikke afhjælper problemet.

9.12 Kontrollér installation



Start kantkørsel ved at trykke på OK-tasten – kniven aktiveres ikke.



Efter første installation kører robotplæneklipperen langs arealets kant skiftevis i den ene og den anden retning, når den er i gang. Derfor bør kørsel i plænekanten også kontrolleres i begge retninger ved første installation.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robotplæneklipperens **hjemmeområde** defineres under kørsel i plænekanten. (⇒ 14.5)

Hvis robotplæneklipperen ikke modtager et GPS-signal før start af kørsel i plænekanten, vises teksten "Vent på GPS" i displayet. Hvis der ikke modtages et GPS-signal, starter robotplæneklipperen alligevel kørsel i plænekanten efter nogle minutter.



Gå bag efter robotplæneklipperen under kørsel i plænekanten, og vær opmærksom på,

- at robotplæneklipperen kører langs arealets kant som planlagt,
- at afstanden til forhindringer og til grænserne af arbejdsområdet passer,
- at kørsel ind og ud af dockingstationen fungerer.

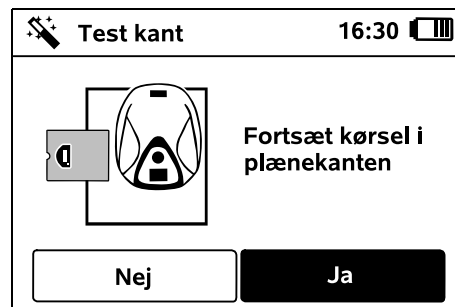
I displayet vises den tilbagelagte afstand – denne meterangivelse bruges til indstilling af **startpunkter** ved arealets kant. (⇒ 11.14)

- Aflæs og notér de viste værdier på de ønskede steder. Indstil startpunkter manuelt efter første installation.

Kørsel i plænekanten afbrydes automatisk ved forhindringer eller ved kørsel på skråninger med for stor hældning eller manuelt ved betjening af STOP-tasten.

- Hvis kørsel i plænekanten afbrydes automatisk, skal afgrænsningshegnets placering ændres eller forhindringerne fjernes.
- Kontrollér robotplæneklipperens position, før kørsel i plænekanten fortsættes. Maskinen skal enten stå på afgrænsningshegnet eller inden for arbejdsområdet med forsiden i retning af afgrænsningshegnet.

Fortsættelse efter afbrydelse:



Fortsæt med **Ja** efter en afbrydelse af kørslen i plænekanten.

Når der trykkes **Nej** afsluttes kørslen langs afgrænsningshegnet, og det næste trin i installationsguiden startes.

i Anbefaling:

Afbryd ikke kørslen i plænekanten. Hvis kørsel i plænekanten afbrydes, er det ikke muligt at identificere eventuelle problemer ved kørsel i arealets kant eller ved kørsel i dock.

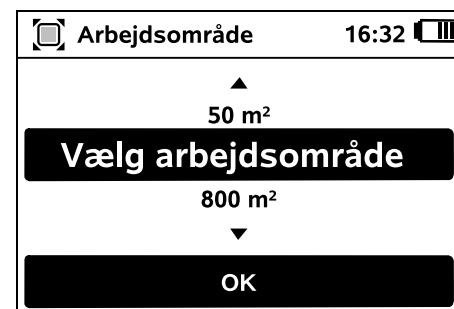
Kørsel i plænekanten kan efter behov udføres igen efter den første installation. (⇒ 11.13)

Når robotplæneklipperen har kørt en hel runde rundt om arbejdsområdet, kører den i dock. Derefter startes endnu en kørsel i plænekanten i den modsatte retning.

Automatisk afslutning af kørsel i plænekanten:

Når maskinen er kørt i dockingstationen efter den anden hele runde, startes det næste trin i installationsguiden.

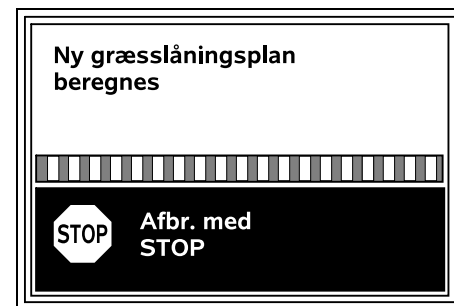
9.13 Programmér robotplæneklipper



Indtast størrelsen på arealet, og bekræft med OK.




Installerede spærreflader og udenomsarealer medregnes ikke i arbejdsområdets størrelse.





En ny græsslåningsplan beregnes. Handlingen kan afbrydes med den røde STOP-tast øverst på maskinen.





Bekræft meddelelsen "Bekræft hver dag enkeltvist, eller  ndr aktive tider" ved at trykke på OK-tasten. 





De aktive tider fra mandag vises, og menupunktet **Bekræft aktive tider** er aktiveret. 

Med OK bekræftes alle aktive tider, og næste dagsplan vises. 


 Ved små arbejdsområder er det ikke alle ugedage, der anvendes til græsslåning. I dette tilfælde vises der ikke aktive tider, og menupunktet "Slet alle aktive tider" vises ikke. Dage uden aktive tider skal også bekræftes med OK.

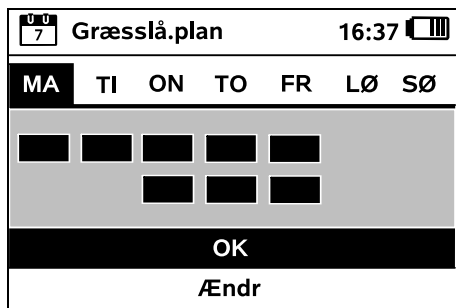
De viste **aktive tider** kan ændres. Vælg det ønskede tidsinterval med styrekrydset, og  bn med OK. (⇒ 11.7) 


Hvis der ønskes ekstra aktive tider, vælges menupunktet **Ny aktiv tid**, og dette åbnes med OK. I dialogboksen defineres starttid og sluttidspunkt for den nye aktive tid, og valget bekræftes med OK. Der er mulighed for at indstille tre aktive tider pr. dag. 

Hvis alle viste aktive tider skal slettes, vælges menupunktet **Slet alle aktive tider**, og dette bekræftes med OK. 




N r de aktive tider fra s ndag er bekræftet, vises græsslåningsplanen. 



Den viste græsslåningsplan bekræftes med OK, og det sidste trin i installationsguiden startes. 


Hvis der skal foretages ændringer, vælges ** ndr**, og de aktive tider tilpasses individuelt.

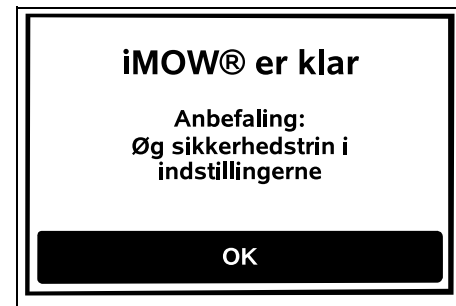
 Der må ikke være uvedkommende i fareområdet i de aktive tider. De aktive tider skal tilpasses i henhold hertil.


V r desuden opmærksom på kommunale bestemmelser omkring anvendelse af robotplæneklippere samt bemærkningerne i kapitlet "Sikkerhed" (⇒ 6.), og  ndr de aktive tider med det samme eller efter afslutning af den første installation i menuen "Græsslå.plan", hvis der er behov for det. (⇒ 11.7)

Kontakt de lokale myndigheder for at oplyst, på hvilke tider af døgnet maskinen må anvendes.

9.14 Afslut første installation

 Alle fremmedlegemer (f.eks. legetøj, værktøj) fjernes fra arbejdsområdet.



Afslut første installation ved at trykke på OK-tasten. 

! Efter den første installation er sikkerhedstrinnet "Ingen" aktiveret.

Anbefaling:

Indstil sikkerhedstrinnet "Lavt", "Mellem" eller "Højt". På den måde sikrer man, at uvedkommende personer ikke kan ændre indstillingerne, og at robotplæneklipperen ikke kan styres med flere dockingstationer. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Aktivér også GPS-beskyttelsen. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



For at alle funktioner i robotplæneklipperen kan anvendes, skal **iMOW® appen** installeres og startes på en smartphone eller tablet-computer med internetforbindelse og GPS-modtager. (⇒ 10.)

Luk dialogvinduet ved at trykke på OK-tasten.



9.15 Første græsslåning efter første installation

Hvis afslutningen af den første installation falder i en aktiv tid, begynder robotplæneklipperen straks at bearbejde arbejdsområdet.



Hvis afslutningen af den første installation ligger uden for den aktive tid, kan man starte en græsslåning ved at trykke på OK-tasten. Hvis robotplæneklipperen ikke skal slå græsset, vælges "Nej".



10. iMOW® app

Modellerne **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** kan betjenes med **iMOW® appen**. Appen fås til de mest almindelige styresystemer i den pågældende app-store.



Du kan læse mere på hjemmesiden web.imow.stihl.com/systems/.



Bestemmelserne i kapitlet "Sikkerhed" gælder især også for alle brugere af **iMOW® appen**. (⇒ 6.)

Aktivering:

For at appen og robotplæneklipperen kan udveksle data, skal forhandleren aktivere maskinen sammen med ejerens e-mailadresse. Der sendes et link til aktivering til e-mailadressen.

iMOW® appen skal installeres på en smartphone eller en tablet-computer med internetforbindelse og GPS-modtager. Modtageren af e-mailen identificeres som administrator og hovedbruger af appen, han har fuld adgang til alle funktioner.



E-mailadressen og adgangskoden skal opbevares sikkert, så **iMOW® appen** kan installeres igen ved udskiftning af smartphone eller tablet-computer (f.eks. hvis mobilenheden mistes).

Datatrafik:

Dataoverførslen fra robotplæneklipperen til internettet (M2M-service) er inkluderet i købsprisen.

Dataoverførslen sker ikke permanent og kan derfor tage nogle minutter. Afhængigt af din aftale med mobil- eller internetudbyderen er denne dataoverførsel fra appen til internettet forbundet med omkostninger, som du selv skal afholde.



Uden mobilforbindelse og app sker GPS-beskyttelsen uden e-mail- og sms-meddelelser.

Appens hovedfunktioner:

- Vis og behandl græsslåningsplan
- Start græsslåning
- Aktivér og deaktiver automatikken
- Send robotplæneklipperen til dockingstationen
- Ændr dato og klokkeslæt

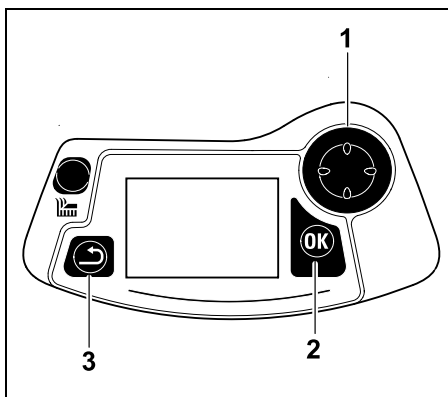
⚠ Ændring af græsslåningsplanen, start af en græsslåning, aktivering og deaktivering af automatikken, hjemsendelsen af robotplæneklipperen og ændring af dato og klokkeslæt kan resultere i aktiviteter, som ikke forventes af andre personer. Berørte personer skal derfor altid på forhånd informeres om robotplæneklipperens mulige aktiviteter.

- Hent maskinoplysninger og robotplæneklipperens placering

11. Menu

11.1 Betjeningsanvisninger

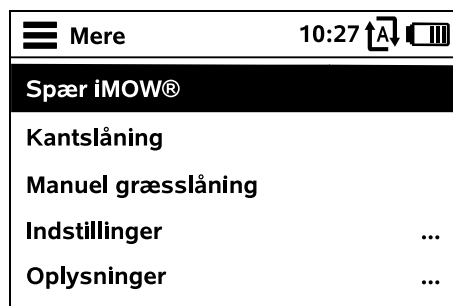
- Tag om nødvendigt styrekonsollen ud. (⇒ 15.2)



Styrekrydset (1) anvendes til at navigere i menuerne. OK-tasten (2) anvendes til at bekræfte indstillinger og åbne menuer. En menu forlades igen med Tilbage-tasten (3).



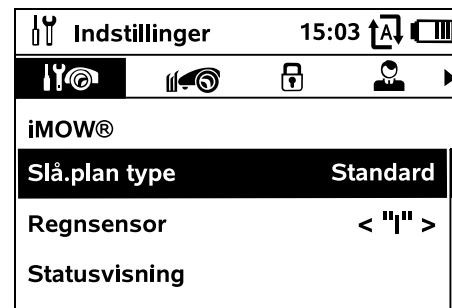
Hovedmenuen består af 4 undermenuer, der vises som knapper. Den valgte undermenu markeres med sort og åbnes med OK-tasten.



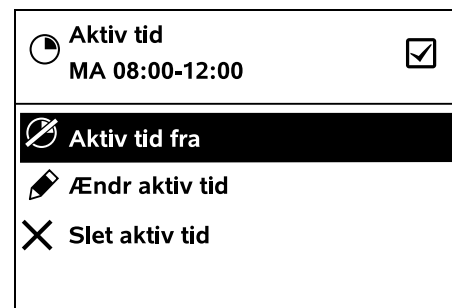
Det andet menuniveau vises som en liste. Undermenuerne vælges ved at trykke styrekrydset ned eller op. Aktive menuer er markeret med sort.

Rullebjælken i højre side af displayet angiver, at man ved at trykke styrekrydset ned eller op kan vise flere punkter.

Undermenuer åbnes ved at trykke på OK-tasten.



Undermenuerne "Indstillinger" og "Oplysninger" vises som faneblade. Faneblade vælges ved at trykke styrekrydset mod venstre eller højre, og undermenuerne vælges ved at trykke styrekrydset ned eller op. Aktive faneblade eller menuer er markeret med sort.



Undermenuerne indeholder en liste over funktioner. Aktive listepunkter er markeret med sort. Med et tryk på OK-tasten åbnes en valgdiallogboks eller et dialogvindue.

Valgdialogboks:

U U 7 Dato 10:09		
▲ 23	▲ 06	▲ 2018
22	05	2017
▼ 21	▼ 04	▼ 2016
Dag	Måned	År

Indstillingsværdier kan ændres ved at trykke på styrekrydset. Den aktuelle værdi er fremhævet med sort. Alle værdierne bekræftes med OK-tasten.

Dialogvindue:

Ny PIN-kode 1234	
Ændr	OK

Hvis ændringer skal gemmes, eller meddelelser skal bekræftes, vises et dialogvindue i displayet. Den aktive knap er markeret med sort.

Ved en valgmulighed kan man aktivere den pågældende knap ved at trykke styrekrydset mod venstre eller højre.

Den valgte funktion bekræftes med OK-tasten, og den overordnede menu hentes.

11.2 Statusvisning

 20.06.2019 14:10	 Starttid MA 10:00
iMOW® klar Automatik aktiveret	

Statusvisningen vises,

- når robotplæneklipperens standby-tilstand afsluttes ved tryk på en tast,
- når der trykkes på Tilbage-tasten i hovedmenuen,
- under driften.

 20.06.2019 14:10	 Starttid MA 10:00
-------------------------	--------------------------

Øverst i visningen er der to konfigurerbare felter, hvor diverse oplysninger om robotplæneklipperen eller græsslåningerne vises. (⇒ 11.10)

Statusinformation uden igangværende aktivitet – RMI 632, RMI 632 P:

iMOW® klar Automatik aktiveret
--

Nederst i displayet vises teksten "iMOW® klar" sammen med det viste symbol og automatik-status. (⇒ 11.7)

Statusinformation uden igangværende aktivitet – RMI 632 C, RMI 632 PC:

RMI 632 PC iMOW® klar Automatik aktiveret GPS-beskytt. Til

Nederst i displayet vises navnet på robotplæneklipperen (⇒ 10.), teksten "iMOW® klar" sammen med det viste symbol, automatik-status (⇒ 11.7) og oplysning om GPS-beskyttelse (⇒ 11.15).


Statusinformation under igangværende aktiviteter – alle modeller:

iMOW® slår plænen


Under en igangværende **græsslåning** vises teksten "iMOW®slår plænen" og det tilsvarende symbol i displayet. Tekstinformationen og symbolet tilpasses den pågældende aktive handling.

OBS iMOW® starter


Før græsslåningen vises teksten "OBS – iMOW® starter" og et advarselssymbol.

 Et blinkende display og en alarmtone gør desuden opmærksom på den forestående start af klippemotoren. Kniven slås først til nogle sekunder efter, at robotplæneklipperen har sat sig i bevægelse.


Kantslåning:

Mens robotplæneklipperen klipper arealets kant, vises teksten "Kanten slås". 


Kør til dockingstationen:

Når robotplæneklipperen kører tilbage i dockingstationen, vises årsagen hertil i displayet (f.eks. Batteri afladet, Græsslåning færdig). 


Opladning af batteriet:

Ved opladning af batteriet vises teksten "Batteriet oplades". 

Kør til startpunktet:

Når robotplæneklipperen kører til et startpunkt ved påbegyndelse af græsslåningen, vises teksten "Kørsel til startpunkt". 


RMI 632 C, RMI 632 PC: Kør til ønsket zone:

Når robotplæneklipperen kører til en ønsket zone ved påbegyndelse af græsslåningen, vises teksten "Kørsel til ønsket zone". 

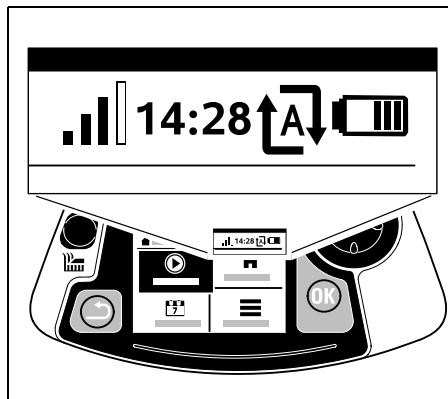
Meddelelsesvisning – alle modeller:

Uden for			
Sæt iMOW® på			
arbejdsområde			
1/1	14.05.2017	12:33	M1135

Fejl, forstyrrelser eller anbefalinger vises sammen med advarselssymbol, dato, klokkeslæt og meddelelseskode. Hvis der findes flere aktive meddelelser, vises de skiftevis. (⇒ 24.)

 Hvis robotplæneklipperen er driftklar, vises meddelelsen og statusinformationen skiftevis.

11.3 Infoområde




I øverste højre hjørne af displayet vises følgende informationer:

1. Batteriets ladetilstand eller opladning
2. Automatik-status
3. Kl.
4. Mobilsignal (RMI 632 C, RMI 632 PC)


1. Ladetilstand:

Batterisymbolet viser ladetilstanden. 

Ingen bjælke – batteri afladet
1 til 5 bjælker – batteri delvist afladet
6 bjælker – batteri fuldt opladet

Under opladningen vises et **netstiksymbol** i stedet for batterisymbolet. 


2. Automatik-status:


Når automatikken er aktiveret, vises **automatik-symbolet**. 


3. Kl.:

Det aktuelle klokkeslæt vises i 24 timers-format.

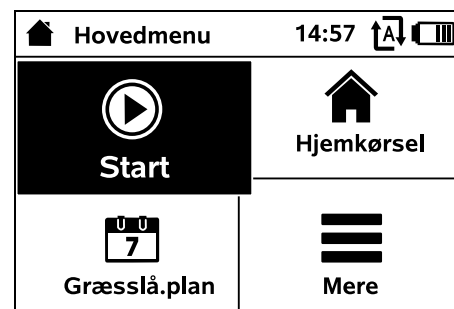
4. Mobilsignal:

Signalstyrken for mobilforbindelsen vises med 4 bjælker. Jo flere bjælker der er fyldt, desto bedre er modtagelsen. 

Et modtagesymbol med et lille x viser, at der ikke er forbindelse til internettet. 

Under initialiseringen af radiomodul (kontrol af hard- og software – f.eks. efter aktivering af robotplæneklipperen) vises et spørgsmålstegn. 

11.4 Hovedmenu



Hovedmenuen vises, 

– når statusvisningen (⇒ 11.2) forlades ved tryk på OK-tasten,

- når Tilbage-tasten trykkes i andet menuniveau.

1. Start (⇒ 11.5)

Klippetid
Startpunkt
Græsslåning af



2. Hjemkørsel (⇒ 11.6)

3. Græsslåningsplan (⇒ 11.7)

Automatik
Klippetid
Aktive tider
Ny græsslåningsplan



4. Mere (⇒ 11.8)

Spær iMOW®
Kantslåning
Indstillinger
Oplysninger

11.5 Start

	Start græsslåning	15:02		
Græsslå.tld		1.5 h		
Startpunkt	Startpunkt 1			
Græsslåning af	Hovedareal			

1. Klippetid:

Klippetiden kan fastlægges.

2. Startpunkt:

Startpunktet, hvor robotplæneklipperen starter græsslåningen, kan vælges. Denne valgmulighed vises kun, når der er fastlagt startpunkter, og når robotplæneklipperen er i dockingstationen.

3. Græsslåning af:

Det areal, der skal slås, kan vælges. Denne valgmulighed vises kun, når der er installeret et udenomsareal.

11.6 Hjemkørsel

Robotplæneklipperen kører tilbage til dockingstationen og oplader batteriet. Når automatikken er slået til, bearbejder robotplæneklipperen igen arbejdsområdet i den næste aktive tid.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Robotplæneklipperen kan også sendes tilbage til dockingstationen med appen. (⇒ 10.)

11.7 Græsslåningsplan

	Græsslå.plan	11:02		
Automatisk		Til		
Græsslåningssva	18 h			
Aktive tider	...			
Ny græsslåningsplan				

Automatik

Til - Automatikken er aktiveret.

Robotplæneklipperen slår plænen til næste aktive tid.

Fra - Alle aktive tider er deaktiveret.

I dag pause - Robotplæneklipperen kører ikke automatisk indtil næste dag. Denne valgmulighed vises kun, når der stadig er aktive tider på den aktuelle dag.

Klippetid

Den ugentlige klippetid kan indstilles. Denne indstilling kan kun foretages ved græsslåningsplan "Dynamisk". Den forindstillede værdi er afstemt efter arbejdsområdets størrelse. (⇒ 14.4)

Følg anvisningerne i kapitlet "Tilpas programmeringen". (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klippetiden kan også indstilles med appen. (⇒ 10.)

Aktive tider

	Græsslå.plan	17:30				
MA	TI	ON	TO	FR	LØ	SØ


Den **gemte græsslåningsplan** hentes via menuen "Aktive tider" i menuen "Græsslå.plan". De firkantede områder under de enkelte dage repræsenterer de gemte aktive tider. Der slås græs i aktive tider markeret med sort, grå arealer betyder aktive tider uden græsslåninger – f.eks. ved en deaktiveret aktiv tid.





Når automatikken er slået fra, er hele græsslåningsplanen inaktiv, og alle aktive tider vises med grå.


Skal de aktive tider for en **enkelt dag** redigeres, skal dagen aktiveres med styrekrydset (tryk mod venstre eller højre), og undermenuen **Aktive tider** skal åbnes.




Græsslåning er tilladt i aktive tider **med flueben**, og disse er markeret med sort i græsslåningsplanen. 


Græsslåning er ikke tilladt i aktive tider **uden flueben**, og disse er markeret med gråt i græsslåningsplanen. 

 Følg anvisningerne i kapitlet "Anvisninger for græsslåning - Aktive tider". (⇒ 14.3)
Uvedkommende må ikke opholde sig i klippeområdet i de aktive tider.

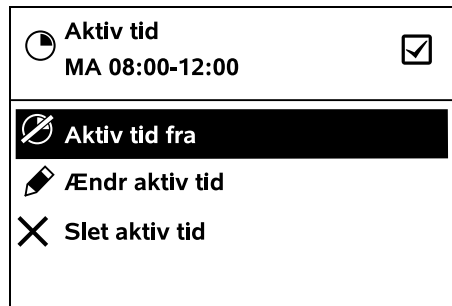
 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Aktive tider kan også redigeres med appen. (⇒ 10.)


De gemte aktive tider kan vælges og redigeres enkeltvis.


Menupunktet **Ny aktiv tid** kan vælges, så længe der er gemt mindre end 3 aktive tider pr. dag. En ekstra aktiv tid må ikke overlappe andre aktive tider. 


Hvis robotplæneklipperen ikke skal slå græsset på den valgte dag, vælges menupunktet **Slet alle aktive tider**. 


Ændr aktive tider:




Med **Aktiv tid fra** eller **Aktiv tid til** spærres eller frigives den valgte aktive tid til automatisk græsslåning. 


Med **Ændr aktiv tid** kan tidsvinduet ændres. 

Hvis der ikke længere er brug for den valgte aktive tid, vælges menupunktet **Slet aktiv tid**. 

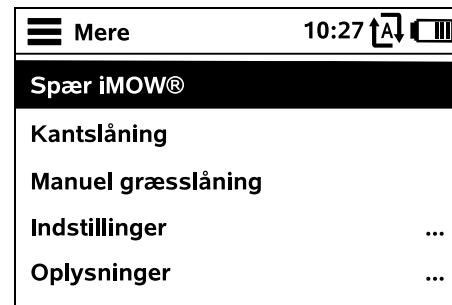
 Hvis tidsvinduerne ikke er tilstrækkelige til de nødvendige græsslåninger eller opladninger, skal de aktive tider forlænges eller suppleres, eller også skal klippetiden reduceres. Der vises en meddelelse herom i displayet.

Ny græsslåningsplan

Kommandoen **Ny græsslåningsplan** sletter alle gemte aktive tider. Trinnet "Programmér robotplæneklipper" i installationsguiden åbnes. (⇒ 9.13) 

 Hvis afslutningen af den nye programmering falder i en aktiv tid, starter robotplæneklipperen en automatisk græsslåning efter bekræftelsen af de enkelte dagsplaner.

11.8 Mere



1. Spær iMOW®:

Aktivér maskinspærre.

Tryk den viste tastekombination for at oplåse. (⇒ 5.2)

2. Kantslåning:

Efter aktivering slår robotplæneklipperen arealets kant. Efter en runde kører den tilbage til dockingstationen og oplader batteriet.

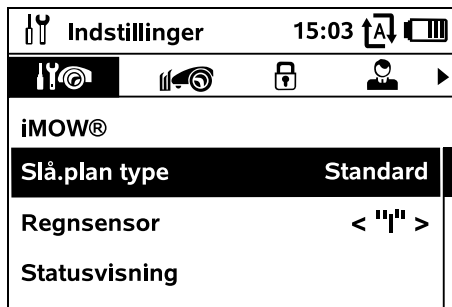
3. Manuel græsslåning:

Ved tryk på OK-tasten og klippetasten kan kniven slås til og plænen slås manuelt. Man styrer ved hjælp af styrekrydset. (⇒ 15.6)

4. Indstillinger (⇒ 11.9)

5. Oplysninger (⇒ 11.17)

11.9 Indstillinger



1. iMOW®:

Tilpasning af maskinindstillinger (⇒ 11.10)



2. Installation:

Tilpasning og afprøvning af installationen (⇒ 11.13)



3. Sikkerhed:

Tilpasning af sikkerhedsindstillingerne (⇒ 11.15)



4. Service:

Vedligeholdelse og service (⇒ 11.16)



5. Forhandleromr.

Menuen er beskyttet med **forhandlerkoden**. Forhandleren udfører diverse vedligeholdelses- og servicearbejder ved hjælp af denne menu.



11.10 iMOW® – maskinindstillinger

1. Slå.plan type:

Standard: Robotplæneklipperen slår plænen i hele den aktive tid. Græsslåningerne afbrydes kun af opladningerne. Græsslåningsplanen Standard er forindstillet.

Dynamisk: Antallet og varigheden af græsslåninger og opladninger tilpasses fuldautomatisk inden for de aktive tider.

2. Regnsensor:

Regnsensoren kan indstilles, så græsslåningen afbrydes eller ikke startes i tilfælde af regnvejr.



- Indstil regnsensor (⇒ 11.11)

3. Statusvisning:

Valg af oplysninger, der skal vises i statusvisningen. (⇒ 11.2)



- Indstil statusvisning (⇒ 11.12)

4. Kl.:

Indstilling af det aktuelle klokkeslæt. Det indstillede klokkeslæt skal stemme overens med det faktiske klokkeslæt for at forhindre, at robotplæneklipperen starter en uønsket græsslåning.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Klokkeslættet kan også indstilles med appen. (⇒ 10.)

5. Dato:

Indstilling af den aktuelle dato. Den indstillede dato skal stemme overens med den faktiske kalenderdato for at forhindre, at robotplæneklipperen starter en uønsket græsslåning.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Datoen kan også indstilles med appen. (⇒ 10.)

6. Datoformat:

Indstilling af det ønskede datoformat.



7. Sprog:

Indstil det ønskede displaysprog. Som standard er det sprog indstillet, som blev valgt ved den første installation.



8. Kontrast:

Displaykontrasten kan indstilles efter behov.



9. Energimodus

(RMI 632 C, RMI 632 PC):



Ved **Standard** er robotplæneklipperen altid forbundet med internettet og kan hentes med appen. (⇒ 10.)

Ved **ECO** deaktiveres radiotrafikken for at reducere energiforbruget under pauser, robotplæneklipperen kan så ikke hentes med appen. I appen vises de senest tilgængelige data.

11.11 Indstil regnsensor

Ved indstilling af 5-trins-sensoren trykkes styrekrydset mod venstre eller højre. Den aktuelle værdi vises med en streggrafik i menuen "Indstillinger".



Det påvirker, hvis indstillingen flytter sig

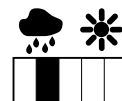
- Regnsensorens følsomhed,
- Den tid, hvor robotplæneklipperen skal vente på, at sensoroverfladen tørrer efter regn.

Ved indstilling af **middel følsomhed** er

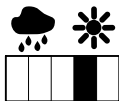
robotplæneklipperen indstillet til brug under normale forhold.



Flyt bjælken længere **mod venstre** til græsslåning i mere fugtigt vejr. Når den står helt til venstre, slår robotplæneklipperen også græsset i vådt vejr, og græsslåningen afbrydes ikke, selvom der kommer regndråber på sensoren.



Flyt bjælken længere **mod højre** til græsslåning i mindre fugtigt vejr. Når den står helt til højre, slår robotplæneklipperen kun græsset, når regnsensoren er fuldstændig tør.



11.12 Indstil statusvisning

Vælg venstre eller højre visning med styrekrydset, og bekræft med OK for at konfigurere statusvisningen.

Ladetilstand:

Visning af batterisymbolet sammen med ladetilstanden i procent



Resttid:

Resterende klippetid i indeværende uge i timer og minutter. Denne indstilling kan kun foretages ved græsslåningsplan "Dynamisk".



Kl. og dato:

Aktuelt klokkeslæt og aktuel dato



Starttid:

Start på næste planlagte græsslåning. Ved en løbende aktiv tid vises teksten "aktiv".



Græsslåninger:

Antal udførte græsslåninger



Græsslå.timer:

Varigheden af alle hidtil udførte græsslåninger



Strækning:

Tilbagelagt strækning i alt



Net

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Signalstyrken for mobilforbindelsen med netværksidentifikation. Et lille x



eller et spørgsmålstegn viser, at robotplæneklipperen ikke har forbindelse til internettet. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)

GPS-modtagelse (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Robotplæneklipperens GPS-kordinater. (⇒ 11.17)



11.13 Installation

1. Korridor:

Aktivering og deaktivering af forskudt hjemkørsel.

Når korridoren er aktiveret, kører robotplæneklipperen forskudt indad langs afgrænsningshegnet hjem til dockingstationen.



Der kan vælges **tre varianter**:

Fra – standardindstilling
Robotplæneklipperen kører langs afgrænsningshegnet.

Smal – 40 cm

Robotplæneklipperen kører skiftevis langs afgrænsningshegnet og 40 cm forskudt.

Bred – 40 - 80 cm

Afstanden til afgrænsningshegnet vælges tilfældigt inden for denne korridor ved hver hjemkørsel.



I forbindelse med en ekstern dockingstation samt passager og smalle steder skal der installeres **søgesløjfer** til forskudt hjemkørsel. (⇒ 12.12)

Til forskudt hjemkørsel skal den minimale hegnafstand på 2 m overholdes.

2. Startpunkter:

Robotplæneklipperen starter græsslåningen enten ved dockingstationen (standardindstilling) eller ved et startpunkt.



Startpunkterne skal defineres,

- når der skal køres målrettet hen til delområder, fordi de ikke er blevet bearbejdet tilstrækkeligt.
- ved områder, der kun kan nås via en passage. I disse delområder skal der defineres mindst et startpunkt.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Startpunkterne kan tildeles en **radius**. Når robotplæneklipperen begynder græsslåningen ved det pågældende startpunkt, slår den altid først græsset inden for cirkelfladen omkring startpunktet. Først når dette delområde er bearbejdet, fortsættes græsslåningen i det øvrige arbejdsområde.

- Indstil startpunkter (⇒ 11.14)

3. Udenomsarealer:

Frigiv udenomsarealer.



Inaktiv – Standardindstilling

Aktiv – Indstilling, når der skal slås græs på udenomsarealer. Arbejdsområdet (hovedareal/udenomsareal) skal vælges i menuen "Start". (⇒ 12.10)

4. Kantslåning:

Bestem kantslåningsfrekvensen.



Aldrig – Kanten slås aldrig.

En gang – Standardindstilling, kanten slås en gang om ugen.


To gange/Tre gange/Fire gange/Fem gange – Kanten slås to/tre/fire/fem gange om ugen.

5. Test kant:

Start kørsel i plænekanten til kontrol af korrekt udlægning af afgrænsningshegn.



Trinnet "Kontrollér installation" i installationsguiden hentes. (⇒ 9.12)

 For at kontrollere, at afgrænsningshegnudlægningen er korrekt omkring spærrefladerne, skal robotplæneklipperen placeres på arbejdsområdet med forsiden vendt mod spærrefladen, og kantskørslen skal startes.

Robotplæneklipperens hjemmeområde defineres under kantskørslen. Et allerede gemt hjemmeområde udvides ved behov. (⇒ 14.5)

6. Ny installation:

Installationsguiden startes på ny, og den eksisterende græsslåningsplan slettes. (⇒ 9.6)



11.14 Indstil startpunkter

Ved indstilling

- Indlær startpunkter


eller

- vælg det ønskede startpunkt, og definer det manuelt.

Indlær startpunkter:

Når der er trykket på OK-tasten, starter robotplæneklipperen en indlæringskørsel langs afgrænsningshegnet. Hvis den ikke allerede er i dock, kører den først til dockingstationen. Alle eksisterende startpunkter slettes.



 **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Robotplæneklipperens hjemmeområde defineres under indlæringskørslen. Et allerede gemt hjemmeområde udvides ved behov. (⇒ 14.5)

Under kørslen kan man definere op til 4 startpunkter ved at trykke på OK-tasten.

Afbyrdelse af indlæringen:

Manuelt – ved tryk på STOP-tasten.
Automatisk – ved forhindringer i arealets kant.

- Hvis indlæringskørslen afbrydes automatisk, skal afgrænsningshegnets position ændres eller forhindringerne fjernes.
- Kontrollér robotplæneklipperens position, før indlæringskørslen fortsættes. Maskinen skal enten stå på afgrænsningshegnet eller inden for arbejdsområdet med forsiden i retning af afgrænsningshegnet.


Afslutning af indlæringen:

Manuelt – efter en afbrydelse.
Automatisk – efter kørsel i dock.
De nye startpunkter lagres efter bekræftelse med OK-tasten.

Startfrekvens:

Med startfrekvensen defineres, hvor ofte en græsslåning skal påbegyndes ved startpunktet. Standardindstillingen er 2 af 10 græsslåninger (2/10) ved hvert startpunkt.

- Startfrekvensen kan efter behov ændres efter indlæring.
- Hvis indlæringsprocessen afsluttes før tid, sendes robotplæneklipperen tilbage til dockingstationen via menuen "Hjemkørsel". (⇒ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Omkring hvert startpunkt kan der efter indlæringen defineres en **radius** på 3 m til 30 m. De gemte startpunkter tildeles som standard ikke en radius.

 **Startpunkter med radius:** Hvis græsslåningen startes ved det pågældende startpunkt, slår robotplæneklipperen først delområdet inden for cirklen rundt om startpunktet. Resten af arbejdsområdet bearbejdes først derefter.

Indstil startpunkt 1 til 4 manuelt:

Beregn startpunkternes afstand fra dockingstationen, og definer startfrekvensen.

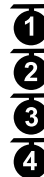
Afstanden svarer til kørestrækningen i meter fra dockingstationen til startpunktet, målt med uret.

Startfrekvensen kan ligge mellem 0 af 10 græsslåninger (0/10) og 10 af 10 græsslåninger (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Omkring startpunktet kan der fastlægges en **radius** på 3 m til 30 m.

 **Dockingstationen** er defineret som **startpunkt 0**, og som standard startes græsslåningerne der. Startfrekvensen svarer til den beregnede resterende værdi ved 10 af 10 udkørsler.



11.15 Sikkerhed

1. Maskinspærre
2. Niveau
3. GPS-beskyttelse (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Ændr PIN-kode
5. Startsignal
6. Adv.toner
7. Menutoner

8. Tastespærre

9. Kobl iMOW® + Dock

1. Maskinspærre:

Maskinspærren aktiveres med OK, hvorefter robotplæneklipperen ikke længere kan tages i brug. Robotplæneklipperen skal spærres før vedligeholdelses- og rengøringsarbejder, før transport og før kontrol. (⇒ 5.2)

- Indtast den viste tastekombination (klippe-tast og OK-tast) for at ophæve maskinspærren.



2. Niveau:

Der kan indstilles 4 forskellige sikkerhedstrin, som afhængigt af niveau aktiverer bestemte spærre- og beskyttelsesanordninger.



- **Ingen:**
Robotplæneklipperen er ubeskyttet.
- **Lavt:**
PIN-forespørg. er aktiv; koblingen af robotplæneklipperen og dockingstationen samt nulstillingen af maskinen til fabriksindstilling sker først efter indtastning af PIN-koden.
- **Mellem:**
Som "Lavt", men med aktiv tidsspærre.
- **Højt:**
Der skal altid indtastes en PIN-kode.

Anbefaling:

Indstil sikkerhedstrinnet "Lavt", "Mellem" eller "Højt".

- Vælg det ønskede niveau, og bekræft med OK. Indtast om nødvendigt den nye 4-cifrede PIN-kode.

PIN-forespørg.:

Hvis plæneklipperen vippes op i mere end 10 sekunder, vises en PIN-forespørgsel.

Hvis PIN-koden ikke indtastes inden for 1 minut, udsendes en alarmtone, og desuden deaktiveres automatikken.

Koblingsspærre:

PIN-kode-forespørgsel inden koblingen af robotplæneklipperen og dockingstationen.

Nulst.spærre:

PIN-kode-forespørgsel inden nulstilling af maskinen til fabriksindstillingerne.

Tidsspærre:

PIN-kode-forespørgsel til ændring af en indstilling, når der ikke har været indtastet en PIN-kode i over 1 måned.

Indst.beskyt.:

PIN-kode-forespørgsel, når indstillingerne ændres.

3. GPS-beskytt.

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Aktivering og deaktivering af positionsovervågningen. (⇒ 5.10)




Anbefaling:

Aktivér altid GPS-beskyttelsen. Før aktiveringen skal ejerens **mobiltelfonnummer** indlæses i appen (⇒ 10.), og sikkerhedstrinnet "Lavt", "Mellem" eller "Højt" skal indstilles på robotplæneklipperen.

4. Ændr PIN-kode:

Den 4-cifrede PIN-kode kan ændres efter behov.



 Menupunktet "Ændr PIN-kode" vises kun ved sikkerhedstrinnene "Lavt", "Mellem" eller "Højt".

- Indtast først den gamle PIN-kode, og bekræft med OK.
- Indtast den nye 4-cifrede PIN-kode, og bekræft med OK.

Anbefaling:

Notér ændret PIN-kode.

Hvis PIN-koden er blevet indtastet forkert 5 gange, skal der indtastes en 4-cifret **masterkode**, og desuden deaktiveres automatikken.

Vedrørende oprettelse af masterkoden kan du kontakte din STIHL forhandler eller henvende sig direkte til iMOW® Support på support@imow.stihl.com. Fremsend det 9-cifrede serienummer og den 4-cifrede dato, som vises i iMOW® displayet.

5. Startsignal:

Aktivering eller deaktivering af det akustiske signal, som høres, før kniven aktiveres.



6. Adv.toner:

Aktivering eller deaktivering af det akustiske signal, som høres, når robotplæneklipperen kører mod en forhindring.



7. Menutoner:

Aktivering eller deaktivering af det akustiske klik-signal, som høres, når en menu åbnes, eller et valg bekræftes med OK.



8. Tastespærre:

Hvis tastespærren er aktiveret, kan tasterne på styrekonsollen kun betjenes ved først at holde tasten **Tilbage** trykket ned og derefter trykke styrekrydset **fremad**. Tastespærren aktiveres 2 minutter efter sidste tastebetjening.



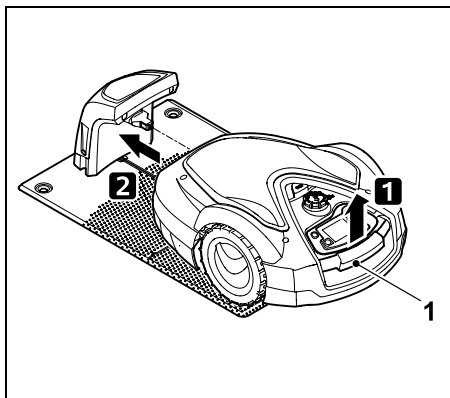
9. Kobl iMOW® + Dock:

Efter første ibrugtagning fungerer robotplæneklipperen kun sammen med den medleverede dockingstation. Efter en udskiftning af dockingstationen



eller af elektroniske komponenter i robotplæneklipperen eller for ibrugtagning af robotplæneklipperen på et andet arbejdsområde med en anden dockingstation skal robotplæneklipperen og dockingstationen kobles.

- Installer dockingstation, og tilslut afgrænsningshegn. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Løft robotplæneklipperen lidt i håndtaget (1) for at aflaste drivhjulene. Skub maskinen ind i dockingstationen støttende på forhjulene.

- Når man har trykket på OK-tasten, indtastes PIN-koden, hvorefter robotplæneklipperen søger efter hegnsignalet og gemmer dette automatisk. Proceduren tager nogle minutter. (⇒ 9.11)

i PIN-koden skal ikke indtastes, hvis sikkerhedstrinnet er "Ingen".

11.16 Service

1. Knivudskiftning:

Monteringen af en ny kniv bekræftes med OK. Tælleren nulstilles.

2. Hegnbrudssøgning:

Hvis den røde LED på dockingstationen blinker hurtigt, er der brud på afgrænsningshegnet. (⇒ 13.1)

- Søg hegnbrud (⇒ 16.7)

3. Vintersøvn:

Robotplæneklipperen indstilles i tilstanden Vintersøvn med OK-tasten. indstillingerne forbliver gemt, og klokkeslæt og dato nulstilles.

- Batteriet skal oplades helt før indstilling i Vintersøvn.
- Aktivér maskinen ved at trykke på en vilkårlig tast, når den tages i brug igen.

4. Nulst. indstillinger:

Med OK nulstilles robotplæneklipperen til fabriksindstillingerne, og installationsguiden startes på ny. (⇒ 9.6)

- Tryk på OK-tasten, og indtast PIN-koden.

i PIN-koden skal ikke indtastes, hvis sikkerhedstrinnet er "Ingen".

11.17 Oplysninger

i Oplysninger	10:32		
Meddelelser			
Regn registreret	FR 13:52		
Anbefaling	SØ 15:00		

1. Meddelelser:

Liste over alle aktive fejl, forstyrrelser og anbefalinger; visning sammen med tidspunktet for forekomsten.

Ved drift uden fejl vises teksten "Ingen meldinger". Meddelelsesdetaljerne vises ved tryk på OK-tasten. (⇒ 24.)

2. Hændelser:

Liste over robotplæneklipperens seneste aktiviteter. Hændelsesdetaljer (tillægstekst, tidspunkt og kode) vises ved tryk på OK-tasten.

i Hvis nogle aktiviteter forekommer usædvanligt ofte, står din forhandler klar med yderligere oplysninger. Fejl ved normal drift dokumenteres i meddelelserne.

3. Status iMOW®:

Oplysninger om robotplæneklipperen

- Ladetilstand: Batteriopladning i procent
- Resttid: Resterende klippetid i indeværende uge i timer og minutter. Denne indstilling kan kun foretages ved græsslåningsplan "Dynamisk".
- Dato og klokkeslæt
- Starttid: Start på næste planlagte græsslåning
- Græsslåninger: Antal afsluttede græsslåninger
- Græsslå.timer: Varighed af alle afsluttede græsslåninger i timer
- Strækning: Tilbagelagt strækning i alt i meter
- Ser.-No.: Robotplæneklipperens serienummer, som også kan aflæses på mærkepladen i rummet under styrekonsollen.

- Service:
Dato for den seneste service foretaget af STIHL-forhandleren
- Batteri:
Batteriets serienummer
- Software:
Installeret maskinsoftware

4. Plænestatus:

Oplysninger om græsplænen



- Arbejdsområde i kvadratmeter:
Værdien indtastes ved første installation eller ved en ny installation. (⇒ 9.6)
- Rundetid:
Varigheden af en runde omkring arbejdsområdet i minutter og sekunder
- Startpunkter 1 – 4:
Afstand fra det pågældende startpunkt til dockingstationen i meter, målt med uret. (⇒ 11.14)
- Omfang:
Arbejdsområdets omfang i meter
- Kantslåning:
Kantslåningsfrekvensen pr. uge (⇒ 11.13)

5. Status radiomodul (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Oplysninger om radiomodulet



- Satelliter:
Antal satellitter inden for rækkevidde
- Position:
Robotplæneklipperens aktuelle position; tilgængelig ved tilstrækkelig satellitforbindelse
- Signalstyrke:
Mobilforbindelsens signalstyrke; jo flere plus tegn (maks. "++++") der vises, desto bedre er forbindelsen.

- Net:
Netværksidentifikation bestående af landekode (MCC) og netværkskode (MNC)
- Mobilnummer:
Ejerens mobiltelefonnummer; indlæses i appen. (⇒ 10.)
- IMEI:
Radiomodulets hardwarenummer
- IMSI:
International Mobile Subscriber Identity (international identitet for mobilabonnent)
- SW:
Radiomodulets softwareversion
- Ser.-No.:
Radiomodulets serienummer
- Modem SN:
Modemets serienummer

12. Afgrænsningshegn



Før udlægningen af afgrænsningshegnet, især før den første installation, læses hele kapitlet, og hegnudlægningen planlægges nøje.



Udfør den første installation med installationsguiden. (⇒ 9.6)

Hvis du har brug for hjælp, hjælper STIHL-forhandleren dig gerne med klargøringen af arbejdsområdet og installationen af afgrænsningshegnet.

Kontroller installationen før den endelige fastgørelse af afgrænsningshegnet. (⇒ 9.12) Det er som regel nødvendigt at

foretage tilpasninger af udlægningen af afgrænsningshegnet ved passager, på snævre steder eller spærreflader.

Der kan forekomme afvigelser,

- hvis robotplæneklipperens tekniske muligheder er udtømt, f.eks. ved meget lange passager eller ved udlægning i et område med metalgenstande eller over metal under græsplænen, (f. eks. vand- og strømledninger),
- hvis arbejdsområdets ændres arkitektonisk specielt med henblik på anvendelse af robotplæneklipperen.



De anførte hegnafstande i denne betjeningsvejledning passer til udlægning af afgrænsningshegnet på græsplænen overflade.

Afgrænsningshegnet kan også nedgraves i en maks. dybde af 10 (f. eks. med en udlægningmaskine).

Nedgravning i jorden påvirker som regel signalmodtagelsen, især hvis der lægges plader eller brosten ned over afgrænsningshegnet. Robotplæneklipperen kører i givet fald forskudt udad langs afgrænsningshegnet, hvilket kræver mere plads i passager, på snævre steder og ved kørsel i kanten. Tilpas om nødvendigt udlægningen af afgrænsningshegnet.

12.1 Planlæg udlægningen af afgrænsningshegnet

i Se installationseksemplerne til sidst i betjeningsvejledningen. (⇒ 27.) Installer spærreflader, passager, udenomsarealer, søgesløjfer og ekstra længder af afgrænsningshegnet i forbindelse med udlægningen af afgrænsningshegnet for at undgå senere korrektioner.

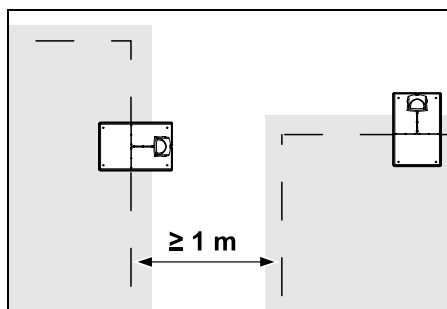
- **Dockingstationens placering**
fastlægges (⇒ 9.1)
- Fjern **forhindringer** på arealet, eller lav spærreflader. (⇒ 12.9)
- **Afgrænsningshegn:**
Afgrensningsshegnet skal udlægges i en lukket sløjfe omkring hele arbejdsområdet.
Maksimal længde:
500 m

i Ved mindre arbejdsområder med en hegnlængde på mindre end 80 m skal tilbehøret AKM 100 installeres sammen med afgrænsningshegnet. (⇒ 9.9)

- **Passager og udenomsarealer:**
Til græsslåning med automatik forbindes alle områder på arbejdsområdet med **passager**. (⇒ 12.11)
Hvis der ikke er tilstrækkelig plads, skal der indrettes **udenomsarealer**. (⇒ 12.10)
- Ved udlægningen af afgrænsningshegnet skal **afstandene** overholdes (⇒ 12.5):
ved tilstødende farbare arealer (niveauforskel mindre end +/- 1 cm,

f.eks. gangstier): **0 cm**
ved passager: **27 cm**
ved høje forhindringer (f.eks. mure, træer): **33 cm**
minimumsafstand ved smalle steder: **54 cm**
ved vand og steder med potentiel nedstyrtningsfare (kanter, afsatser): **100 cm**

- **Hjørner:**
Undgå udlægning i spidse vinkler (mindre end 90°)
- **Søgesløjfer:**
Når der skal gøres brug af forskudt hjemkørsel (korridor), skal der installeres søgesløjfer ved passager og ved den eksterne dockingstation. (⇒ 12.12)
- **Ekstra længder af afgrænsningshegn:**
For at sikre, at udlægningen af afgrænsningshegnet efterfølgende nemt kan ændres, bør der installeres flere ekstra længder af afgrænsningshegnet. (⇒ 12.15)



Arbejdsområderne må ikke overlape hinanden. Der skal holdes en minimumsafstand på **≥ 1 m** mellem afgrænsningshegnene på to arbejdsområder.

i Opviklede overskydende dele af afgrænsningshegnet kan forårsage fejl og skal fjernes.

12.2 Lav en skitse over arbejdsområdet



Ved installationen af robotplæneklipperen og af dockingstationen anbefaler vi, at der udfærdiges en skitse over arbejdsområdet. I starten af denne betjeningsvejledningen forefindes en side til dette formål.
Denne skitse skal opdateres ved senere ændringer.

Skitsens indhold:

- **Arbejdsområdets konturer** med vigtige forhindringer, grænser og eventuelle spærreflader, hvor robotplæneklipperen ikke må arbejde. (⇒ 27.)
- Placeringen af **dockingstationen** (⇒ 9.8)
- Placeringen af **afgrænsningshegnet**
Afgrensningsshegnet gror ned i jorden efter kort tid og er ikke længere synligt. Noter især udlægningen af hegnet omkring forhindringer. (⇒ 12.3)
- Placeringen på **forbinderne**
De anvendte forbinderne er ikke længere synlige efter ganske kort tid. Noter deres placering, således at de kan udskiftes efter behov. (⇒ 12.16)

12.3 Udlæg af afgrænsningshegnet

i Brug kun originale fastgørelsessøm og afgrænsningshegn. **Installationssæt** med det nødvendige installationsmateriale fås som tilbehør hos STIHL-forhandleren. (⇒ 18.)

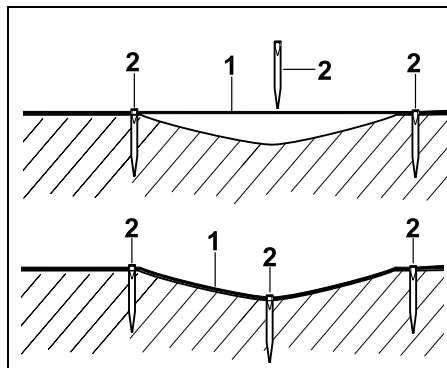
Udlægningsretningen (med eller mod uret) er helt valgfri.

Fastgørelsessøm må aldrig trækkes op ved hjælp af afgrænsningshegnet – anvend altid et egnet værktøj (f.eks. en universalsantag).

Notér afgrænsningshegnets forløb på en skitse. (⇒ 12.2)



- Installer dockingstation. (⇒ 9.8)
- Udlæg afgrænsningshegnet udgående fra dockingstationen omkring arbejdsområdet og omkring eventuelle (⇒ 12.9) forhindringer, og fastgør det til jorden med fastgørelsessøm. Kontrollér afstande ved hjælp af iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)
Følg anvisningerne i kapitlet "Første installation". (⇒ 9.9)
- Tilslut afgrænsningshegn. (⇒ 9.10)

i **Bemærk:** For at undgå hegnbrud må spændingen på afgrænsningshegnet ikke være for stor. Især ved udlægning med en hegnudlægningsmaskine er det vigtigt at sørge for, at afgrænsningshegnet kører løst på spolen.

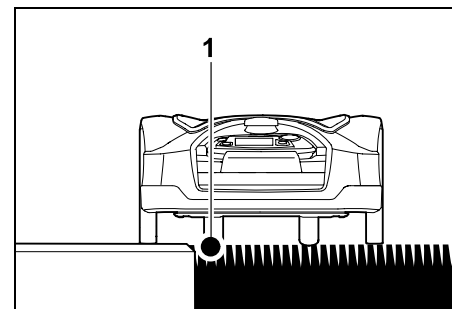


Afgrænsningshegnet (1) udlægges over jorden og fastgøres med fastgørelsessøm (2) ved ujævnheder. Derved forhindres, at hegnet skæres over af kniven.

12.4 Tilslut afgrænsningshegn

- Træk netstikket ud, og tag derefter dockingstationens afskærmning af. 
- Læg afgrænsningshegnet i bundpladens kabelføring, før det gennem soklen, afisolér enderne og slut det til dockingstationen. Vær opmærksom på anvisningerne i kapitlet "Første installation". (⇒ 9.10)
- Monter dockingstationens afskærmning, og slut derefter netstikket til. 
- Ktrl. hegnsignal. (⇒ 11.13)
- Kontrollér kørsel i dock. (⇒ 15.7)
Korriger om nødvendigt placeringen af afgrænsningshegnet ved dockingstationen.

12.5 Hegnafstande – anvend iMOW® Ruler



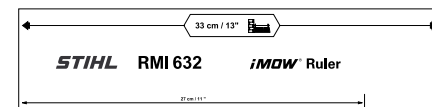
Langs farbare forhindringer som terrasser og farbare veje kan afgrænsningshegnet (1) udlægges **uden afstand**. Robotplæneklipperen kører så uden for arbejdsområdet med det ene baghjul.

Maks. niveauforskel til græssets vækstlag: **+/- 1 cm**

i Ved pleje af plænekanten skal man sørge for, at afgrænsningshegnet ikke beskadiges. Ved behov kan afgrænsningshegnet installeres med lidt afstand (2 - 3 cm) til plænekanten.

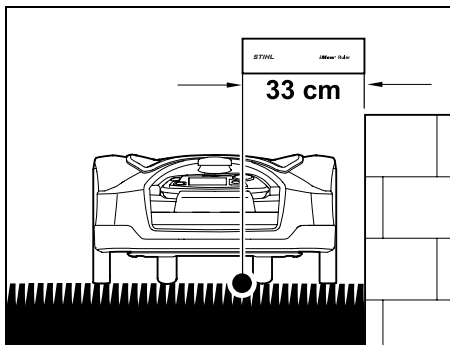
Mål hegnafstande med iMOW® Ruler:

For at sikre, at afgrænsningshegnet udlægges med den rigtige afstand til arealets kant og til forhindringer, skal iMOW® Ruler anvendes til afstandsmåling.



Høj forhindring:

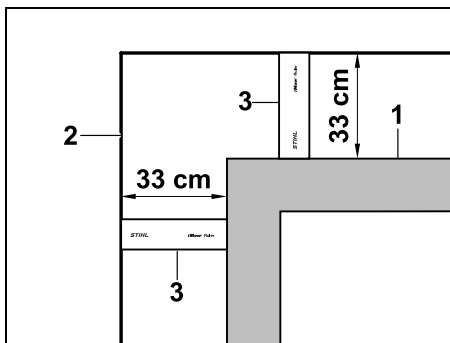
Afstand mellem en høj forhindring og afgrænsningshegnet.



Robotplæneklipperen skal køre inden for arbejdsområdets grænser og må ikke berøre forhindringen.

På grund af afstanden 33 cm kører robotplæneklipperen rundt om en høj forhindring langs afgrænsningshegnet i hjørnet uden at støde ind i den.

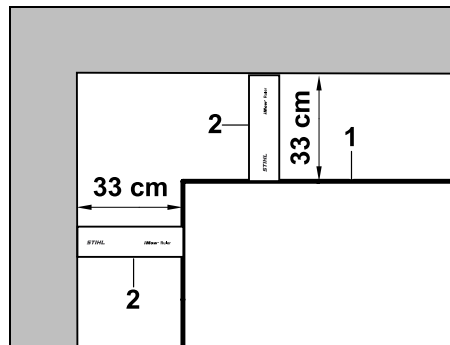
Hegnudlægning omkring høje forhindringer:



Ved udlægning omkring høje forhindringer (1) som f.eks. murhjørner eller højbede skal hegnafstanden overholdes nøjagtigt i hjørnerne, så robotplæneklipperen ikke

støjer forhindringen. Udlæg afgrænsningshegnet (2) ved hjælp af iMOW® Ruler (3) som vist på billedet..

Hegnafstand: 33 cm

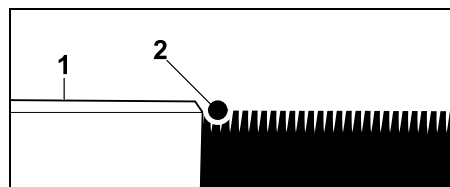


Mål hegnafstanden med iMOW® Ruler (2) ved udlægning af afgrænsningshegnet (1) ved den indvendige kant af en høj forhindring.

Hegnafstand: 33 cm

Mål højden på forhindringer:

Robotplæneklipperen kan køre på tilstødende områder som f.eks. veje, hvis den niveauforskel, der skal overvindes, er mindre end +/- 1 cm.

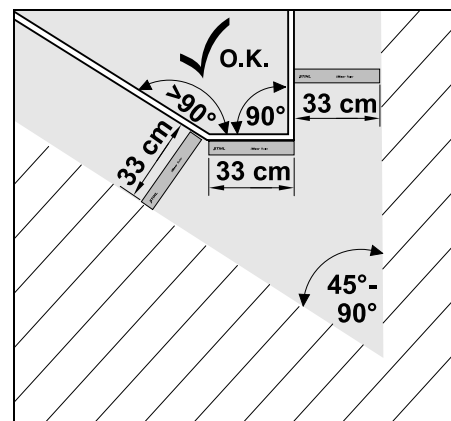


Højdeforskel til farbar forhindring (1) er mindre end +/- 1 cm: Udlæg afgrænsningshegnet (2) uden afstand til forhindringen.



Indstil om nødvendig **klippehøjden** således, at robotplæneklipperen ikke støder på forhindringer med klippeanordningen. Hvis den mindste klippehøjde indstilles, kan robotplæneklipperen derfor kun overvinde niveauforskelle, der er mindre end den angivne.

12.6 Spidse hjørner



I spidse plænehjørner (45° - 90°) udlægges afgrænsningshegnet som vist på billedet. Ved begge vinkler skal der være en afstand på mindst 33 cm for at robotplæneklipperen kan køre i plænekanten.

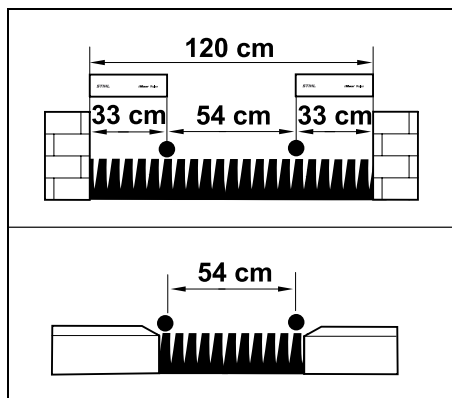
Hjørner, der er under 45°, skal ikke medtages ved hegnudlægningen.

12.7 Smalle steder

i Hvis der er installeret smalle steder i arbejdsområdet, skal forskudt hjemkørsel (korridor) deaktiveres (⇒ 11.13) eller søgesløjfer installeres. (⇒ 12.12)

Robotplæneklipperen kører automatisk alle smalle steder, så længe den minimale hegnafstand overholdes. Smalere steder på arbejdsområder skal afgrænses med udlægning af afgrænsningshegnet.

Hvis to arbejdsområder er forbundet med hinanden via et farbart, smalt område, kan der installeres en passage. (⇒ 12.11)



Minimumshegnafstanden er **54 cm**.

Dette giver følgende pladsbehov ved **smalle steder**:

- mellem høje forhindringer med en højde på over +/- 1 cm (f.eks. en mur) **120 cm**,
- mellem tilstødende farbare områder med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm (f.eks. en gangsti) **54 cm**.

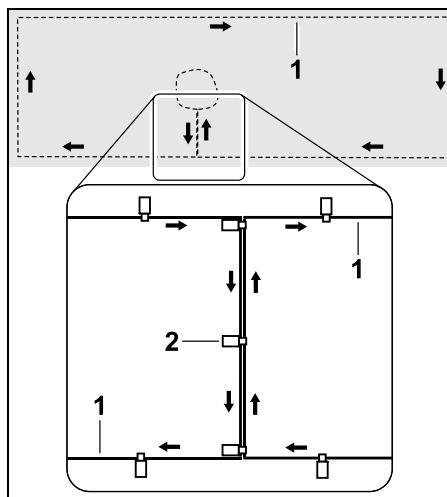
12.8 Installer forbindelsesstrækninger

Robotplæneklipperen ignorerer afgrænsningshegnets signal, når hegnet udlægges meget tæt og parallelt. Der skal installeres forbindelsesstrækninger,

- hvis der skal installeres udenomsarealer. (⇒ 12.10)
- hvis der er behov for spærreflader. (⇒ 12.9)

i STIHL anbefaler, at der udlægges forbindelsesstrækninger sammen med de pågældende spærreflader eller udenomsarealer i forbindelse med afgrænsningshegnudlægningen.

Ved efterfølgende installation skal hegnsløjfen skæres over, og forbindelsesstrækninger skal derefter integreres via de medleverede forbindere. (⇒ 12.16)



Afgrænsningshegnet (1) udlægges parallelt i forbindelsesstrækninger, og hegnet må ikke krydse sig selv og skal ligge tæt. Forbindelsesstrækningen fastgøres til jorden med et tilstrækkeligt antal fastgørelsessøm (2).

12.9 Spærreflader

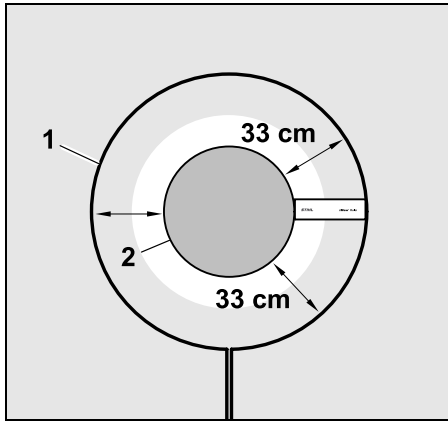
Der skal installeres spærreflader

- omkring forhindringer, som robotplæneklipperen ikke må berøre,
- omkring forhindringer, der ikke er tilstrækkeligt stabile,
- omkring forhindringer, der er for lave. Minimumshøjde: 10 cm

STIHL anbefaler,

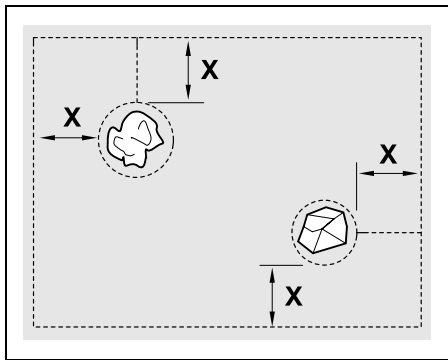
- at forhindringer afgrænses med spærreflader eller fjernes,
- at spærreflader kontrolleres efter første installation eller efter ændringer i hegnudlægningen ved hjælp af kommandoen "Test kant". (⇒ 11.13)

Afstand til udlægning af afgrænsningshegnet omkring en spærreflade: **33 cm**



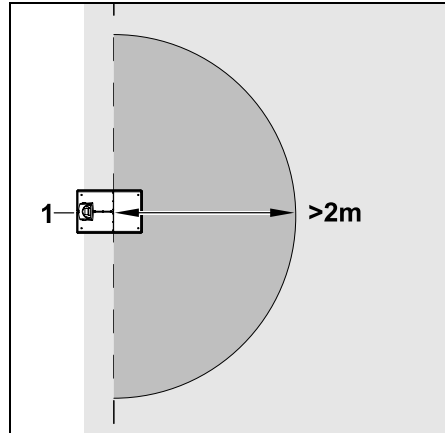
Robotplæneklipperen kører uden om forhindringen (2) langs afgrænsningshegnet (1) uden at støde ind i den.

For at sikre en stabil drift skal spærrefladerne være runde, og der bør ikke anvendes ovale, firkantede eller indadbuende former.

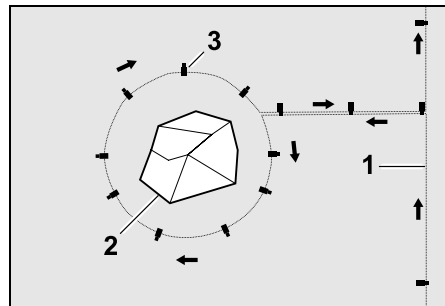


Spærreflader skal have en **minimumsdiameter** på 66 cm. **Afstanden til kantsløjfen (X)** skal være større end 54 cm.

i Anbefaling:
Spærreflader skal have en maks. diameter på 2-3 m.



For at sikre, at robotplæneklipperen frit kan køres i dockingstation, må der ikke installeres spærreflader i en omkreds på mindst **2 m** omkring dockingstationen (1).

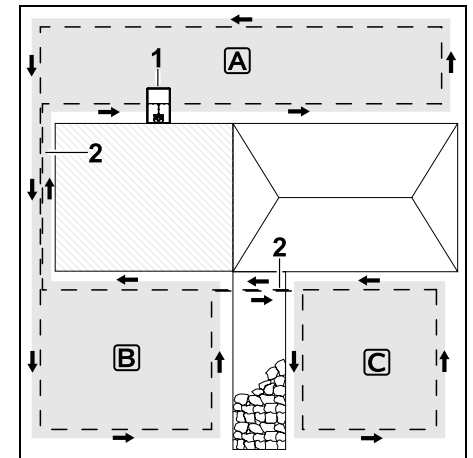


Før afgrænsningshegnet (1) fra omkransningen til forhindringen, udlæg det med en korrekte afstand (anvend iMOW® Ruler) omkring forhindringen (2), og fastgør det til jorden med et tilstrækkeligt antal fastgørelsessøm (3). Udlæg derefter afgrænsningshegn tilbage til omkransningen.

Mellem forhindringen og omkransningen skal afgrænsningshegn udlægges **parallelt ved siden af hinanden** i en forbindelsesstrækning. Det er i den forbindelse vigtigt, at udlægningsretningen omkring spærrefladerne overholdes (⇒ 12.8)

12.10 Udenomsarealer

Udenomsarealer er områder af arbejdsområdet, som robotplæneklipperen **ikke kan bearbejde fuldautomatisk**, fordi der ikke er adgang hertil. På denne måde kan flere separate arbejdsområder omkranses af et sammenhængende afgrænsningshegn. Robotplæneklipperen skal manuelt bringes fra et arbejdsområde til et andet. Græsslåningen udløses i menuen "Start" (⇒ 11.5).



Dockingstationen (1) installeres i arbejdsområdet **A**, og dette bearbejdes fuldautomatisk i henhold til græsslåningsplanen. Udenomsarealerne **B** og **C** er via forbindelsesstrækninger (2) forbundet

med arbejdsområdet **A**. På alle arealer skal afgrænsningshegnet udlægges i den samme retning – afgrænsningshegnet må ikke krydse sig selv i forbindelsesstrækningerne.

- Aktivér udenomsarealer i menuen "Mere – Indstillinger – Installation". (⇒ 11.13)

12.11 Passager

Hvis robotplæneklipperen skal slå græsset på flere arbejdsråder (f.eks. arbejdsråder foran og bag huset), kan der installeres en passage, der forbinder disse. På denne måde er det muligt at bearbejde alle arbejdsråder **automatisk**.

i Græsset i passager slås kun ved kørsel langs afgrænsningshegnet. Efter behov aktiveres automatisk kantslåning, eller også slås græsset i passagen manuelt med jævne mellemrum. (⇒ 15.6), (⇒ 11.13)

Hvis der er installeret passager i arbejdsområdet, skal forskudt hjemkørsel (korridor) deaktiveres (⇒ 11.13) eller søgesløjfer installeres. (⇒ 12.12)

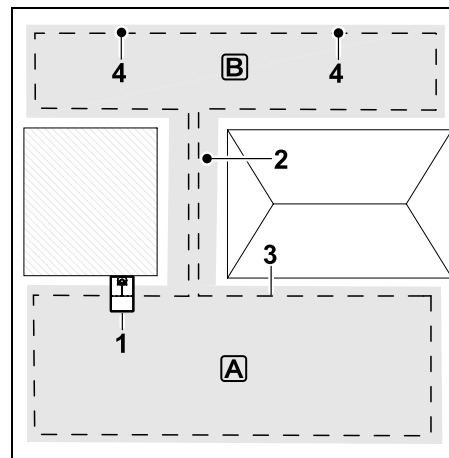
De anførte hegnafstande og passageskabelonen passer til udlægning af afgrænsningshegnet på græsplænen overflade. Hvis afgrænsningshegnet udlægges meget dybt, f.eks. under stenbelægning, gælder der andre mål. Kontrollér funktionen, og tilpas om nødvendigt hegnudlægningen.

Forudsætninger:

- **Minimumsbredde** (pladsbehov): mellem faste forhindringer: 108 cm mellem farbare veje: 27 cm.

i I længere passager skal der beregnes lidt mere plads, afhængigt af jordens beskaffenhed. Længere passager skal så vidt muligt altid installeres midt imellem forhindringer.

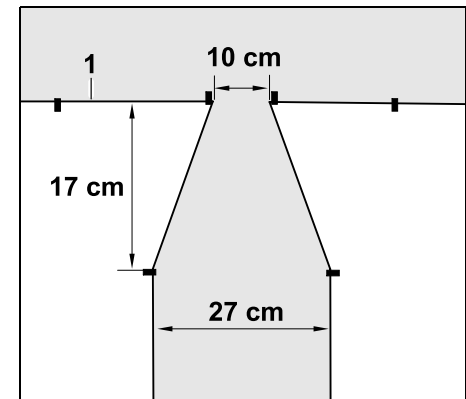
- Passage er fri for forhindringer.
- I det andet arbejdsområde defineres der mindst 1 **startpunkt**. (⇒ 11.14)



Dockingstationen (1) installeres i arbejdsområde **A**. Arbejdsområde **B** er forbundet med arbejdsområde **A** via en passage (2). Robotplæneklipperen kan uhindret køre på afgrænsningshegnet (3). Der er defineret startpunkter (4) til bearbejdning af arbejdsområde **B**. (⇒ 11.14)

De enkelte græsslåninger startes, afhængigt af indstillingen (startfrekvens), ved startpunkterne.

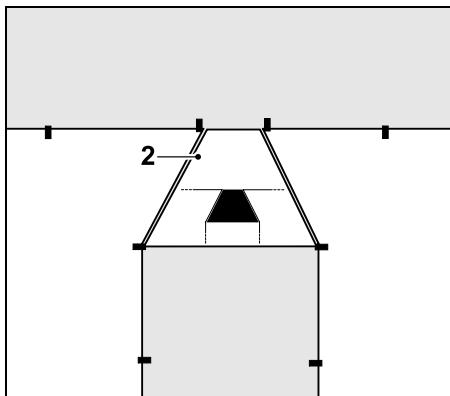
Starten og afslutningen på passagen:



Ved starten og afslutningen af en passage skal afgrænsningshegnet (1) udlægges tragtføret som vist på billedet. Med denne installation undgås, at robotplæneklipperen utilsigtet kører ind i passagen under græsslåningen.

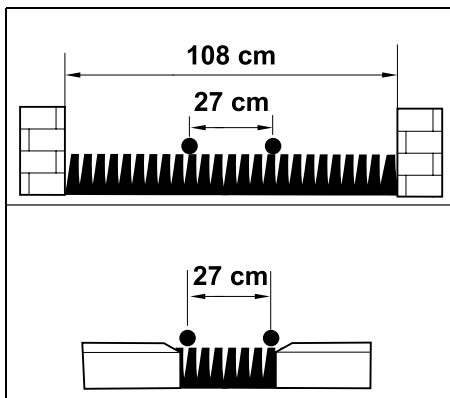
i Målene afhænger i høj grad af miljøet og terrænet. Ved passager med en tragtføret start eller afslutning skal det altid kontrolleres, om robotplæneklipperen kan komme igennem.

Til venstre og højre for passageindgangen skal afgrænsningshegnet udlægges en maskinlængde ligeud.



Anvend den medfølgende passageskabelon (2) ved installationen af den tragtformede ind- og udkørsel.

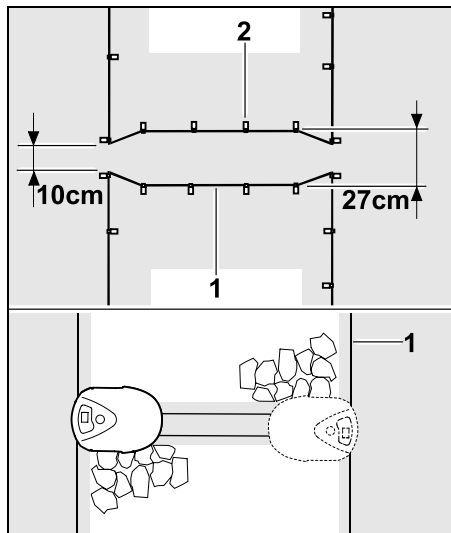
Installer passage:



Hegnafstand i passage: **27 cm**

Dette giver følgende pladsbehov:

- mellem høje forhindringer (1 cm – f.eks. mure):
108 cm,
- mellem fortove eller farbare områder med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm højde:
27 cm.



I passage udlægges afgrænsningshegnet (1) parallelt og fastgøres på jorden med et tilstrækkeligt antal fastgørelsessøm (2). Ved starten og afslutningen af passagen anbefales det også at installere en tragtformet ind- og udkørsel.

12.12 Søgesløjfer til forskudt hjemkørsel.

Hvis den forskudte hjemkørsel aktiveres, skal der laves søgesløjfer i følgende tilfælde:

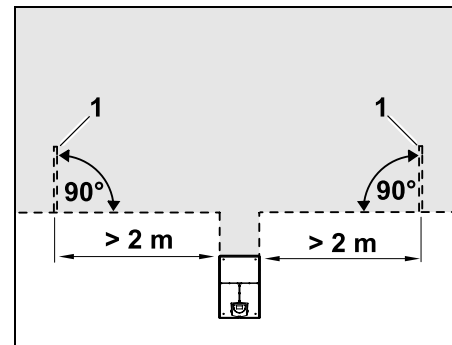
- Hvis der er installeret en ekstern dockingstation
- eller
- Hvis der er passage eller smalle steder i arbejdsområdet.

Funktionsmåde:

Hvis robotplæneklipperen følger afgrænsningshegnet forskudt indad, kører

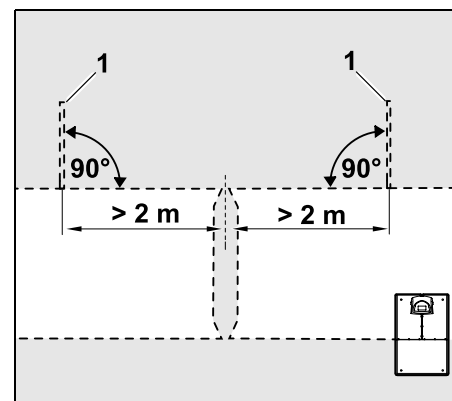
den over en af søgesløjferne i forbindelse med denne hjemkørsel. Den kører derefter til afgrænsningshegnet og videre til dockingstationen.

Søgesløjfer ved en ekstern dockingstation:



Til venstre og højre for tilkørslen til den eksterne dockingstation skal der installeres to søgesløjfer(1) i en vinkel på 90° i forhold til afgrænsningshegnet. Minimumsafstand til tilkørslen: **2 m**

Søgesløjfer ved passage:



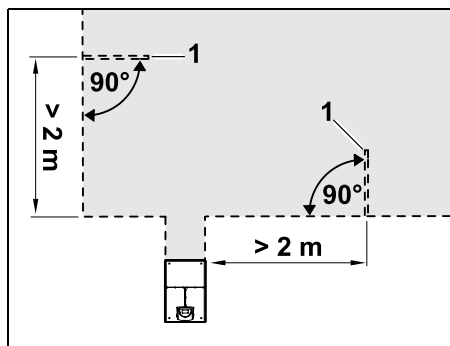
Til venstre og højre for indkørslen til passagen skal der installeres to søgesløjfer(1) i en vinkel på 90° i forhold

til afgrænsningshegnet og altid i den del af arbejdsområdet, der kun kan nå via en passage.

Minimumsafstand til indkørslen til passagen: **2 m**

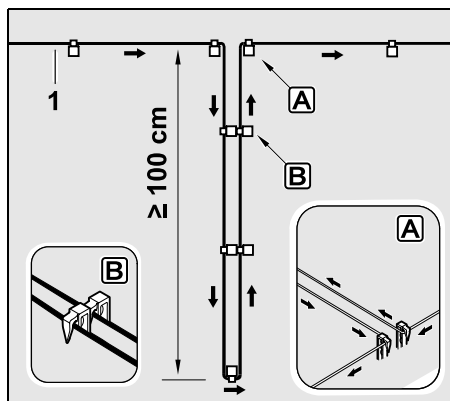
i Hvis der er installeret flere passager efter hinanden, skal der installeres søgesløjfer i hver af de berørte arbejdsområder.

Installation af en søgesløjfe:



Der må ikke installeres søgesløjfer i nærheden af hjørner.

Minimumsafstand til hjørner: **2 m**



Installer søgesløjfer i græsplænen som vist på billedet. Afgrænsningshegnet(1) skal fastgøres i kanten **A** med to fastgørelsessøm i jorden og må ikke krydses.

Minimumslængde: **100 cm**

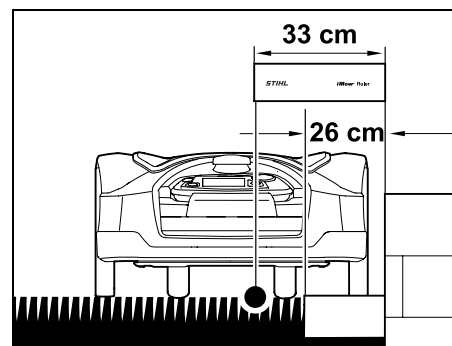
Hegnudlægning søm ved søm **B**

- Fastgør søgesløjfen med et tilstrækkeligt antal fastgørelsessøm i jorden.

12.13 Nøjagtig græsslåning af kanter

i Langs høje forhindringer opstår der en op til 26 cm bred stribe med græs, der ikke bliver slået. Ved behov kan der lægges kantsten omkring høje forhindringer.

Minimumsbredde for kantsten:



Udlæg afgrænsningshegnet med 33 cm afstand til forhindringen. For at plænekanten kan slås fuldstændigt, skal kantstenene være mindst 26 cm brede. Hvis der lægges bredere kantsten, bearbejdes plænekanten endnu mere nøjagtigt.

12.14 Faldende terræn langs afgrænsningshegnet



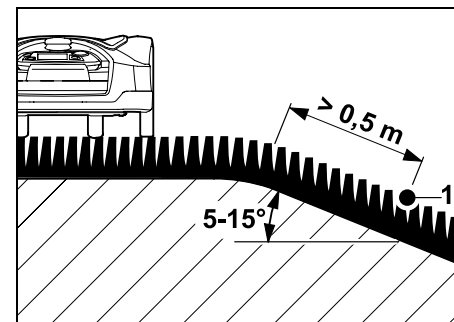
Bemærk:

Til en robust installation anbefales det, at afgrænsningshegnet maks. udlægges på terrænhældninger på op til 10° (17 %). Hegnet kan udlægges på en hældning på op til 15° (27 %), men dette kan medføre betydeligt mere arbejde og tilpasning af hegnudlægningen. Hældninger skal desuden markeres tydeligt i haveskitsen.

For at robotplæneklipperen kan slå en skrånende del af arbejdsområdet (op til 15° hældning) automatisk og uden forstyrrelser, skal afgrænsningshegnet installeres på skråningen med en minimumsafstand til kanten af terrænet.

Ved vand og steder med potentiel nedstyrtningsfare som kanter og afsatser skal der holdes en afstand på mindst **100 cm**.

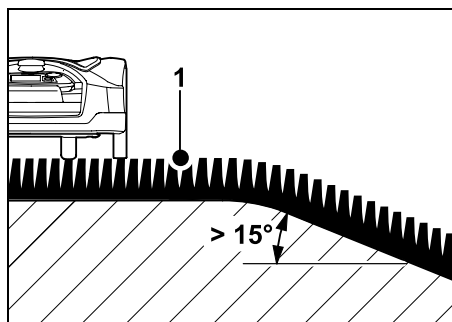
Skrånende område med en hældning på 5° - 15°:



Hvis en del af arbejdsområdet skråner med en hældning på 5° - 15°, kan afgrænsningshegnet udlægges bag kanten af terrænet på den skrånende del

som vist på billedet. Minimumsafstanden (0,5 m) fra kanten af terrænet til afgrænsningshegnet skal tages i betragtning for at sikre, at robotplæneklipperen kører uden forstyrrelser.

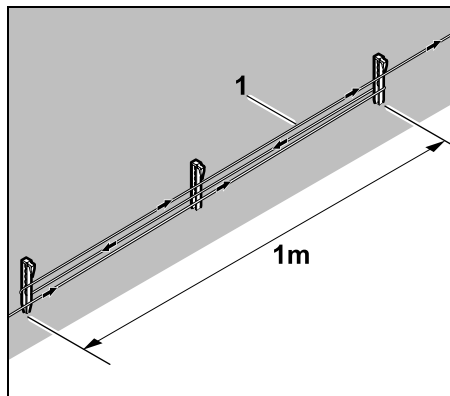
Skrånende område med en hældning på > 15°:



Hvis en del af arbejdsområdet skråner med en hældning på > 15°, hvor der skal udlægges afgrænsningshegn, anbefales det at udlægge afgrænsningshegnet (1) på den plane flade ovenfor kanten af terrænet som vist på billedet. Kanten af terrænet og det skrånende område slås ikke.

12.15 Installer ekstra længder af afgrænsningshegn

Ekstra længder af afgrænsningshegnet, der er installeret med regelmæssig afstand, gør det nemmere at foretage nødvendige korrektioner f.eks. for efterfølgende at ændre dockingstationens position eller afgrænsningshegnets forløb. Der bør især installeres ekstra længder af afgrænsningshegnet i nærheden af vanskelige passager.

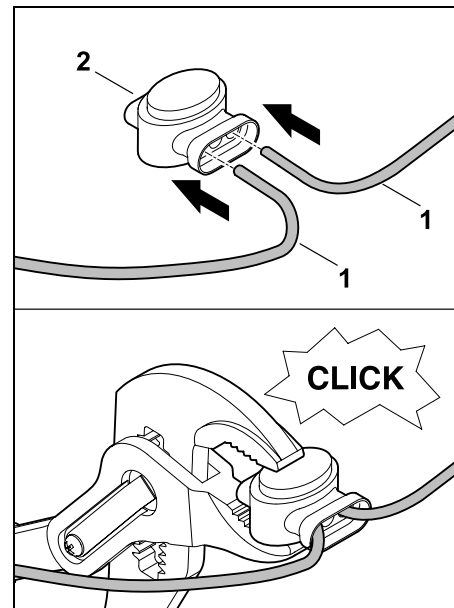


Udlæg afgrænsningshegnet (1) i en længde på ca. 1 m mellem 2 fastgørelsessøm som vist på billedet. Fastgør ekstra længder af afgrænsningshegnet til jorden i midten med et ekstra fastgørelsessøm.

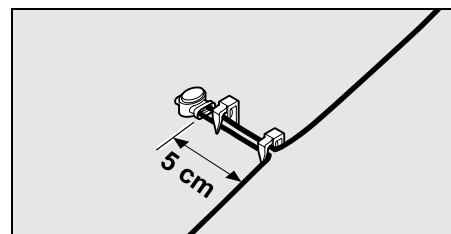
12.16 Anvend forbindere

Ved forlængelse af afgrænsningshegnet eller til forbindelse af løse hegnender må man kun anvende de gelfyldte forbindere, der fås som tilbehør. Disse forhindrer for tidlig slitage (f.eks. korrosion på hegnenderne) og garanterer en optimal forbindelse.

Notér placeringen af forbinderne i skitsen over arbejdsområdet. (⇒ 12.2)




Stik løse, ikke afisolerede hegnender (1) helt ind i forbinderne (2). Tryk forbinderne sammen med en egnet tang – sørg for, at de går i korrekt indgreb.



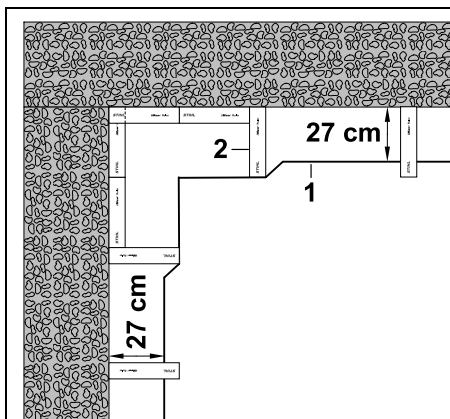
Til trækafastning fastgøres afgrænsningshegnet på jorden med to fastgørelsessøm som vist på billedet.

12.17 Smalle kantafstande

Hegnafstanden til en høj forhindring kan reduceres til **27 cm** på en lige strækning (ikke i hjørner). Dette giver et større område, hvor der er slået græs. Ved kørsel i plænekanten (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) skal man sørge for tilstrækkelig afstand (min. 5 cm) mellem robotplæneklipperen og forhindringerne. I givet fald skal hegnafstanden til forhindringerne øges.

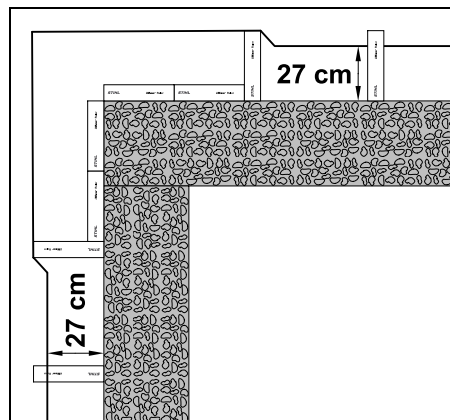
 Smalle kantafstande skal markeres i haveskitsen. (⇒ 12.2)

Smalle kantafstande ved den indvendige kant:



Udlæg afgrænsningshegnet (1) ved den indvendige kant som vist på billedet. Brug iMOW® Ruler (2).

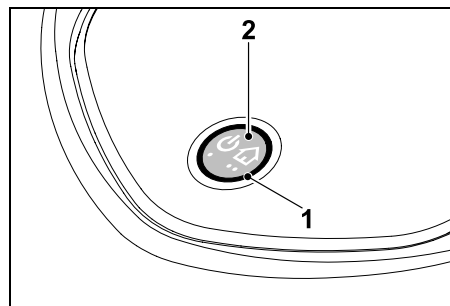
Smalle kantafstande ved den udvendige kant:



Udlæg afgrænsningshegnet (1) ved den udvendige kant som vist på billedet. Brug iMOW® Ruler (2).

13. Dockingstation

13.1 Betjeningsdele til dockingsstation



En ringformet, rød lysdiode (1) viser statussen for dockingsstationen og hegnsignalet.

Tastens funktioner (2):

- Tænd og sluk dockingsstationen
- Aktiver hjemkald
- Aktiver hegnbrudssøgning

Lysdiode lyser ikke:

- Dockingsstation og hegnsignal er slukket.

Lysdioden lyser vedvarende:

- Dockingsstation og hegnsignal er tændt.
- Robotplæneklipperen er ikke kørt i dock.

Lysdioden blinker langsomt (2 sekunder tændt – så kortvarigt slukket):

- Robotplæneklipperen er i dockingsstationen, batteriet oplades om nødvendigt.
- Dockingsstation og hegnsignal er tændt.

Lysdioden blinker hurtigt:

- Afgrænsningshegnet er afbrudt – der er hegnbrud, eller hegnet er ikke tilsluttet korrekt til dockingsstationen. (⇒ 16.7)

Lysdioden lyser i 3 sekunder, efterfulgt af 1 sekunds pause:

- Hjemkald er blevet aktiveret.

Lysdioden blinker 3 gange kortvarigt, 3 gange langvarigt, 3 gange kortvarigt, efterfulgt af ca. 5 sekunders pause (SOS-signal):

- Fejl i dockingsstationen.

Tænd og sluk dockingsstation:

I automatisk tilstand sker aktivering og deaktivering automatisk.




Når robotplæneklipperen ikke er kørt i dockingsstation, aktiveres dockingsstationen med **et kort tastetryk**. Hegnsignalet er

aktivt i 48 timer, såfremt robotplæneklipperen ikke forinden er kørt i dockingstationen.

Dockingstationen slukkes ved at holde tasten trykket ind i **2 sekunder**.

Aktiver hjemkald:

Tryk 2 gange kort på tasten inden for 2 sekunder under græsslåningen.  Robotplæneklipperen afslutter den igangværende græsslåning, søger efter afgrænsningshegnet og vender tilbage til dockingstationen for at oplade batteriet. I den igangværende aktive tid udføres der ikke flere græsslåninger.



Hjemkald forbliver aktivt, indtil robotplæneklipperen er i dockingstationen. Med 2 tryk på tasten på dockingstationen afsluttes hjemkald også.

14. Anvisninger om græsslåning

14.1 Generelt

Robotplæneklipperen er beregnet til automatisk bearbejdning af græsplæner. Græsset holdes kort ved kontinuerlig bearbejdning. Resultatet er en flot og tæt græsplæne.

Græsplæner, som tidligere ikke er blevet slået med en konventionel plæneklipper, er først tilfredsstillende bearbejdet efter flere græsslåninger. Især ved højt græs opnås et tilfredsstillende klipperesultat først efter et par græsslåninger.

I et varmt og tørt klima bør plænen ikke holdes kort, da den ellers svides af solen og kommer til at se kedelig ud.

Klipperesultatet bliver bedre med en skarp kniv end med en sløv. Derfor bør kniven udskiftes regelmæssigt.

14.2 Granulering

Robotplæneklipperen er en granuleringsplæneklipper.

Ved granulering findeles græsstråene yderligere i klippeanordningens kabinet efter afklipning. Efterfølgende falder de tilbage i græssets vækstlag, hvor de bliver liggende og går i forrådnelse.

Det findelte afklippede affald tilføjer plænen organiske næringsstoffer og fungerer dermed som naturlig gødning. Behovet for gødning reduceres betydeligt.

14.3 Aktive tider

I græsslåningsplanen "Standard" slår robotplæneklipperen græsset i hele den aktive tid, kun afbrudt af opladninger.

I græsslåningsplanen "Dynamisk" må robotplæneklipperen til enhver tid forlade dockingstationen for at slå græsset i de aktive tider. I denne tid udføres der derfor **græsslåninger, opladninger og pauser**. Robotplæneklipperen fordeler automatisk de nødvendige græsslåninger på de tilgængelige tidsvinduer.

Ved installationen fordeles de aktive tider automatisk over hele ugen. Der tages hensyn til tidsreserver – dermed er der garanti for en optimal plænepleje, også selvom enkelte græsslåninger ikke udføres (f.eks. på grund af regn).



Der må ikke være uvedkommende i fareområdet i de aktive tider. De aktive tider skal tilpasses tilsvarende.

Vær desuden opmærksom på kommunale bestemmelser omkring anvendelse af robotplæneklippere samt bemærkningerne i kapitlet "Sikkerhed" (⇒ 6.), og ændr de aktive tider i menuen "Græsslå.plan". (⇒ 11.7)

Sørg især for at kontakte de lokale myndigheder for at oplyst, på hvilke tider af døgnet maskinen må anvendes.

14.4 Græsslåningsvariant

Klippetiden angiver, hvor mange timer pr. uge græsplænen skal slås. Denne kan forlænges eller forkortes i ugeindstillingerne (⇒ 11.7).

Klippetiden svarer til den tid, hvor robotplæneklipperen slår græsset. Perioder, hvor batteriet oplades, tæller ikke med i klippetiden.

Ved den første installation beregner robotplæneklipperen automatisk klippetiden ud fra den angivne størrelse af arbejdsområdet. Denne vejledende værdi er afstemt efter en normal plæne under tørre forhold.

Arbejdsområdets kapacitet:

Til 100 m² bruger robotplæneklipperen gennemsnitligt:

RMI 632, RMI 632 C:	70 minutter
RMI 632 P, RMI 632 PC:	65 minutter

14.5 Hjemmeområde (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Robotplæneklipperen genkender sin placering ved hjælp af den indbyggede GPS-modtager. Ved hver kantskørsel til kontrol af den korrekte afgrænsningshegnudlægning (⇒ 9.12) og ved indlæring af startpunkterne (⇒ 11.14) gemmer robotplæneklipperen koordinaterne for det vestligste, østligste, sydligste og nordligste punkt.

Dette arbejdsområde er defineret som hjemmeområdet, her må robotplæneklipperen anvendes. Ved hver gentagelse af en kantskørsel opdateres koordinaterne.

Når **GPS-beskyttelse** er aktiveret, får ejeren af maskinen besked, hvis maskinen tages i drift uden for hjemmeområdet. Desuden vises det i robotplæneklipperens display, at der skal indtastes en PIN-kode.




14.6 Manuel græsslåning

Tænd aldrig for kniven i højt græs eller i den laveste klippehøjde!

Robotplæneklipperen må kun belastes så meget, at klippemotorens omdrejningstal ikke falder væsentligt. Hvis omdrejningstallet falder, eller hvis klippemotoren kører langsommere, vælges en højere indstilling af klippehøjden.

15. Tag maskinen i brug

15.1 Forberedelse

-  Der er udarbejdet en installationsguide til den **første installation**. (⇒ 9.)
 -  Robotplæneklipperen skal oplades og anvendes ved en omgivelsestemperatur mellem +5 °C og +40 °C.
- Installer dockingstationen (⇒ 9.8)
 - Udlæg afgrænsningshegnet (⇒ 9.9), og tilslut det (⇒ 9.10)
 - Fjern fremmedlegemer (f.eks. legetøj, værktøj) fra arbejdsområdet
 - Oplad batteriet (⇒ 15.8)
 - Indstil klokkeslæt og dato (⇒ 11.10)
 - Kontrollér græsslåningsplanen, og tilpas den om nødvendigt – man skal især sikre sig, at der ikke er uvedkommende personer i fareområdet i de aktive tider. (⇒ 11.7)
-  En meget høj græsplæne slås med en konventionel plæneklipper, før robotplæneklipperen tages i brug (f.eks. efter en længere afbrydelse).

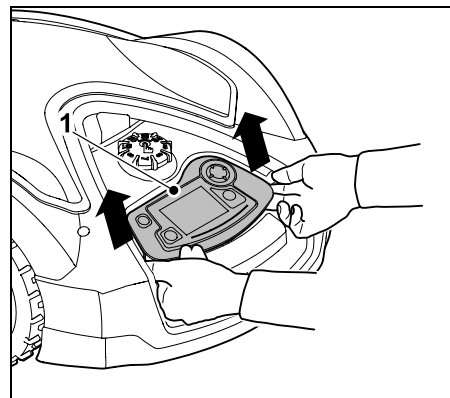
15.2 Aftag og ilæg styrekonsol

Styrekonsollen kan tages af robotplæneklipperen i forbindelse med manuel græsslåning eller f.eks. ved programmering.

Automatisk drift af robotplæneklipperen er kun mulig, når styrekonsollen er ilagt.

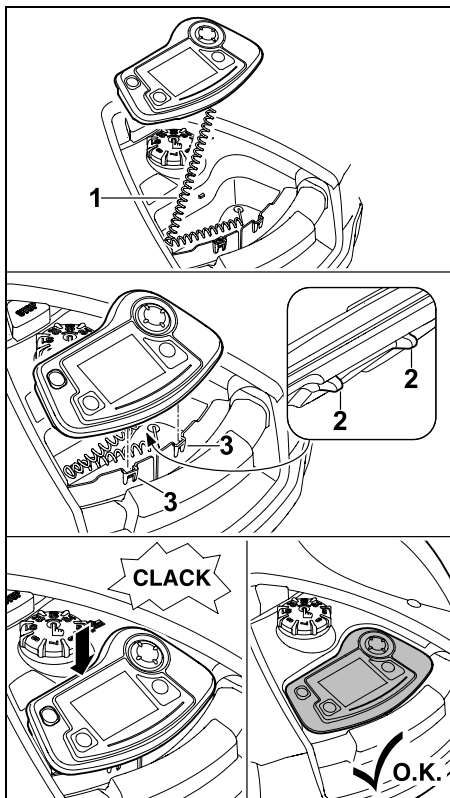
Tag styrekonsol af:

- Ved igangværende drift trykkes STOP-tasten, før styrekonsollen tages af.



Den bageste del af styrekonsollen (1) løftes med et let træk, og styrekonsollen tages af robotplæneklipperen. Den er fortsat tilsluttet maskinen via et spiralkabel.

Ilæg styrekonsole:



Anbring spiralkablet (1) i kabinetrummet. Vip styrekonsollen let bagud, sæt låsetappene (2) ind i udsparingerne i kabinettet (3), og tryk efterfølgende styrekonsollens forreste del ned og lad den gå i indgreb.

15.3 Tilpas programmeringen

Den aktuelle programmering kan ses i **Græsslå.plan** eller ved modellerne RMI 632 C, RMI 632 PC i **iMOW® appen**. (⇒ 10.)

Græsslåningsplanen beregnes ud fra

arbejdsområdet størrelse ved installationen eller oprettelsen af en ny græsslåningsplan.

De **aktive tider** og **klippetiden** kan ændres hver for sig. Ved græsslåningsplan **Standard** slår robotplæneklipperen græsset og oplader nøjagtigt inden for de aktive tider, mens de nødvendige græsslåninger automatisk fordeles mellem de aktive tider ved græsslåningsplan **Dynamisk**. Der kan efter behov også være flere græsslåninger og opladninger i løbet af en aktiv tid. Der er også mulighed for automatisk at klippe arealets kant med jævne mellemrum. (⇒ 11.13)

Der er mulighed for at indstille tre forskellige aktive tider pr. dag. (⇒ 11.7)

Hvis robotplæneklipperen skal køre målrettet hen til bestemte dele af arbejdsområdet, skal der defineres specifikke startpunkter. (⇒ 11.14)

i Når græsslåningsplan **Dynamisk** er valgt, er det under visse omstændigheder (f.eks. ved godt vejr eller store tidsvinduer) ikke alle aktive tider, der anvendes.

Ændr **aktive tider**: (⇒ 11.7)

- Ekstra aktive tider til flere græsslåninger
- Tilpasning af tidsvinduer for f.eks. at undgå græsslåning om morgenen eller i løbet af natten.
- Udløsning af enkelte aktive tider, fordi arbejdsområdet f.eks. skal anvendes til en havefest.

Forlængelse af **klippetiden**: (⇒ 11.7)

- Der er områder, som ikke klippes i tilstrækkelig grad, f.eks. fordi arbejdsområdet er meget snørklet.

- Intensiv græsvækst i vækstperioden
- En særlig tæt græsplæne

Reduktion af **klippetiden**: (⇒ 11.7)

- Forringet vækst på grund af varme, kulde eller tørke

Oprettelse af en **ny græsslåningsplan**: (⇒ 11.7)

- Arbejdsområdets størrelse er blevet ændret.

Ny installation: (⇒ 9.6)


- Ny placering af dockingstationen
- Første ibrugtagning på et nyt arbejdsområde

15.4 Græsslåning med automatik

- **Aktivér automatikken**: Når automatikken er aktiveret, vises automatik-symbolet ved siden af batterisymbolet i displayet. (⇒ 11.7)
- **Start græsslåninger**: Ved græsslåningsplan **Standard** kører robotplæneklipperen ud ved start af en aktiv tid og slår græsset. Ved græsslåningsplan **Dynamisk** fordeles græsslåningerne automatisk på de tilgængelige aktive tider. (⇒ 11.7)



- Græsslåninger **afsluttet**:
Når batteriet er afladet, kører robotplæneklipperen automatisk i dockingstationen. (⇒ 15.7)
Den igangværende græsslåning kan til enhver tid afsluttes manuelt med **STOP-tasten** eller menuen "**Hjemkørsel**". (⇒ 5.1)
Aktivering af **Hjemkal**. på dockingstationen afslutter også den igangværende græsslåning straks. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Græsslåningen kan desuden afsluttes med appen – send robotplæneklipperen til dockingstationen. (⇒ 10.)

 Arbejdsområder, som robotplæneklipperen kører til via en **passage**, bearbejdes kun, hvis der er defineret startpunkter på dette område.


15.5 Græsslåning uafhængigt af aktive tider

- Robotplæneklipperen i dock aktiveres med et tastetryk. Derved aktiveres dockingstationen også.

Arbejdsområder med dockingstation:

- Græsslåning med det samme:
Hent menuen "**Start**" (⇒ 11.5) eller tryk på **klippetasten**.
Græsslåningen starter straks og udføres indtil det valgte klokkeslæt. Der kan vælges et startpunkt, hvis et sådant er oprettet.


- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Start græsslåning med appen. (⇒ 10.)
Græsslåningen starter til den valgte starttid og udføres indtil det valgte sluttidspunkt. Der kan vælges et startpunkt, hvis et sådant er oprettet.
- Manuel afslutning af græsslåning:
Den igangværende græsslåning kan til enhver tid afsluttes med **STOP-tasten** eller via menuen "**Hjemkørsel**" (⇒ 11.6). (⇒ 5.1)
Ved aktivering af **Hjemkal**. på dockingstationen afsluttes den igangværende græsslåning også straks. (⇒ 13.1)
RMI 632 C, RMI 632 PC:
Græsslåningen kan desuden afsluttes med appen – send robotplæneklipperen til dockingstationen. (⇒ 10.)

 Ved behov oplader robotplæneklipperen batteriet og fortsætter derefter græsslåningen, indtil sluttidspunktet er nået.


Udenomsarealer:

- Bær eller kør robotplæneklipperen hen til udenomsarealet.
- Aktivér udenomsareal. (⇒ 12.10)
- Græsslåning med det samme:
Hent menuen "**Start**" (⇒ 11.5) eller tryk på **klippetasten**.
Græsslåningen starter straks og udføres indtil det valgte klokkeslæt.

- Afslutning af græsslåning:
Når det valgte sluttidspunkt er nået, kører robotplæneklipperen hen til afgrænsningshegnet og standser. Bring maskinen hen til dockingstationen for at få batteriet ladet op, og bekræft den viste meddelelse. (⇒ 24.)
Den igangværende græsslåning kan til enhver tid afsluttes manuelt med **STOP-tasten**. (⇒ 5.1)

 Hvis batteriet er afladet før det valgte sluttidspunkt, afkortes græsslåningen tilsvarende.

15.6 Manuel græsslåning

 Stødsensoren og kantbegrænsningen er deaktiveret under den manuelle græsslåning.

- Oplad batteriet efter behov (⇒ 15.8)
- Tag styrekonsol af (⇒ 15.2)
- Aktivér undermenuen "**Manuel græsslåning**" i menuen "Mere" (⇒ 11.8)
- Robotplæneklipperen køres og styres med styrekrydset. 
Der kan vælges 2 hastigheder for kørsel fremad:
langsom med et let tryk på tasten,
hurtig med et fast tryk på tasten.
- Sørg for tilstrækkelig afstand til kniven, især for hænder og fødder, før kniven aktiveres – gå altid bag robotplæneklipperen. (⇒ 4.2)
- Tryk vedvarende på **OK-tasten** med højre tommelfinger for at aktivere kniven, og tryk efterfølgende på **klippetasten** med venstre tommelfinger, og slip OK-tasten. Så længe klippetasten trykkes ned, roterer kniven.  

- Ved manuel græsslåning trykkes vedvarende på klippetasten med venstre tommelfinger, mens styrekrydset betjenes med højre hånd.
- Slip klippetasten for at stoppe kniven.
- Oplad batteriet efter den manuelle græsslåning. (⇒ 15.8)

15.7 Kør robotplæneklipper i dock

Kør i dock i automatik-tilstand:

Robotplæneklipperen kører automatisk i dockingstationen, når den aktive tid er slut, eller når batteriet er afladet.

Fremtving kørsel i dock:

- Ilæg om nødvendigt styrekonsollen (⇒ 15.2)
- Aktivér om nødvendigt dockingstationen (⇒ 13.1)
- Aktivér hjemkørsel. (⇒ 11.6)
Under græsslåningen kan **Hjemkal.** også aktiveres på dockingstationen.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Send robotplæneklipperen til dockingstationen i appen. (⇒ 10.)



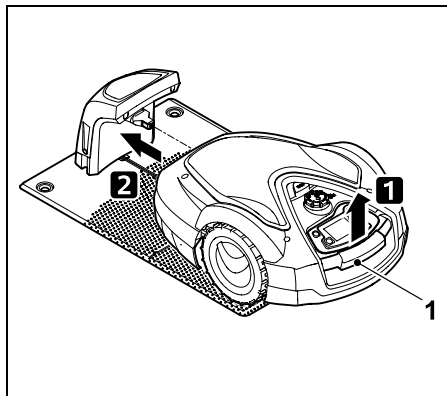
I den igangværende aktive tid udføres der ikke flere græsslåninger, når maskinen er kørt i dock.

Manuel kørsel i dock:

- Kør robotplæneklipperen i dockingstationen med styrekonsollen – tag hertil styrekonsollen af, (⇒ 15.2) og aktivér undermenuen "**Manuel græsslåning**" (⇒ 11.8) i menuen "Mere".

eller

- Kør manuelt robotplæneklipperen i dockingstationen.



Løft robotplæneklipperen lidt i håndtaget (1) for at aflaste drivhjulene. Skub maskinen ind i dockingstationen støttende på forhjulene.

- Ilæg om nødvendigt styrekonsollen (⇒ 15.2)

15.8 Oplad batteriet



Batteriet må kun oplades i dockingstationen. Batteriet må ikke afmonteres og oplades med et eksternt ladeapparat.

Automatisk opladning:

Under **græsslåningen** sker opladningen ved afslutningen af græsslåningen, når robotplæneklipperen kører i dockingstationen.

Start opladning manuelt:

- Når robotplæneklipperen har bearbejdet **udenomsarealer**, placeres den på arbejdsområdet og køres i dockingstationen. (⇒ 15.7)

- Kør robotplæneklipperen i dockingstationen efter **afbrydelse af en græsslåning**. (⇒ 15.7)
- Om nødvendigt kan robotplæneklipperens standby-tilstand afbrydes med et tryk på en tast. Opladningen starter automatisk.

Opladning:

Teksten "Batteriet oplades" vises i **statusvisningen** under opladningen.



I alle andre menuer vises et stiksymbol i stedet for batterisymbolet i displayets infoområde.



Opladningstiden varierer og afstemmes automatisk efter den næste anvendelse.



Ved problemer med opladningen vises en meddelelse herom i displayet. (⇒ 24.)

Batteriet oplades først, når en bestemt nedre spændingsgrænse er nået.

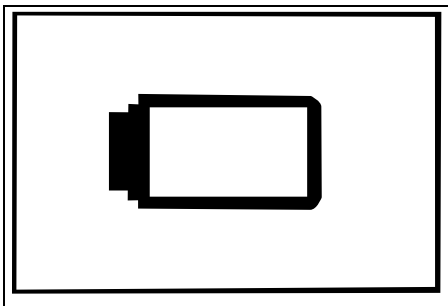
Ladetilstand:

Den aktuelle ladetilstand kan aflæses direkte i **statusvisningen**, når den relevante visning er valgt. (⇒ 11.12)



I alle andre menuer anvendes **batterisymbolet** i displayets infoområde til at vise ladetilstanden. (⇒ 11.3)





Hvis batteriopladningen er for lav, vises det pågældende batterisymbol. Stil i givet fald robotplæneklipperen til opladning i dockingstationen.

16. Vedligeholdelse

! Risiko for kvæstelser! Før vedligeholdelses- eller rengøringsarbejder på maskinen skal kapitlet "Sikkerhed" (⇒ 6.), især underkapitlet "Vedligeholdelse og reparation" (⇒ 6.9), læses grundigt igennem, og alle sikkerhedsanvisninger skal overholdes.

Aktivér maskinspærren før vedligeholdelses- eller rengøringsarbejder. (⇒ 5.2)

Træk netstikket ud før vedligeholdelsesarbejde ved dockingstationen.

Bær handsker ved alle typer vedligeholdelsesarbejde, især ved arbejde med kniven.



16.1 Vedligeholdelsesplan

Vedligeholdelsesintervallerne er bl.a. afhængige af driftstimerne. Tælleren "Græsslå.timer" er tilgængelig i menuen "Mere - Oplysninger". (⇒ 11.17)

Overhold altid de anførte vedligeholdelsesintervaller.

Vedligeholdelsesarbejde på dage med aktive tider:

- Kontrollér maskinens og dokningsstationens generelle tilstand ved en visuel kontrol.
- Kontrollér displayvisningen – kontrollér aktuelt klokkeslæt og start på den næste græsslåning.
- Kontrollér arbejdsområdet, og fjern om nødvendigt fremmedlegemer osv.
- Kontrollér, om batteriet oplades. (⇒ 15.8)

Ugentlige vedligeholdelsesarbejder:

- Rengør maskinen. (⇒ 16.2)
- Foretag visuelt kontrol af, om kniven, knivfastgørelsen og klippeanordningen er beskadiget (hak, ridser, brud osv.) eller slidt. (⇒ 16.3)

Efter 200 timer:

- Udskift kniven. (⇒ 16.4)

Årlige vedligeholdelsesarbejder:

- STIHL anbefaler, at STIHL-forhandleren foretager en årlig inspektion i vintermånederne. Ved denne inspektion udføres der især service på batteriet, det elektriske system og softwaren.



For at sikre, at forhandleren kan udføre alt vedligeholdelsesarbejde på korrekt vis, indstilles sikkerhedstrinnet til "Ingen", eller også oplyses forhandleren om PIN-koden.

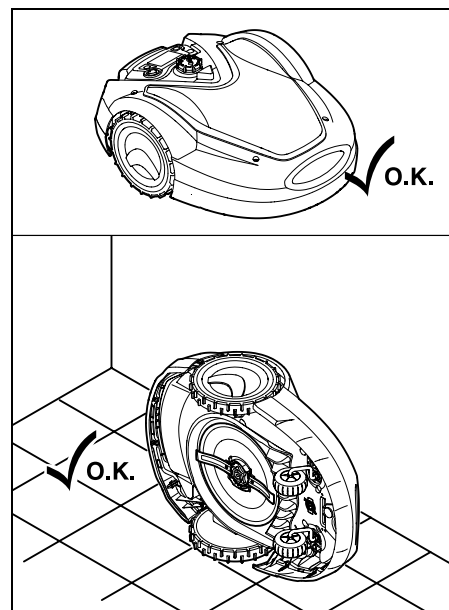
16.2 Rengør maskinen

Omhyggelig behandling beskytter maskinen mod skader og forlænger levetiden.

Rengørings- og vedligeholdelsesposition:



Kontrollér inden rengøring, at drejeknappen er monteret korrekt, da der ellers kan trænge vand ind i maskinen.



Ved rengøring af **maskinens overside** (hjulm, fjernstyring) placeres maskinen på et jævnt, fast og vandret underlag. Ved rengøring af **maskinens underside** (kniv, klippeanordning) vippes robotplæneklipperen om på venstre side som vist på billedet og stilles op mod væggen.

- Snavs fjernes med en børste eller en klud. Rengør især kniven og dockingstationen.
- Løsn først eventuelle græsrester i kabinettet og klippeanordningen med en træpind.
- Anvend om nødvendigt et specialrensemiddel (f.eks. STIHL specialrensemiddel).
- Afmonter regelmæssigt medbringerskiven, og fjern græsrester. (⇒ 16.6)

i I vådt vejr skal medbringerskiven rengøres hyppigere. Fastsiddende snavs mellem medbringerskiven og klippeanordningens hus forårsager friktion og medfører således et øget energiforbrug.

16.3 Kontrollér knivens slidgrænser

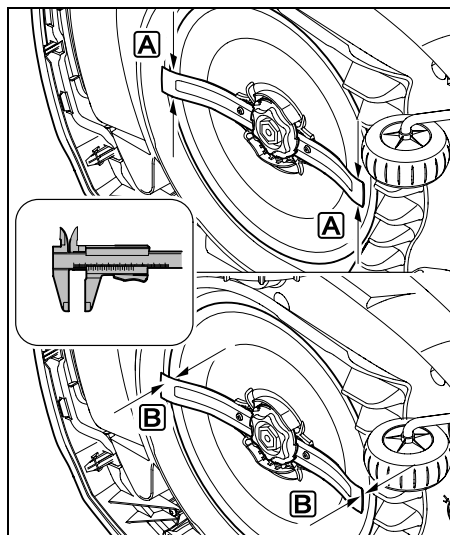


Risiko for kvæstelser!

En slidt eller beskadiget kniv kan knække og forårsage alvorlige kvæstelser. Følg derfor anvisningerne om knivens vedligeholdelse. Knivens slitage afhænger af anvendelsesstedet og anvendelsestiden. Anvendes maskinen på en sandet bund eller ofte under tørre betingelser, slides kniven meget hurtigt.

Kniven skal som minimum udskiftes efter 200 driftstimer – efterslibes ikke. (⇒ 16.5)

- Aktivér maskinspærre. (⇒ 5.2)
- Stil robotplæneklipperen sikkert op ad en væg. Rens klippeanordningen samt kniven omhyggeligt. (⇒ 16.2)



Kontrollér knivbredde **A** og knivtykkelse **B** med en skydelære.

A > 25 mm


B > 1,3 mm

Kniven skal udskiftes, hvis måleværdierne er nået et eller flere steder eller ligger uden for de tilladte grænser.

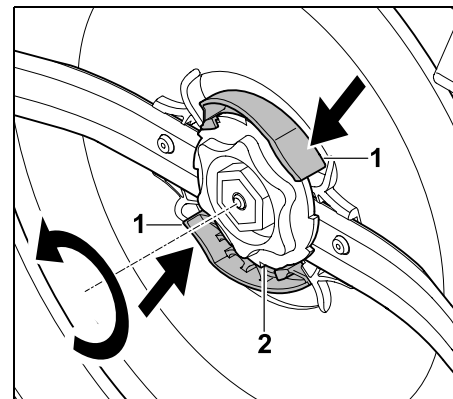
16.4 Afmontering og montering af kniven




Kniven er konstrueret til en levetid på 200 timer.

- Aktivér maskinspærren (⇒ 5.2), og tag handsker på. 
- Stil robotplæneklipperen sikkert op ad en væg. Rens klippeanordningen samt kniven omhyggeligt. (⇒ 16.2)

Afmonter kniven:



Tryk de to lasker (1) på medbringerskiven ind med hånden, og hold dem inde. Drej fikseringsmøtrikken (2) løs med den anden hånd. Tag kniven af sammen med fikseringsmøtrikken. 

Monter kniven:

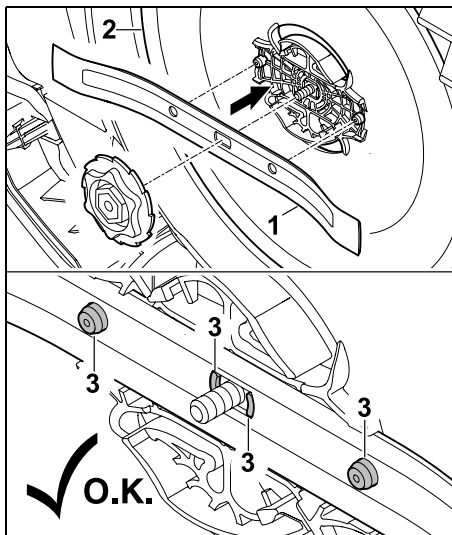


Risiko for kvæstelser!

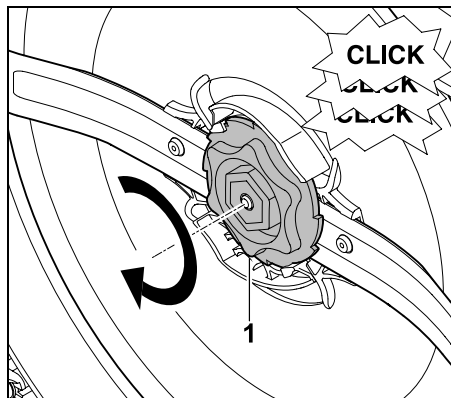
Kontrollér kniven for beskadigelser før monteringen. Kniven skal udskiftes, hvis der er hakker eller ridser, eller hvis den er slidt. (⇒ 16.3)

Medbringerskiven og fikseringsmøtrikken skal også udskiftes, hvis de er beskadiget (f.eks. knækket eller slidt). Det er vigtigt, at fikseringsmøtrikken går uhindret i indgreb i medbringerskiven.

- Rens kniven, medbringerskiven og fikseringsmøtrikken før monteringen.



Sæt kniven (1) på medbringerskiven (2) som vist. Sørg for, at låsetappene (3) er korrekt placeret i kniven.



Skrue fikseringsmøtrikken (1) helt på. Ved tilspænding høres flere kliklyde. Kontrollér, at kniven sidder korrekt, ved at ruske forsigtigt i den.

- Efter montering af en ny kniv bekræftes knivudskiftningen i menuen "Mere - Service". (⇒ 11.16)

16.5 Slib kniven

Plæneklipperknivene **må ikke** efterslibes.

STIHL anbefaler, at sløve knive **altid** udskiftes med nye.



Kun nye knive er afbalancerede med den nødvendige præcision, hvilket sikrer korrekt funktion af apparatet samt et lavt støjniveau.

16.6 Afmontering og montering af medbringerskiven



Til rengøring af klippeanordningen kan medbringerskiven afmonteres.

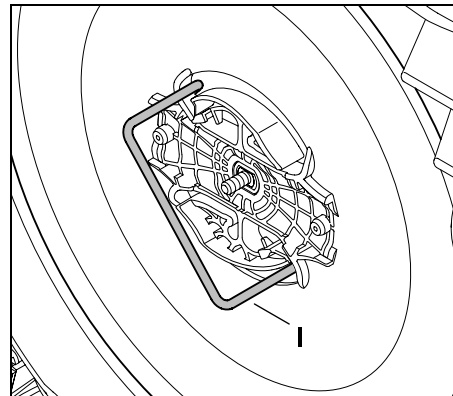
- Aktivér maskinspærren (⇒ 5.2), og tag handsker på.



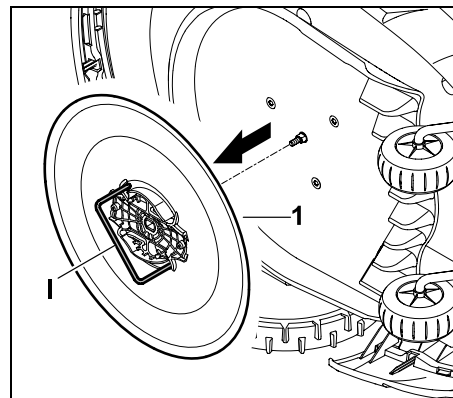
- Stil robotplæneklipperen sikkert op ad en væg. Rens klippeanordningen samt kniven omhyggeligt. (⇒ 16.2)

Afmonter medbringerskive:

- Demonter kniven. (⇒ 16.4)

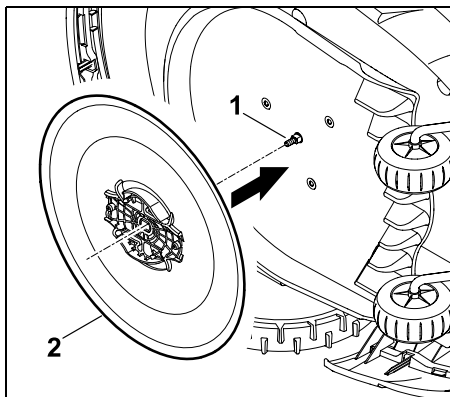


Før aftrækkeren (I) ind i medbringerskiven som vist, og drej den mod uret til anslag.



Støt maskinen med den ene hånd. Træk medbringerskiven (1) af ved at trække i aftrækkeren (I).

Monter medbringerskiven:



Rens knivakslen (1) og holderen på medbringerskiven (2) grundigt. Skub medbringerskiven helt ind på knivakslen.

- Monter kniven. (⇒ 16.4)

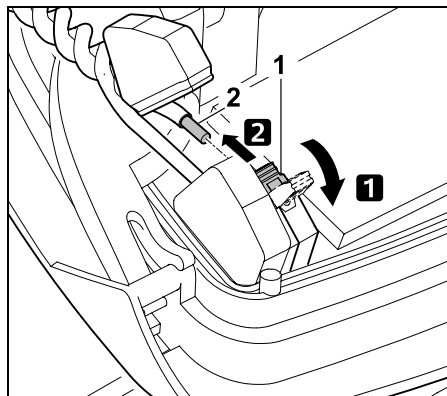
16.7 Søg hegnbrud

i Ved et hegnbrud blinker den røde LED på dockingstationen hurtigt. (⇒ 13.1) I robotplæneklipperens display vises der en meddelelse herom.

Kontakt forhandleren, hvis et hegnbrud ikke kan findes som beskrevet.

Hegnbrudssøgningen kan udføres med styrekonsollen taget ud eller lagt i. Styrekonsollen bør ilægges i forbindelse med finsøgning.

- Før søgningen efter hegnbrud skal tasten på dockingstationen trykkes **én gang** (LED blinker fortsat hurtigt).
- Tag dockingstationens afskærmning af, og klap panelet op. (⇒ 9.2)



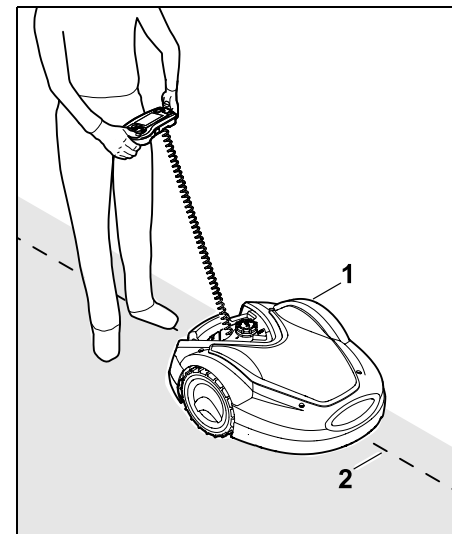
1 Klap venstre klemhåndtag (1) op.
2 Tag hegnenden (2) ud af klemblokken, og luk klemhåndtaget igen.

- Klap panelet i, og sæt dockingstationens afskærmning på. (⇒ 9.2)

Nedenfor beskrives hegnbrudssøgningen i urets retning, dvs. afgrænsningshegnet gennemgås udgående fra dockingstationen i urets retning. Hvis det er nødvendigt, kan der også foretages en søgning mod uret, men det er i så fald højre ende af afgrænsningshegnet, der skal trækkes ud af klemblokken.

- Tag om nødvendigt styrekonsollen af. (⇒ 15.2)
- Vælg punktet "Hegnbrudssøgning" i menuen "Mere - Service", og bekræft med OK. (⇒ 11.16)

Søgning med aftaget styrekonsol:



Følg (1) kanten af arealet i **urets retning** med robotplæneklipperen udgående fra dockingstationen. Styr maskinen med styrekrydset, og hold øje med, at afgrænsningshegnet (2) løber under hegnsensorerne. Hegnsensorerne er monteret beskyttet i venstre og højre side af robotplæneklipperen.

Ved hegnbrudssøgning vises **signalstyrken** i displayet – hegnsensorerne er optimalt placeret over afgrænsningshegnet, når den højeste værdi vises.

Når hegnsensorerne modtager hegnsignalet korrekt, vises symbolet **Hegnsignal OK** i displayet.

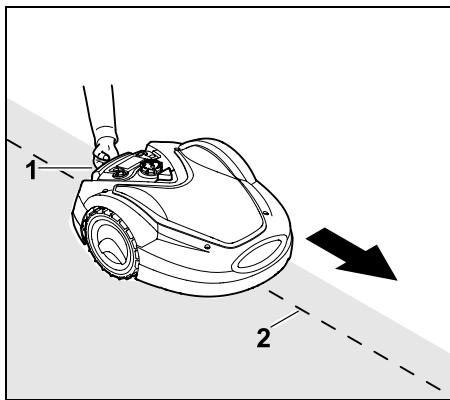


I området omkring hegnbruddet falder signalstyrken, og i displayet vises symbolet for **Kontrollér hegnsignal**.



- Foretag brokobling af bruddet ved hjælp af en forbinder (⇒ 12.16), og udlæg om nødvendigt et nyt afgrænsningshegn ved bruddet.
- Tilslut den venstre ende af hegnet igen. (⇒ 9.10)
- Hvis hegnbruddet er afhjulpet på korrekt vis, lyser den røde LED. (⇒ 13.1)

Finsøgning med ilagt styrekonsol:



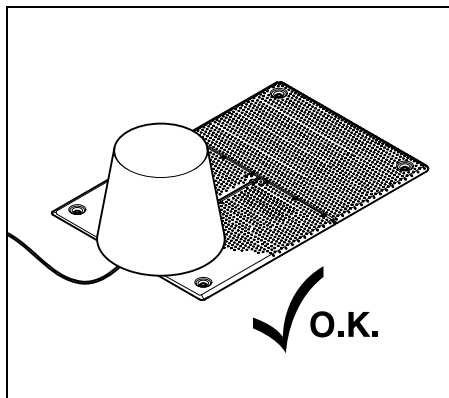
Løft robotplæneklipperen lidt i håndtaget (1) for at aflaste drivhjulene. Støt maskinen på forhjulene, og følg afgrænsningshegnet (2). Den videre fremgangsmåde er den samme som ved søgning med aftaget styrekonsol.

16.8 Opbevaring og vinterpause

Ved **driftspauser** for robotplæneklipperen (f.eks. vinterpause, midlertidig opbevaring) skal følgende punkter udføres:

- Oplad batteriet (⇒ 15.8)
- Deaktiver automatikken (⇒ 11.7)

- Aktiver det højeste sikkerhedsstrin (⇒ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktivér energimodus ECO (⇒ 11.10)
- Stil robotplæneklipperen i Vintersøvn (⇒ 11.16)
- Frakobl strømstikket fra elnettet
- Rengør alle udvendige dele på robotplæneklipperen og dockingstationen omhyggeligt.



Afdæk dockingstationen med en egnet spand, fastgør spanden.

- Robotplæneklipperen skal opbevares i et tørt, lukket og støvfrit rum, stående på hjulene. Sørg for, at maskinen opbevares utilgængeligt for børn.
- Robotplæneklipperen skal opbevares i en driftssikker tilstand
- Alle skruer skal være spændt fast til. Udskift ulæselige fare- og advarselshenvisninger på maskinen, og kontrollér hele maskinen for slid og beskadigelser. Udskift slidte eller beskadigede dele.
- Eventuelle fejl på maskinen skal altid afhjælpes før opbevaringen.

i Stil eller opbevar aldrig genstande på robotplæneklipperen.

Temperaturen i lagerrummet bør ikke komme under 5 °C.

Ibrugtagning af robotplæneklipperen efter længere tids pause:

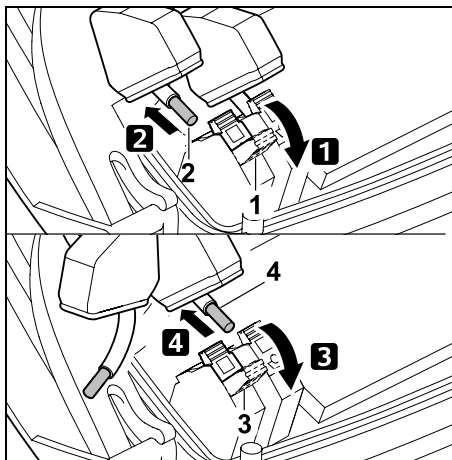
i Efter længere tids pause skal dato og klokkeslæt muligvis korrigeres. Der vises en dialogboks ved ibrugtagningen. Kontrollér dato og klokkeslæt i menuen "Indstillinger", hvis dialogboksen ikke vises automatisk, og korriger om nødvendigt. (⇒ 11.10)

- Forberedelse af arbejdsområdet: Fjern fremmedlegemer, og slå en meget høj græsplæne kort med en konventionel plæneklipper.
- Frigør dockingstationen, og kobl strømforsyningen til elnettet.
- Oplad batteriet (⇒ 15.8)
- Kobl robotplæneklipperen og dockingstationen. (⇒ 9.11)
- Fjern forhindringer og fremmedlegemer i plænekanten. Start kørsel i plænekanten, og kontrollér, om der kan køres i passage og smalle steder. (⇒ 11.13)
- Kontrollér græsslåningsplanen, og ændr den om nødvendigt. (⇒ 11.7)
- Aktivér automatikken (⇒ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Aktivér Energimodus Standard ved behov (⇒ 11.10), og aktivér GPS-beskyttelse. (⇒ 11.15)

16.9 Afmontering af dockingstation

Ved længere driftspauser for robotplæneklipperen (f.eks. vinterpause) kan dockingstationen også afmonteres.

- Forberedelse af robotplæneklipper til længere driftspause (⇒ 16.8)
- Frakobl strømstikket fra elnettet
- Tag dockingstationens afskærmning af, og luk panelet op (⇒ 9.2)



1 Klap højre klemhåndtag (1) op.

2 Tag højre hegnende (2) ud af klemblokken.

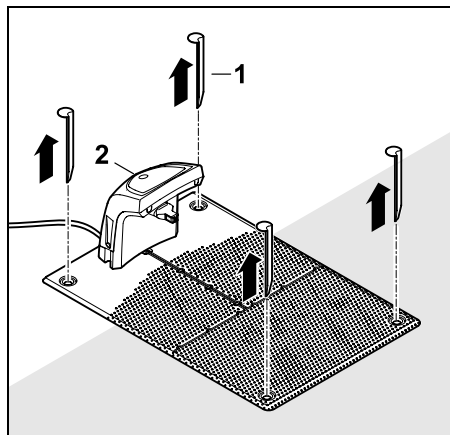
Luk klemhåndtaget (1) igen.

3 Klap venstre klemhåndtag (3) op.

4 Tag venstre hegnende (4) ud af klemblokken.

Luk klemhåndtaget (3) igen.

- Luk panelet (⇒ 9.2)
- Træk højre og venstre hegnende ud af dockingstationen hver for sig
- Sæt dockingstationens afskærmning på (⇒ 9.2)



Pløkkerne (1) trækkes ud, dockingstationen (2) og den tilsluttede strømforsyning fjernes fra græsarealet og rengøres grundigt (med en fugtig klud) og sættes til opbevaring.

- Robotplæneklipperen opbevares sammen dockingstationen og strømforsyningen i et tørt, lukket og støvfrit rum i normal position. Kør robotplæneklipperen i dockingstationen. Sørg for, at maskinen opbevares utilgængeligt for børn.
- Beskyt de frie ender på afgrænsningshegnet mod miljøpåvirkninger – f.eks. ved at klæbe dem til med egnet isoleringsbånd.
- Ved genmontering installeres dockingstationen på samme måde som ved den første installation – højre og venstre ende af afgrænsningshegnet skal tilsluttes til den rigtige side. (⇒ 9.1)

17. Standardreservedele

Kniv:
6309 702 0102

18. Tilbehør

- **STIHL Kit S** til græsplæner på op til 500 m²
- **STIHL Kit L** til græsplæner på 2000 m² – 4000 m²
- Fastgørelsessøm **STIHL AFN 075**
- Afgrænsningshegn **STIHL ARB 501**:
Længde: 500 m
diameter: 3,4 mm
- Forbinder **STIHL ADV 010**
- Modul til små arbejdsområder **STIHL AKM 100**

Der findes yderligere tilbehør til maskinen. Nærmere oplysninger herom fås hos din STIHL forhandler, på Internettet (www.stihl.com) eller i STIHL kataloget.



Af hensyn til sikkerheden må der kun anvendes godkendt STIHL tilbehør til maskinen.

19. Sådan minimerer du slid og undgår skader

Vigtige anvisninger til vedligeholdelse af produktgruppen

Robotplæneklipper, batteridrevet (STIHL RMI)

Firmaet STIHL påtager sig intet ansvar for ting- og personskader, som opstår som følge af manglende overholdelse af henvisningerne i betjeningsvejledningen, især hvad angår sikkerhed, betjening og vedligeholdelse, eller ved anvendelse af ikke godkendte påbygningskomponenter eller reservedele.

For at undgå skader og unødigt slitage på din STIHL-maskine skal du altid følge nedenstående vigtige anvisninger:

1. Sliddele

Nogle dele af STIHL-maskinen udsættes også selv ved korrekt brug for normal slitage og skal alt efter arten og varigheden af brugen udskiftes rettidigt.

Hertil hører bl.a.:

- Kniv
- Batteri
- Dæk

2. Overholdelse af anvisningerne i denne betjeningsvejledning

Brug, vedligeholdelse og opbevaring af STIHL-maskinen skal ske med største omhu som beskrevet i denne betjeningsvejledning. Brugeren hæfter selv for alle skader, der måtte opstå som følge af manglende overholdelse af sikkerheds-, betjenings- og vedligeholdelsesanvisningerne.

Dette gælder især for:

- forkert håndtering af batteriet (opladning, opbevaring),
- forkert elektrisk tilslutning (spænding),
- ændringer af produktet, som ikke er godkendt af STIHL,
- anvendelse af værktøj eller tilbehør, som ikke er godkendt eller egnet til produktet eller ikke er af tilstrækkelig kvalitet,
- brug af produktet til andet end det af producenten foreskrevne formål,
- anvendelse af produktet ved sportsarrangementer eller i konkurrencer,

- Følgeskader som følge af fortsat brug af produktet med defekte komponenter.

3. Vedligeholdelsesarbejder

Alle former for arbejder, der er beskrevet i afsnittet "Vedligeholdelse", skal foretages regelmæssigt.

Hvis disse vedligeholdelsesarbejder ikke kan udføres af brugeren selv, skal de udføres af en forhandler.

STIHL anbefaler, at alle vedligeholdelsesarbejder og reparationer udelukkende udføres hos en STIHL-forhandler.

STIHL-forhandlerne tilbydes jævnligt kurser og får stillet teknisk materiale til rådighed.

Såfremt disse arbejder ikke bliver udført, kan der opstå skader, som brugeren selv hæfter for.

Herunder hører bl.a.:

- Skader på maskinen på grund af utilstrækkelig eller forkert rengøring,
- Korrosionsskader eller følgeskader på grund af uhensigtsmæssig opbevaring,
- Skader på maskinen på grund af anvendelse af andre reservedele af mindre god kvalitet,
- Skader pga. ikke udført eller utilstrækkelig vedligeholdelse, eller skader pga. vedligeholdelses- eller reparationsarbejder, som ikke udføres på forhandlerens værksted.

20. Miljøbeskyttelse

Emballager, maskine og tilbehør er fremstillet af materialer, der kan genbruges, og som skal bortskaffes i overensstemmelse hermed.

Miljørigtig bortskaffelse, hvor materialerester sorteres, fremmer muligheden for at genanvende brugbare materialer. Derfor skal maskinen afleveres på en genbrugsstation, når den er opslidt. Følg anvisningerne i kapitlet "Bortskaffelse" i forbindelse med bortskaffelse. (⇒ 6.11)



Affald såsom batterier skal altid bortskaffes korrekt. Overhold de lokale forskrifter.

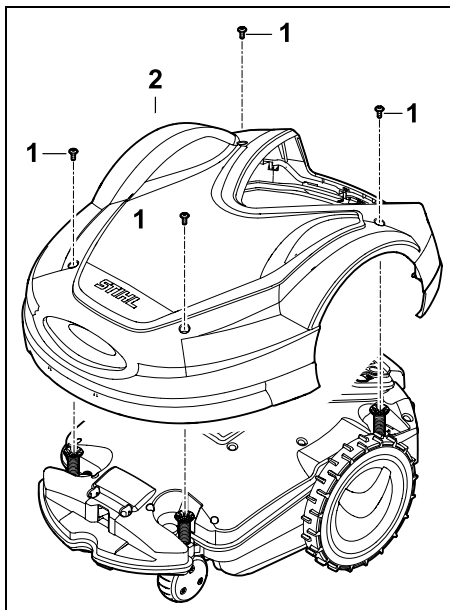


Lithium-ion-batterier må ikke smides ud med det almindelige affald, men skal afleveres hos forhandleren eller et indsamlingssted for miljøfarligt

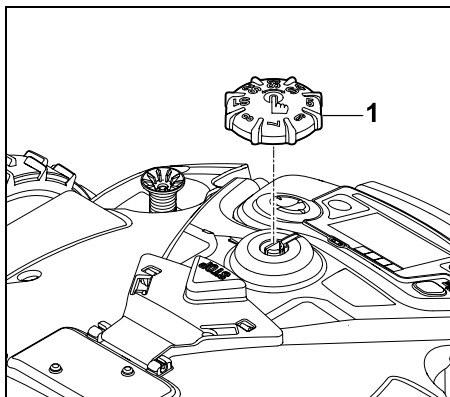
affald.

20.1 Afmonter batteriet

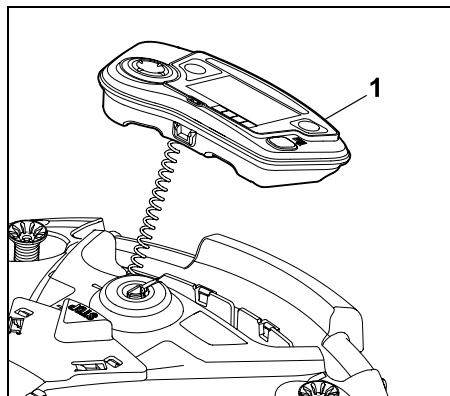
- Aktivér maskinspærre. (⇒ 5.2)



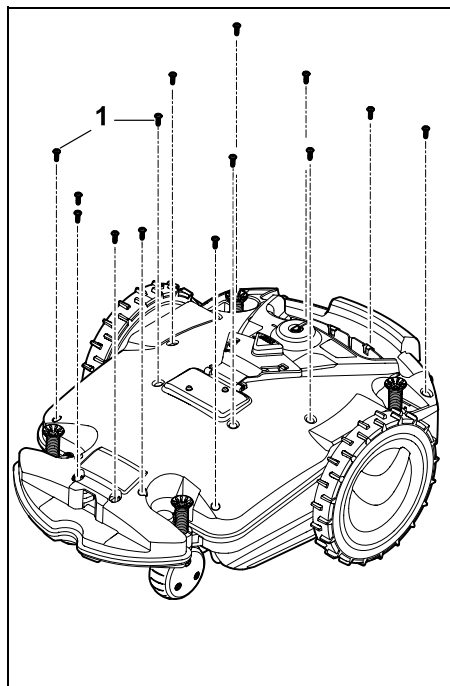
Skrue skruerne (1) på afskærmningen (2) ud, og tag dem af. Træk afskærmningen (2) af opefter.



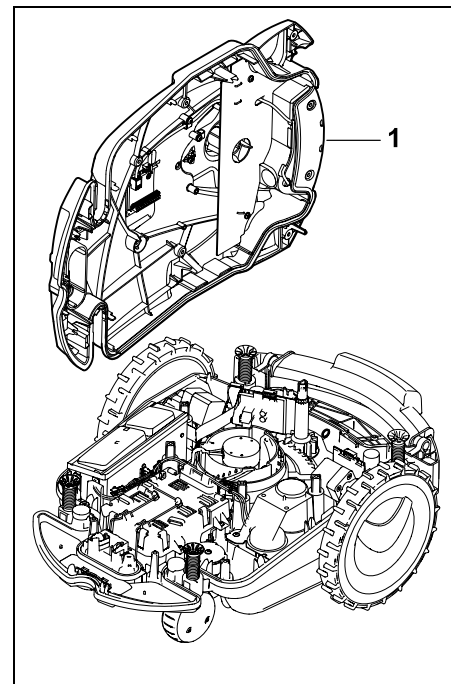
Træk drejeknappen (1) af opefter.



Tag styreconsollen (1) af, og læg den til side bagtil.



Skrue skruerne (1) ud, og tag dem af.

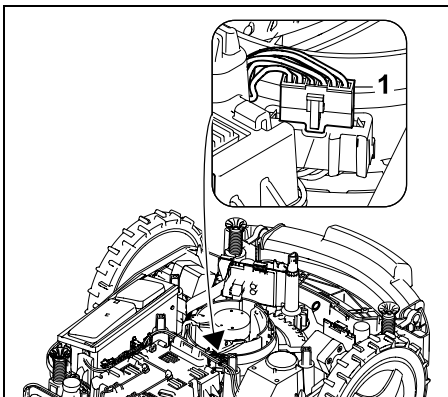


Læg kabinetoverdelen (1) til side.

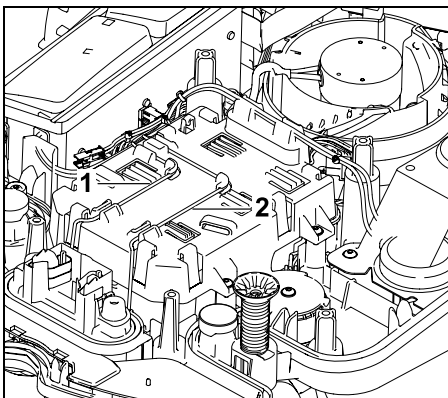


Risiko for kvæstelser!

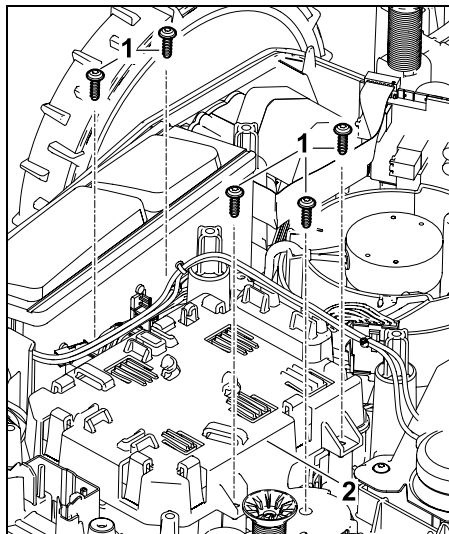
Der må ikke være overskårne batterikabler. Kortslutningsfare! Kablerne skal altid tages af og fjernes sammen med batteriet.



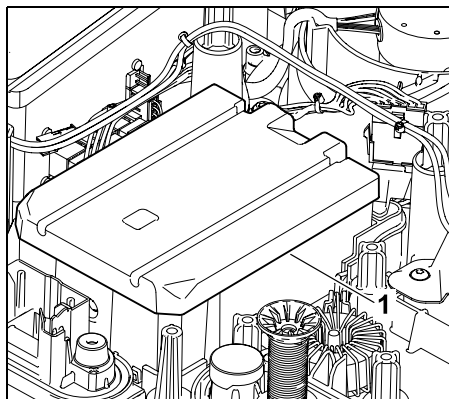
Træk kabelstikket (1) ud.



Tag kablet (1) og kablet (2) ud af kabelføringerne.



Tag skruerne (1) og batteridækslet (2) af.



Tag batteriet (1) af.

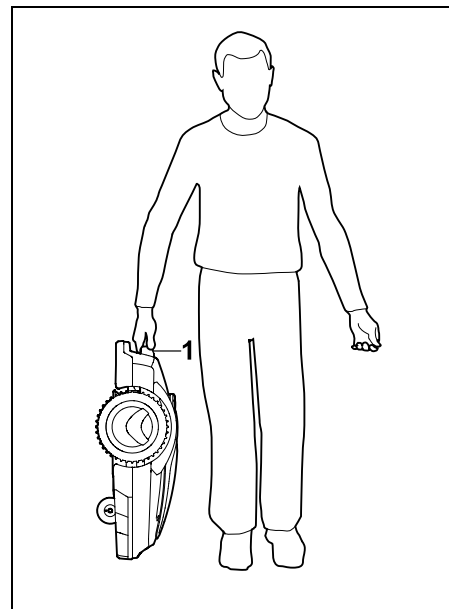
21. Transport



Risiko for kvæstelser!

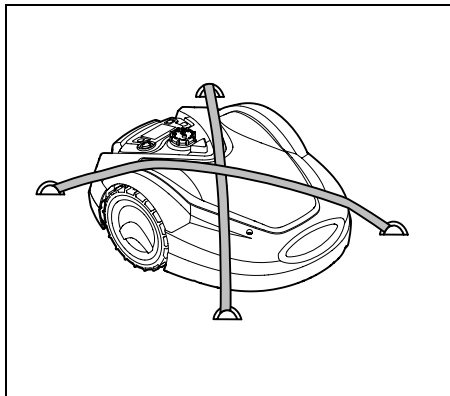
Før transporten læses kapitlet "Sikkerhed" (⇒ 6.), især underkapitlet "Transport af maskinen" (⇒ 6.5), grundligt, og alle sikkerhedsanvisningerne skal overholdes nøje – aktiver altid maskinspærren. (⇒ 5.2)

21.1 Løft eller bær maskinen



Løft og bær plæneklipperen i håndtaget (1). Sørg altid for tilstrækkelig afstand mellem kniven og kroppen (især fødder og ben).

21.2 Fastgør maskinen



Fastgør plæneklipperen på læssefladen. Fastgør maskinen med egnet fastspændingsudstyr (remme, reb) som vist på billedet.

Medtransporterede maskindele (f.eks. dockingstation, smådele) skal også fastspændes korrekt.

22. Overensstemmelseserklæring

22.1 EU-overensstemmelseserklæring Batteridrevet, elektrisk robotplæneklipper (RMI) med dockingstation (ADO)

Fremstillet af:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Strasse 5
6336 Langkampfen
Østrig

ANDREAS STIHL AG & Co. KG erklærer, at vi har det fulde ansvar for, at

Konstruktion: Plæneklipper, automatisk og batteridrevet
Fabrikat: STIHL
Type: RMI 632.1
RMI 632.1 P
RMI 632.1 C
RMI 632.1 PC
Serienummer: 6309
Konstruktion: Dockingstation
Fabrikat: STIHL
Type: ADO 601.1
Serienummer: 6309

opfylder de relevante bestemmelser i direktiverne 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU og er udviklet og fremstillet i overensstemmelse med de på produktionstidspunktet gældende udgaver af følgende standarder:
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)

og desuden for RMI 632.1 C,
RMI 632.1 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)
ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)
ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Det notificerede organ, TÜV Rheinland LGA Products GmbH, nr. 0197, har kontrolleret overensstemmelsen i henhold til bilag III, modul B i direktivet 2014/53/EU og har udstedt følgende EU-typeafprøvningsattest:
RT 60146449 001

Opbevaring af tekniske bilag:
Andreas STIHL AG & Co. KG
Produktgodkendelse

Konstruktionsåret og maskinnummeret (Ser.-No) står på maskinen.

Waiblingen, 02.11.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

e. b.



Dr. Jürgen Hoffmann, ansvarlig for produktdata, produktforskrifter og godkendelser

23. Tekniske data

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

Serienummer	6309
Klippesystem	Granuleringsklippeanordning
Skæreanordning	Knivbjælke
Klippebredde	28 cm
Skæreanordningens omdrejningstal	3150 o/min
Batteritype	Lithium-ion
Batterispænding U_{DC}	29 V
Klippehøjde	20 - 60 mm

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

Beskyttelsesklasse	III
Kapslingsklasse	IPX4
Iht. EN 50636-2-107:	
Støjniveau L_{pA}	51 dB(A)
Usikkerhed K_{pA}	3 dB(A)
I henhold til 2000/14/EG / S.I. 2001/1701:	

Målt lydeffektniveau	
L_{WA}	59 dB(A)
Usikkerhed K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Længde	73 cm
Bredde	54 cm
Højde	27 cm

RMI 632.1:

Vægt	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Vægt	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Effekt	120 W
Strømforsyning	HLG-120H
	2,9 A
Batteribetegnelse	AAI 160.1
Batterienergi	167 Wh
Batterikapacitet	4,9 Ah
Vægt batteri	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Effekt	185 W
Strømforsyning	HLG-185H
	4,4 A
Batteribetegnelse	AAI 250.1
Batterienergi	251 Wh
Batterikapacitet	7,3 Ah

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Vægt batteri	1,6 kg
--------------	--------

Mobil:

Understøttede frekvensbånd	E-GSM-900 DCS-1800
-------------------------------	-----------------------

**Maksimal radiofrekvenseffekt, der
udsendes**

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm

Dockingstation ADO 601.1:

Spænding U_{DC}	42 V
Beskyttelsesklasse	III
Kapslingsklasse	IPX4
Vægt	3 kg

Afgrænsningshegn og søgesløjfe

Frekvensområde:	1,0 kHz - 90 kHz
Maksimal feltstyrke:	< 72 μ A/m

Strømforsyning:

Spænding U_{AC}	100 - 240 V
Frekvens	50/60 Hz
Spænding U_{DC}	42 V
Beskyttelsesklasse	I
Kapslingsklasse	IP67

Transport af STIHL-batterier:

STIHL-batterierne opfylder kravene i FN-håndbogen ST/SG/AC.10/11/rev. 5 del III, underafsnit 38.3.

Brugeren kan uden yderligere pålæg medtage STIHL-batterier ved vejtransport til maskinens anvendelsessted.

Ved luft- eller søtransport skal de nationale og lokale bestemmelser overholdes.

Se <http://www.stihl.com/safety-data-sheets> for yderligere transportanvisninger

REACH:

REACH er en EF-forordning om registrering, vurdering og godkendelse af samt begrænsninger for kemikalier. For informationer om REACH-forordningens (EF) nr. 1907/2006 overholdelse se www.stihl.com/reach


24. Meddelelser


Meddelelser informerer om aktive fejl, forstyrrelser og anbefalinger. De vises i et dialogvindue og kan hentes i menuen "Mere - Oplysninger - Meddelelser", når man har trykket på OK-tasten. (⇒ 11.17)

Anbefalinger og aktive meddelelser vises også i statusvisningen. (⇒ 11.2)


I meddelelsesdetaljerne kan man hente meddelelseskoden, tidspunktet for forekomsten, prioriteten og hændelsesfrekvensen.

- **Anbefalinger** har prioriteten "Lavt" eller "Info", og de vises skiftevis med teksten "MOW@ klar" i statusvisningen. Robotplæneklipperen kan fortsat tages i brug, og automatisk drift er fortsat aktiveret.
- **Fejl** har prioriteten "Middel" og kræver en handling fra brugeren. Robotplæneklipperen kan først tages i brug, når fejlen er afhjulpel.

- Ved **fejl** med prioriteten "Højt"  vises teksten "Kontakt forhandler" i displayet.
Robotplæneklipperen kan først tages i brug igen, når STIHL-forhandleren har afhjulpet fejlen.

 Hvis en meddelelse til trods for den foreslåede afhjælpning forbliver aktiv, skal STIHL-forhandleren kontaktes.

Fejl, der udelukkende kan afhjælpes af en STIHL-forhandler, er ikke oplyst herunder. Hvis en sådan fejl opstår, skal forhandleren underrettes om den 4-cifrede fejlkode samt fejltæksten.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Meddelelser, der påvirker den normale drift, meldes også til app'en. (⇒ 10.)

Robotplæneklipperen går på standby efter afsendelse af meddelelsen og deaktiverer mobiltrafikken for at skåne batteriet.

Meddelelse:

0001 – Data opdateret
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Maskinens software er blevet opdateret
- Spændingstab
- Software- eller hardwarefejl

Afhjælpning:

- Når man har trykket på OK-tasten, arbejder robotplæneklipperen med forudindstillede indstillinger – kontrollér og korriger indstillingerne (dato, klokkeslæt, græsslåningsplan)

Meddelelse:

0100 – Batteri afladet
Batterispænding for lav

Mulig årsag:

- Spændingen i batteriet er for lav

Afhjælpning:

- Kør robotplæneklipperen i dockingstationen til opladning af batteriet (⇒ 15.8)

Meddelelse:

0180 – Temperatur for lav
Bundkort

Mulig årsag:

- Temperaturen i robotplæneklipperen er for lav

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen blive varm

Meddelelse:

0181 – Høj temperatur
Bundkort

Mulig årsag:

- Temperaturen i robotplæneklipperen er for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af

Meddelelse:

0183 – Høj temperatur
Printkort ladestyring

Mulig årsag:

- Temperaturen i robotplæneklipperen er for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af

Meddelelse:

0185 – Høj temperatur
Printkort kørestyring

Mulig årsag:

- Temperaturen i robotplæneklipperen er for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af

Meddelelse:

0186 – Lav temperatur
Batteri

Mulig årsag:

- Batteriets temperatur for lav

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen blive varm

Meddelelse:

0187 – Høj temperatur
Batteri

Mulig årsag:

- Batteriets temperatur for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af

Meddelelse:

0302 – Fejl i drivmotor
Temperaturområde overskredet

Mulig årsag:

- Temperaturen i venstre drivmotor for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af

Meddelelse:

0305 – Fejl i drivmotor
Venstre hjul sidder fast

Mulig årsag:

- Venstre drivhjul er overbelastet

Afhjælpning:

- Rengør robotplæneklipperen (⇒ 16.2)
 - Fjern ujævnheder (huller, fordybninger) på arbejdsområdet.
-

Meddelelse:

0402 – Fejl i drivmotor
Temperaturområde overskredet

Mulig årsag:

- Temperaturen i højre drivmotor for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af
-

Meddelelse:

0405 – Fejl i drivmotor
Højre hjul sidder fast

Mulig årsag:

- Højre drivhjul er overbelastet

Afhjælpning:

- Rengør robotplæneklipperen (⇒ 16.2)
 - Fjern ujævnheder (huller, fordybninger) på arbejdsområdet.
-

Meddelelse:

0502 – Fejl i klippemotor
Temperaturområde overskredet

Mulig årsag:

- Temperaturen i klippemotoren er for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen køle af
-

Meddelelse:

0505 – Fejl i klippemotor
Overbel. af klippemotoren

Mulig årsag:

- Snavs mellem medbringerskiven og klippeanordningens kabinet
- Klippemotoren kan ikke startes
- Overbel. af klippemotoren

Afhjælpning:

- Rens kniven og klippeanordningen (⇒ 16.2)
Rens medbringerskiven (⇒ 16.6)
 - Indstil en større klippehøjde (⇒ 9.5)
 - Fjern ujævnheder (huller, fordybninger) på arbejdsområdet
-

Meddelelse:

0701 – Batteritemperatur
Forlad temperaturområde

Mulig årsag:

- Temperaturen i batteriet er for lav eller for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen varme op eller afkøle – vær opmærksom på batteriets tilladte temperaturområde (⇒ 6.4)
-

Meddelelse:

0703 – Batteri afladet
Batterispænding for lav

Mulig årsag:

- Spændingen i batteriet er for lav

Afhjælpning:

- Kør robotplæneklipperen i dockingstationen til opladning af batteriet (⇒ 15.8)
-

Meddelelse:

0704 – Batteri afladet
Batterispænding for lav

Mulig årsag:

- Spændingen i batteriet er for lav

Afhjælpning:

- Kør robotplæneklipperen i dockingstationen til opladning af batteriet (⇒ 15.8)
-

Meddelelse:

1000 – Overslag
Tilladt hældning overskredet

Mulig årsag:

- Hældningssensoren har konstateret et overslag

Afhjælpning:

- Stil robotplæneklipperen tilbage på hjulene, kontrollér for skader, og bekræft meddelelsen med OK
-

Meddelelse:

1010 – iMOW® løftet op
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er blevet løftet i hjelmen

Afhjælpning:

- Kontrollér, om hjelmen kan bevæges, og bekræft meddelelsen med OK
-

Meddelelse:

1030 – Hjelmfejl
Ktrl. hjelmen
Tryk derefter på OK

Mulig årsag:

- Ingen hjelm registreret

Afhjælpning:

- Kontrollér hjelmen (bevægelighed, sikker montering), og bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

1100 – Styrekonsol
Styrekonsol taget af under kørsel

Mulig årsag:

- Styrekonsollet er taget af under automatisk drift

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK – efter ilægning af styrekonsollen genoptages den automatiske drift

Meddelelse:

1120 – Hjelm blokeret
Ktrl. hjelmen
Tryk derefter på OK

Mulig årsag:

- Permanent kollision registreret

Afhjælpning:

- Frigør robotplæneklipperen, fjern om nødvendigt forhindringen, eller ændr afgrænsningshegnets forløb – bekræft derefter meddelelsen med OK
- Kontrollér, om hjelmen kan bevæges, og bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

1125 – Kør uden om forhindring
Ktrl. afgræns.hegnudl.

Mulig årsag:

- Afgrænsningshegn udlagt unøjagtigt

Afhjælpning:

- Kontrollér udlægningen af afgrænsningshegnet, kontrollér afstande med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)

Meddelelse:

1130 – Sidder fast
Frigør iMOW®
Tryk derefter på OK

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen sidder fast
- Drivhjulene har intet greb

Afhjælpning:

- Frigør robotplæneklipperen, fjern ujævnheder på arbejdsområdet, eller ændr afgrænsningshegnets forløb – bekræft derefter meddelelsen med OK
- Rens drivhjulene, undgå om nødvendigt drift i regnvej – bekræft derefter meddelelsen med OK (⇒ 11.11)

Meddelelse:

1135 – Uden for
Sæt iMOW® på arbejdsområde

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er uden for arbejdsområdet

Afhjælpning:

- Stil robotplæneklipperen på arbejdsområdet

Meddelelse:

1140 – For stejl
Ktrl. afgræns.hegnudl.

Mulig årsag:

- Hældningssensoren har konstateret en hældning på mere end 22°

Afhjælpning:

- Ændr afgrænsningshegnets forløb, og afgræns plænearealer med en hældning på mere end 22°

Meddelelse:

1160 – Håndtag betjent
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er blevet løftet op i håndtaget

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

1170 – Intet signal
Tænd dockingstationen

Mulig årsag:

- Dockingstationen er slukket
- Hegnsignalet modtages ikke længere under driften
- Robotplæneklipperen er uden for arbejdsområdet
- Dockingstationen eller elektroniske komponenter er blevet udskiftet

Afhjælpning:

- Tænd dockingstationen, og giv kommando til græsslåning
- Kontrollér strømforsyningen til dockingstationen
- Kontrollér lysdioden på dockingstationen – den røde lysdiode skal lyse permanent under driften (⇒ 13.1)

- Stil robotplæneklipperen på arbejdsområdet
- Kobl robotplæneklipper og dockingstation (⇒ 11.15)

Meddelelse:

1180 – Kør iMOW® i dock
Aut. kørsel i dock
ikke mulig

Mulig årsag:

- Dockingstationen blev ikke fundet
- Starten eller slutningen af en passage er installeret forkert

Afhjælpning:

- Kontrollér LED på dockingstationen, og aktivér om nødvendigt dockingstationen (⇒ 13.1)
- Kontrollér kørsel i dock (⇒ 15.7)
- Kontrollér den tragtede ind- og udkørsel til passagen (⇒ 12.11)

Meddelelse:

1190 – Dockingfejl
Dockingstation opt.

Mulig årsag:

- Dockingstationen er optaget af en anden robotplæneklipper

Afhjælpning:

- Kør robotplæneklipperen i dock, når dockingstationen igen er ledig

Meddelelse:

1200 – Fejl i klippemotor
Start af klippemotor ikke mulig efter 5 forsøg

Mulig årsag:

- Snavs mellem medbringerskiven og klippeanordningens kabinet
- Klippemotoren kan ikke startes

- Overbel. af klippemotoren

Afhjælpning:

- Rens kniven og klippeanordningen (⇒ 16.2)
Rens medbringerskiven (⇒ 16.6)
- Indstil en større klippehøjde (⇒ 9.5)
- Fjern ujævnheder (huller, fordybninger) på arbejdsområdet

Meddelelse:

1210 – Fejl i drivmotor
Hjul sidder fast

Mulig årsag:

- Et drivhjul er overbelastet

Afhjælpning:

- Rengør robotplæneklipperen (⇒ 16.2)
- Fjern ujævnheder (huller, fordybninger) på arbejdsområdet.

Meddelelse:

1220 – Regn registreret
Græsslåning afbrudt

Mulig årsag:

- Græsslåningen er afbrudt eller ikke startet på grund af regn

Afhjælpning:

- Ingen handling nødvendig, indstil om nødvendigt regnsensoren (⇒ 11.11)

Meddelelse:

1230 – Dockingfejl
Kør iMOW® i dock

Mulig årsag:

- Dockingstationen blev fundet, automatisk kørsel i dock. ikke mulig

Afhjælpning:

- Kontrollér docking, kør om nødvendigt robotplæneklipperen i dock manuelt (⇒ 15.7)

- Kontrollér afgrænsningshegnet – sørg for korrekt forløb omkring dockingstationen (⇒ 9.9)

Meddelelse:

2000 – Signalproblem
Kør iMOW® i dock

Mulig årsag:

- Fejl i hegnsignal, finjustering påkrævet

Afhjælpning:

- Sæt robotplæneklipperen i dockingstationen – tryk derefter OK

Meddelelse:

2020 – Anbefaling
Årsservice udført af forhandleren

Mulig årsag:

- Maskinservice anbefales

Afhjælpning:

- Få STIHL-forhandleren til at foretage årsservice

Meddelelse:

2030 – Batteri
Tilladt levetid nået

Mulig årsag:

- Udskiftning af batteriet påkrævet

Afhjælpning:

- Lad STIHL-forhandleren udskifte batteriet

Meddelelse:

2031 – ladefejl
Kontrollér ladekontakter

Mulig årsag:

- Opladningen kan ikke startes

Afhjælpning:

- Kontrollér ladekontakter på dockingstationen og robotplæneklipperen og rengør om nødvendigt – bekræft derefter meddelelsen med OK

Meddelelse:

2032 – Batteritemperatur
Forlad temperaturområde

Mulig årsag:

- Temperaturen i batteriet under opladningen er for lav eller for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen varme op eller afkøle – vær opmærksom på batteriets tilladte temperaturområde

Meddelelse:

2040 – Batteritemperatur
Forlad temperaturområde

Mulig årsag:

- Temperaturen i batteriet ved start af græsslåningen er for lav eller for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen varme op eller afkøle – vær opmærksom på batteriets tilladte temperaturområde (⇒ 6.4)

Meddelelse:

2050 – Tilpas græsslå.plan
Forlæng akt. Tid

Mulig årsag:

- Aktive tider er blevet forkortet/slettet, eller også er græsslåningsvarigheden blevet forlænget – de gemte aktive tider er ikke tilstrækkelige til de nødvendige græsslåninger

Afhjælpning:

- Forlæng akt. Tid (⇒ 11.7) eller formindsk græsslåningsvarigheden (⇒ 11.7)

Meddelelse:

2060 – Græsslåning færdig
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Græsslåning på udenomsareal gennemført

Afhjælpning:

- Anbring robotplæneklipperen i arbejdsområdet, og kør den i dockingstationen til opladning af batteriet (⇒ 15.7)

Meddelelse:

2070 – GPS-signal
Ingen modt. ved kanten

Mulig årsag:

- Hele arealets kant ligger i radioskygge

Afhjælpning:

- Gentag kørsel i plænekanten (⇒ 11.13)
- Kontakt en STIHL-forhandler for at få en indgående diagnose

Meddelelse:

2071 – GPS-signal
Ingen modtagelse ved startpunkt 1

Mulig årsag:

- Startpunkt 1 befinder sig i radioskygge

Afhjælpning:

- Ændr positionen for startpunkt 1 (⇒ 11.14)

Meddelelse:

2072 – GPS-signal
Ingen modtagelse ved startpunkt 2

Mulig årsag:

- Startpunkt 2 befinder sig i radioskygge

Afhjælpning:

- Ændr positionen for startpunkt 2 (⇒ 11.14)

Meddelelse:

2073 – GPS-signal
Ingen modtagelse ved startpunkt 3

Mulig årsag:

- Startpunkt 3 befinder sig i radioskygge

Afhjælpning:

- Ændr positionen for startpunkt 3 (⇒ 11.14)

Meddelelse:

2074 – GPS-signal
Ingen modtagelse ved startpunkt 4

Mulig årsag:

- Startpunkt 4 befinder sig i radioskygge

Afhjælpning:

- Ændr positionen for startpunkt 4 (⇒ 11.14)

Meddelelse:

2075 – GPS-signal
Ingen modtagelse i ønsket zone

Mulig årsag:

- Den ønskede zone ligger i radioskygge

Afhjælpning:

- Definer ønsket zone igen (⇒ 10.)
-

Meddelelse:

2076 – GPS-signal
Ønsket zone blev ikke fundet

Mulig årsag:

- Den ønskede zone blev ikke fundet ved kørsel i plænekanten

Afhjælpning:

- Definer ønsket zone igen. Sørg for, at ønsket zone og afgrænsningshegn overlapper (⇒ 10.)
-

Meddelelse:

2077 – Ønsket zone
Ønsket zone uden for hjemmeområde

Mulig årsag:

- Den ønskede zone befinder sig uden for det gemte hjemmeområde

Afhjælpning:

- Definer ønsket zone igen (⇒ 10.)
-

Meddelelse:

2090 – Radiomodul
Kontakt forhandleren

Mulig årsag:

- Kommunikation mit radiomodulet forstyrret

Afhjælpning:

- Det er ikke nødvendigt at foretage noget. Firmwaren opdateres automatisk ved behov.

- Kontakt STIHL-forhandleren, hvis problemet fortsætter.
-

Meddelelse:

2095 – Radiomodul
Kontakt forhandleren

Mulig årsag:

- Kommunikation mit GPS-antenne forstyrret

Afhjælpning:

- Det er ikke nødvendigt at foretage noget. Firmwaren opdateres automatisk ved behov.
 - Kontakt STIHL-forhandleren, hvis problemet fortsætter.
-

Meddelelse:

2100 – GPS-beskytt.
Forlad hjemmeområde
Maskine spærret

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er fjernet fra hjemmeområdet

Afhjælpning:

- Bring robotplæneklipperen tilbage til hjemmeområdet, og indtast PIN-koden (⇒ 5.10)
-

Meddelelse:

2110 – GPS-beskytt.
Ny placering
Ny installation påkrævet

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er taget i drift på et andet arbejdsområde. Hegnsignalet fra anden dockingstation er allerede gemt.

Afhjælpning:

- Udfør ny installation (⇒ 11.13)

Meddelelse:

2400 – iMOW® nulstillet til fabriksindstillingerne

Mulig årsag:

- Robotplæneklipperen er nulstillet til fabriksindstillingerne

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK
-

Meddelelse:

4000 – Spændingsfejl
Over- eller underspænding batteri

Mulig årsag:

- Over- eller underspænding i batteriet

Afhjælpning:

- Det er ikke nødvendigt at foretage noget. Firmwaren opdateres automatisk ved behov.
 - Kontakt STIHL-forhandleren, hvis problemet fortsætter.
-

Meddelelse:

4001 – Temperaturfejl
Forlad temperaturområde

Mulig årsag:

- Temperaturen i batteriet eller i maskinen er for lav eller for høj

Afhjælpning:

- Lad robotplæneklipperen varme op eller afkøle – vær opmærksom på batteriets tilladte temperaturområde (⇒ 6.4)
-

Meddelelse:

4002 – Overslag
Se meddelelse 1000

Meddelelse:

4003 – Hjelm løftet op
Ktrl. hjelmen
Tryk derefter på OK

Mulig årsag:

- Hjelmen blev løftet op.

Afhjælpning:

- Kontrollér hjelmen, og bekræft meddelelsen med OK.

Meddelelse:

4004 – Bremsetid drev overskredet
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Fejl i programafviklingen
- Udlægning af afgrænsningshegn ikke korrekt
- Forhindringer i området omkring afgrænsningshegnet

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK
- Kontrollér udlægningen af afgrænsningshegn i området omkring hjørnerne ved hjælp af iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Fjern forhindringerne

Meddelelse:

4005 – Bremsetid kniv overskredet
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Fejl i programafviklingen
- Mistet signal (f.eks. på grund af strømsvigt) under den automatiske græsslåning

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK

- Kontrollér dockingstationens strømforsyning – den røde LED skal lyse permanent under driften. Tryk derefter på OK-tasten (⇒ 13.1)

Meddelelse:

4006 – Opladning afbrudt
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Fejl i programafviklingen
- Strømafbrydelse under opladningen
- Robotplæneklipperen er rullet ud af dokningsstationen

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK
- Kontrollér dockingstationens strømforsyning – den røde LED blinker langsomt, når robotplæneklipperen er i dockingstationen (⇒ 13.1)
- Kontrollér, at dokningsstationen er placeret rigtigt (⇒ 9.1)

Meddelelse:

4008 – Reg. af kontrolpanel defekt
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Styrekonsol ikke ilagt korrekt

Afhjælpning:

- Ilæg styrekonsol
- Bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

4009 – Hjelmsensorfejl
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Hjelm forskubbet

Afhjælpning:

- Kontrollér hjelmens placering
- Kontrollér, om hjelmen kan bevæges, og rengør om nødvendigt hjelmejet

- Bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

4016 – Afvigelse sensorværdi STOP-tast
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Fejl i programafviklingen

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK

Meddelelse:

4027 – STOP-tast betjent
Tryk OK for at frigive

Mulig årsag:

- Der er blevet trykket på STOP-tasten

Afhjælpning:

- Bekræft meddelelsen med OK

25. Fejlsøgning

Support og hjælp i forbindelse med brugen

Support og hjælp i forbindelse med brugen fås hos en STIHL-forhandler.

Find kontaktmuligheder og yderligere oplysninger på <https://support.stihl.com/> eller <https://www.stihl.com/>.

- ✳ Kontakt evt. en forhandler, STIHL anbefaler en STIHL-forhandler.

Fejl:

Robotplæneklipperen arbejder på de forkerte tidspunkter

Mulig årsag:

- Klokkeslæt og dato er forkert indstillet
- Aktive tider er forkert indstillet

- Maskinen er taget i brug af uvedkommende personer

Afhjælpning:

- Indstil klokkeslæt og dato (⇒ 11.10)
- Indstil aktive tider (⇒ 11.7)
- Indstil sikkerhedstrinnet "Mellem" eller "Højt" (⇒ 11.15)

Fejl:

Robotplæneklipperen arbejder ikke i en aktiv tid

Mulig årsag:

- Batteriet oplades
- Automatik deaktiveret
- Aktiv tid deaktiveret
- Regn registreret
- Når græsslåningsplanen "Dynamisk" er aktiveret: Ugentlig klippetid er nået, ikke flere græsslåninger påkrævet i denne uge
- Meddelelse er aktiv
- Styrekonsol ikke ilagt korrekt
- Dockingstationen er ikke sluttet til elnettet
- Forlad tilladt temperaturområde
- Strømsvigt

Afhjælpning:

- Lad batteriet oplade helt (⇒ 15.8)
- Aktivér automatikken (⇒ 11.7)
- Frigiv aktiv tid (⇒ 11.7)
- Indstil regnsensor (⇒ 11.11)
- Ingen yderligere handling nødvendig, græsslåninger fordeles automatisk over hele ugen med græsslåningsplanen "Dynamisk" – aktivér om nødvendigt græsslåningen i menuen "Start" (⇒ 11.5)
- Afhjælp den viste fejl, og bekræft meddelelsen med OK (⇒ 24.)
- Ilæg styrekonsol (⇒ 15.2)
- Kontrollér strømforsyningen til dockingstationen (⇒ 9.3)

- Lad robotplæneklipperen varme op eller afkøle – normalt temperaturområde til robotplæneklipperens drift: +5 °C til +40 °C. Yderligere information fås hos forhandleren. ✖
- Kontrollér strømforsyningen. Når robotplæneklipperen igen registrerer et hegnsignal efter en periodisk kontrol, fortsættes den afbrudte græsslåning. Der kan derfor også gå flere minutter, før græsslåningen automatisk fortsættes efter strømafbrydelsen. Jo længere et strømafbud varer, desto større er afstanden mellem de enkelte periodiske kontroller.

Fejl:

Robotplæneklipperen slår ikke græsset efter aktivering af menuen "Start"

Mulig årsag:

- Batteriladestand ikke tilstrækkelig
- Regn registreret
- Styrekonsol ikke ilagt korrekt
- Meddelelse er aktiv
- Hjemkal. på dockingstationen er aktiveret

Afhjælpning:

- Oplad batteriet (⇒ 15.8)
- Indstil regnsensor (⇒ 11.11)
- Ilæg styrekonsol (⇒ 15.2)
- Afhjælp den viste fejl, og bekræft meddelelsen med OK (⇒ 24.)
- Deaktiver Hjemkal. eller udfør menuen "Start" igen, efter at maskinen er kørt i dock

Fejl:

Robotplæneklipperen arbejder ikke, og der vises intet i displayet

Mulig årsag:

- Maskinen er i standby

- Batteriet er defekt

Afhjælpning:

- Tryk på en vilkårlig tast for at aktivere robotplæneklipperen – statusvisningen vises (⇒ 11.2)
- Udskift batteriet (✖)

Fejl:

Robotplæneklipperen støjer og vibrerer

Mulig årsag:

- Kniven er beskadiget
- Klippeanordningen er kraftigt tilsmudset

Afhjælpning:

- Udskift kniven – fjern forhindringer på græsplænen (⇒ 16.4), (✖)
- Rengør klippeanordningen (⇒ 16.2)

Fejl:

Dårligt granulerings- og klipperesultat

Mulig årsag:

- For højt græs i forhold til klippehøjden
- Græsset er meget vådt
- Kniven er sløv eller slidt
- Aktive tider ikke tilstrækkelige, græsslåningsvarighed for kort
- Størrelsen på arbejdsområdet er for stort indstillet
- Arbejdsområde med meget højt græs
- Lange regnfaser

Afhjælpning:

- Indstil klippehøjde (⇒ 9.5)
- Indstil regnsensor (⇒ 11.11)
- Flyt aktive tider (⇒ 11.7)
- Udskift kniven (⇒ 16.4), (✖)
- Forlæng eller suppler aktive tider (⇒ 11.7)
- Forlæng græsslåningsvarighed (⇒ 11.7)
- Opret ny græsslåningsplan (⇒ 11.7)

- For at opnå et pænt klipperesultat skal robotplæneklipperen bruge op til 2 uger afhængigt af arbejdsområdet
- Tillad græsslåning i regnvejr (⇒ 11.11)
Forlæng akt. Tid (⇒ 11.7)

Fejl:

Displayvisning på et fremmedsprog

Mulig årsag:

- Sprogindstillingen er blevet ændret

Afhjælpning:

- Indstil sproget (⇒ 11.10)

Fejl:

Der opstår brune (jord-) pletter på arbejdsområdet

Mulig årsag:

- Græsslåningsvarigheden er for lang i forhold til arbejdsområdet
- Afgrænsningshegn er udlagt i for smalle radiusser
- Størrelsen på arbejdsområdet er forkert indstillet

Afhjælpning:

- Formindsk græsslåningsvarigheden (⇒ 11.7)
- Korrigér forløbet af afgrænsningshegnet (⇒ 12.)
- Opret ny græsslåningsplan (⇒ 11.7)

Fejl:

Græsslåninger er af betydeligt kortere varighed end normalt

Mulig årsag:

- Græsset er meget højt eller for vådt
- Maskinen (klipningsanordning, drivhjul) er kraftigt tilsmudset

- Batteriets maksimale levetid er nået

Afhjælpning:

- Indstil klippehøjde (⇒ 9.5)
Indstil regnsensor (⇒ 11.11)
Flyt aktive tider (⇒ 11.7)
- Rengør maskinen (⇒ 16.2)
- Udskift batteriet – der vises en anbefaling herom i displayet (☒), (⇒ 24.)

Fejl:

Robotplæneklipperen er i dockingstationen, men batteriet oplades ikke

Mulig årsag:

- Opladning af batteriet er ikke nødvendig
- Dockingstationen er ikke sluttet til elnettet
- Maskinen er kørt forkert ind i dockingstationen
- Ladekontakterne er korroderet

Afhjælpning:

- Ingen handling nødvendig – batteriet oplades automatisk, når en bestemt nedre spænding underskrides.
- Kontrollér strømforsyningen til dockingstationen (⇒ 9.8)
- Stil robotplæneklipperen på arbejdsområdet, og send den tilbage til dockingstationen. (⇒ 11.6) Kontrollér, om maskinen kører korrekt i dockingstationen – korrigér om nødvendigt dockingstationens placering (⇒ 9.1)
- Udskift ladekontakter (☒)

Fejl:

Maskinen kan ikke køre i dock

Mulig årsag:

- Ujævnheder ved dockingstationens indkørselsområde

- Tilsmudsede drivhjul eller tilsmudset bundplade
- Afgrænsningshegn udlagt forkert ved dockingstationen
- Afgrænsningshegnets ender ikke afkortet

Afhjælpning:

- Ujævnheder ved indkørselsområdet udjævnes (⇒ 9.1)
- Rengør drivhjul og dockingstationens bundplade (⇒ 16.2)
- Udlæg afgrænsningshegnet på ny – sørg for korrekt forløb ved dockingstationen (⇒ 9.9)
- Afkort afgrænsningshegnet som beskrevet, og udlæg det uden ekstra længde – overskydende hegn oprulles ikke (⇒ 9.10)

Fejl:

Robotplæneklipperen kører forbi dockingstationen og kører skævt ind i dockingstationen

Mulig årsag:

- Hegnsignal påvirket af forhold i omgivelserne
- Afgrænsningshegn udlagt forkert ved dockingstationen

Afhjælpning:

- Kobl robotplæneklipperen og dockingstationen igen – sørg for, at robotplæneklipperen står lige i dockingstationen (⇒ 11.15)
- Udlæg afgrænsningshegnet på ny – sørg for korrekt forløb ved dockingstationen (⇒ 9.9)
Kontrollér, at afgrænsningshegnenderne er koblet korrekt til dockingstationen (⇒ 9.10)K

Fejl:

Robotplæneklipperen er kørt over afgrænsningshegnet

Mulig årsag:

- Afgrænsningshegn er udlagt forkert, afstandene er ikke korrekte
- Arbejdsområdet har en for stor hældning
- Interferensfelter påvirker robotplæneklipperen

Afhjælpning:

- Kontrollér udlægningen af afgrænsningshegnet (⇒ 11.13), kontrollér afstande med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Kontrollér udlægningen af afgrænsningshegnet, spær zoner med for stor hældning (⇒ 11.13)
- Kontakt STIHL-forhandleren (✖)

Fejl:

Robotplæneklipperen sidder ofte fast

Mulig årsag:

- Klippehøjden er for lav
- Drivhjulene er tilsmudset
- Fordybninger, forhindringer på arbejdsområdet

Afhjælpning:

- Øg klippehøjden (⇒ 9.5)
- Rens drivhjulene (⇒ 16.2)
- Udjævn huller på arbejdsområdet, installer spærreflader omkring forhindringer som f.eks. frilagte rødder, fjern forhindringer (⇒ 12.)

Fejl:

Stødsensoren bliver ikke aktiveret, når robotplæneklipperen støder imod en forhindring

Mulig årsag:

- Lav forhindring (lavere end 10 cm)
- Forhindringen sidder ikke fast på underlaget – f. eks. nedfaldsfrugt eller en tennisbold

Afhjælpning:

- Fjern forhindringen, eller afgræns med en spærreflade (⇒ 12.9)
- Fjern forhindringen.

Fejl:

Hjulspor ved arealets kant

Mulig årsag:

- For hyppig kantslåning
- For lang klippetid
- Anvendte startpunkter
- Batteriet oplades meget hyppigt, når den maksimale levetid er ved at være nået
- Forskudt hjemkørsel (korridor) er ikke aktiveret

Afhjælpning:

- Deaktiver kantslåning, eller reducer til en gang om ugen (⇒ 11.13)
- Reducer klippetiden
- På egnede arbejdsområder skal alle græsslåninger startes ved dockingstationen (⇒ 11.14)
- Udskift batteriet – der vises en anbefaling herom i displayet (✖), (⇒ 24.)
- Aktivér forskudt hjemkørsel (korridor) (⇒ 11.13)

Fejl:

Ikke-slået græs ved arealets kant

Mulig årsag:

- Kantslåning deaktiveret
- Afgrænsningshegn udlagt unøjagtigt
- Græsset er uden for knivens rækkevidde

Afhjælpning:

- Slå kanten en eller to gange om ugen (⇒ 11.13)
- Kontrollér udlægningen af afgrænsningshegnet (⇒ 11.13), kontrollér afstande med iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Ikke-slåede områder skal regelmæssigt bearbejdes med en egnet græstrimmer

Fejl:

Intet hegnsignal

Mulig årsag:

- Dockingstation deaktiveret – ingen lysende lysdioder
- Dockingstationen er ikke sluttet til elnettet – ingen lysende lysdioder
- Afgrænsningshegnet er ikke sluttet til dockingstationen – rød lysdiode blinker (⇒ 13.1)
- Afgrænsningshegnet er afbrudt – rød lysdiode blinker (⇒ 13.1)
- Robotplæneklipper og dockingstation er ikke koblet
- Defekt i det elektriske system – lysdioden blinker SOS (⇒ 13.1)

Afhjælpning:

- Aktivér dockingstationen (⇒ 13.1)
- Kontrollér strømforsyningen til dockingstationen (⇒ 9.8)
- Slut afgrænsningshegnet til dockingstationen (⇒ 9.10)

- Søg hegnbrud (⇒ 16.7), reparer efterfølgende afgrænsningshegnet med forbindere (⇒ 12.16)
- Kobling af robotplæneklipper og dockingstation (⇒ 11.15)
- Kontakt forhandleren (✖)

Fejl:

Lysdiode på dockingstationen blinker SOS

Mulig årsag:

- Afgrænsningshegnets minimale længde underskredet
- Defekt i det elektriske system

Afhjælpning:

- Tilbehør (AKM 100) installeres (✖)
- Kontakt forhandleren (✖)

Fejl:

Robotplæneklipperen modtager intet GPS-signal

Mulig årsag:

- Der oprettes netop forbindelse til satellit
- Tre eller færre satelliter inden for rækkevidde
- Maskinen befinder sig i radioskygge

Afhjælpning:

- Der skal ikke foretages yderligere, oprettelsen af forbindelsen kan vare nogle minutter
- Omgå eller fjern forhindringer, der skærmer for signalet (f.eks. træer, halvtage).

Fejl:

Robotplæneklipperen kan ikke oprette mobilforbindelse

Mulig årsag:

- Arbejdsområdet ligger i radioskygge

- Radiomodul ikke aktiveret

Afhjælpning:

- Få STIHL-forhandleren til at aktivere radiomodulet (✖)

Fejl:

Robotplæneklipperen kan ikke hentes med appen

Mulig årsag:

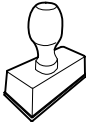
- Radiomodul inaktivt
- Robotplæneklipperen i standby
- Ingen internetforbindelse
- Robotplæneklipperen er ikke tildelt den rigtige e-mailadresse

Afhjælpning:

- Radiomodulet kobles fra under koblingen, derefter aktiveres det igen, og der kan igen opnås forbindelse til robotplæneklipperen.
- Aktivér robotplæneklipperen med tastetryk, indstil energimodus "Standard" (⇒ 11.10)
- Opret forbindelse mellem den enhed, som appen er installeret på, og internettet
- Ændr e-mailadressen (⇒ 10.)

26. Serviceplan

26.1 Leveringsbekræftelse

Model:	_____
Serienummer:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Dato:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	
Næste service	
Dato:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Servicebekræftelse

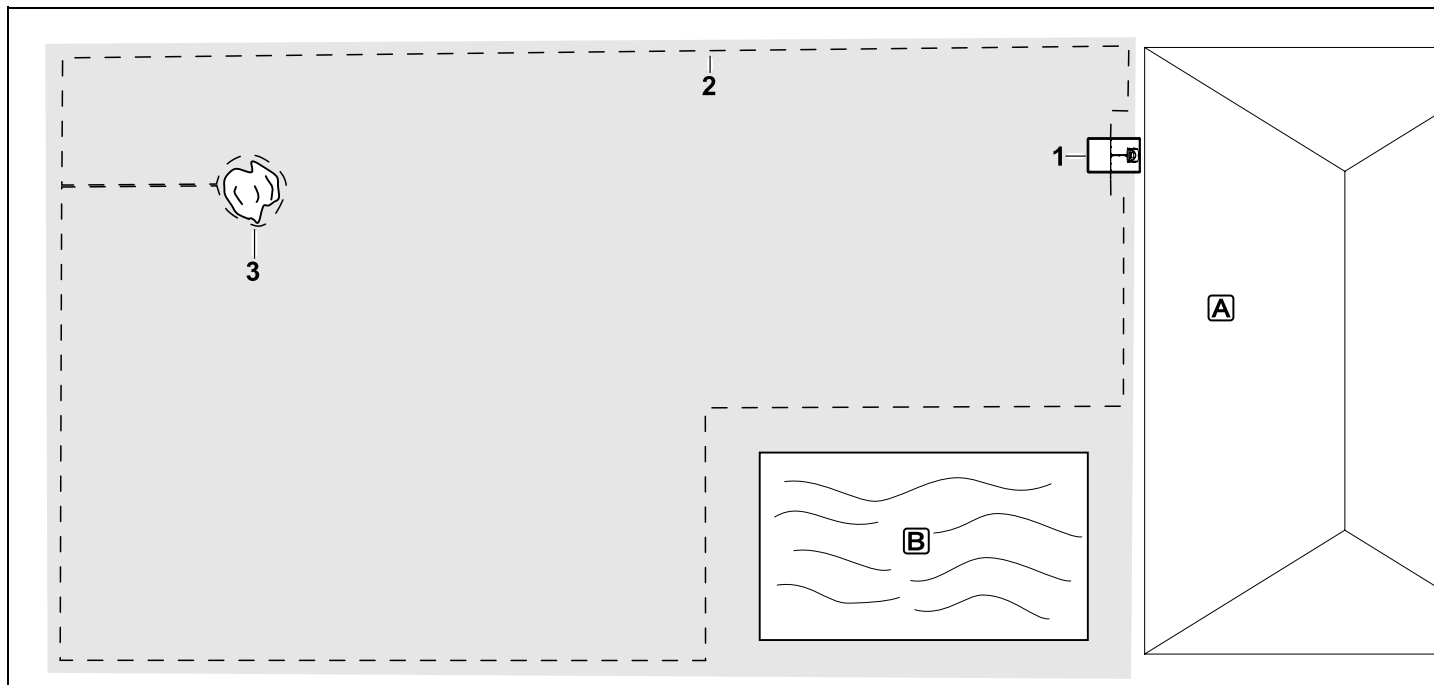


Giv denne betjeningsvejledning til din STIHL-forhandler i forbindelse med vedligeholdelsesarbejde. Han bekræfter udførelsen af de enkelte servicepunkter i de fortrykte felter.

Service udført den

Dato for næste serviceeftersyn

27. Installationseksempler



Firkantet arbejdsområde med et enkelt træ og et svømmebassin

Dockingstation:

Placering (1) direkte ved huset **A**

Spærreflade:

Installation omkring det fritstående træ (3), udgående fra en forbindelsesstrækning, som er installeret i en ret vinkel i forhold til kanten.

Svømmebassin:

Af sikkerhedsmæssige årsager (foreskrevet hegnafstand) udlægges afgrænsningshegnet (2) omkring svømmebassinet **B**.

Hegnafstande: (⇒ 12.5)

Afstand til kanten: **33 cm**

Afstand til et tilstødende farbart område (f.eks. en gangsti) med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm: **0 cm**

Afstand omkring træet: **33 cm**

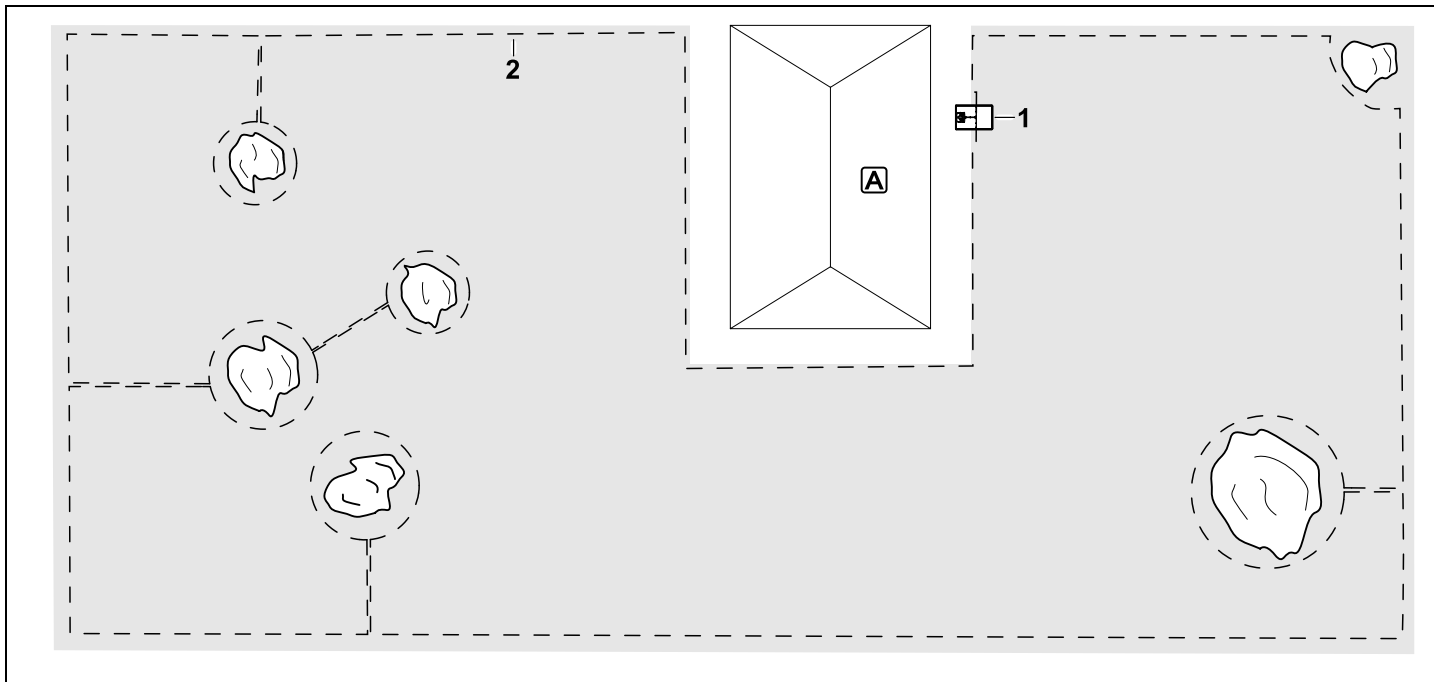
Afstand til vandet: **100 cm**

Programmering:

Det er ikke nødvendigt at foretage yderligere tilpasninger efter fastlæggelse af arbejdsområdets størrelse.

Særlige forhold:

Områder rundt om svømmebassinet, som ikke slås, skal regelmæssigt slås manuelt eller bearbejdes med en egnet græstrimmer.



U-formet arbejdsområde med flere fritstående træer

Dockingstation:

Placering (1) direkte ved huset **A**

Spærreflader:

Installation omkring de fritstående træer udgående fra forbindelsesstrækninger, som er installeret i en ret vinkel i forhold til kanten (2), 2 spærreflader er forbundet med en forbindelsesstrækning.

Hegnafstande: (⇒ 12.5)

Afstand til kanten: **33 cm**

Afstand til et tilstødende farbart område (f.eks. en gangsti) med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm: **0 cm**

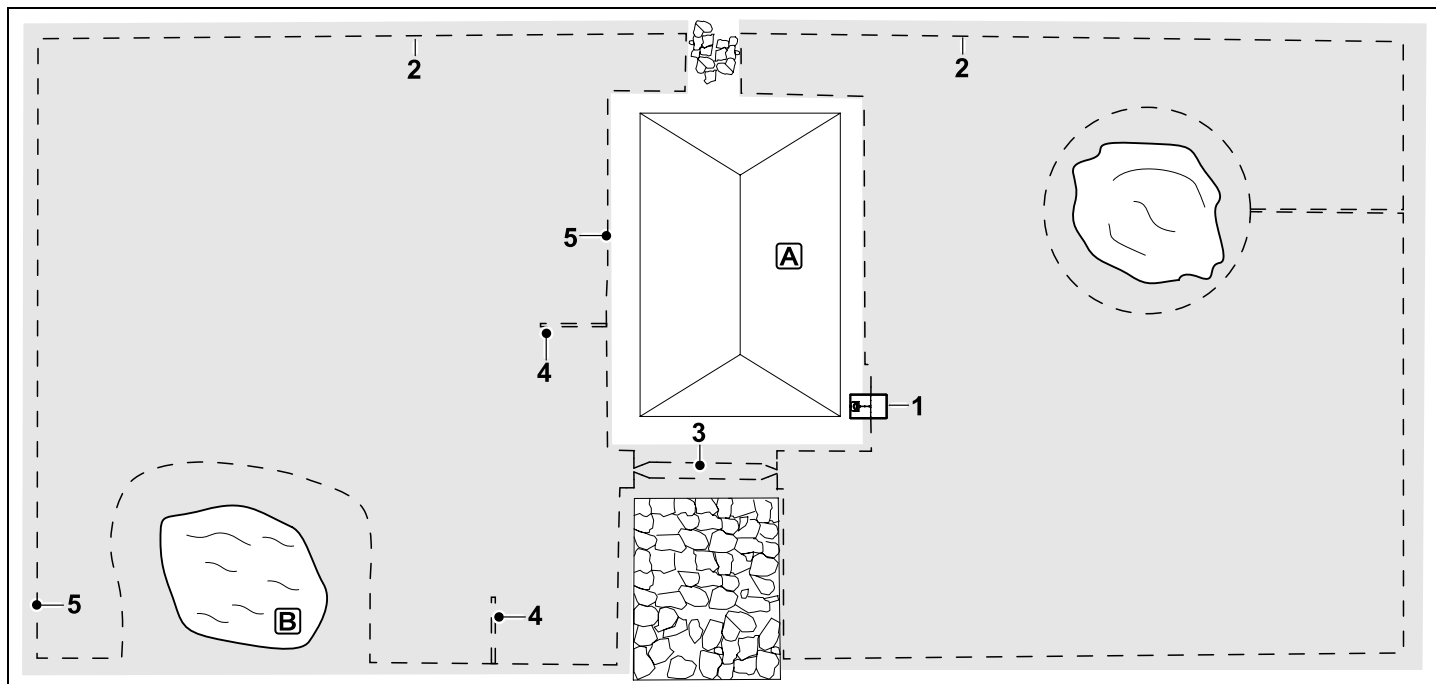
Afstand omkring træerne: **33 cm**

Programmering:

Det er ikke nødvendigt at foretage yderligere tilpasninger efter fastlæggelse af arbejdsområdets størrelse.

Særlige forhold:

Træ i hjørnet af arbejdsområdet – området bag det afgrænsede træ bearbejdes regelmæssigt med en egnet plænetrimmer eller står som vildtvoksende område.



Todelt arbejdsområde med en dam og et fritstående træ

Dockingstation:

Placering (1) direkte ved huset **A**

Spærreflade:

Installation omkring det fritstående træ, udgående fra en forbindelsesstrækning, som er installeret i en ret vinkel i forhold til kanten.

Dam:

Af sikkerhedsmæssige årsager (foreskrevet hegnafstand) udlægges afgrænsningshegnet (2) omkring dammen **B**.

Hegnafstande: (⇒ 12.5)

Afstand til kanten: **33 cm**

Afstand til et tilstødende farbart område (f.eks. en gangsti) med en niveauforskel

på mindre end +/- 1 cm: **0 cm**

Omkring træet: **33 cm**

Afstand til vandet: **100 cm**

Passage:

Installation af en passage (3).
Hegnafstand: **27 cm** (⇒ 12.11)

Søgesløjfer:

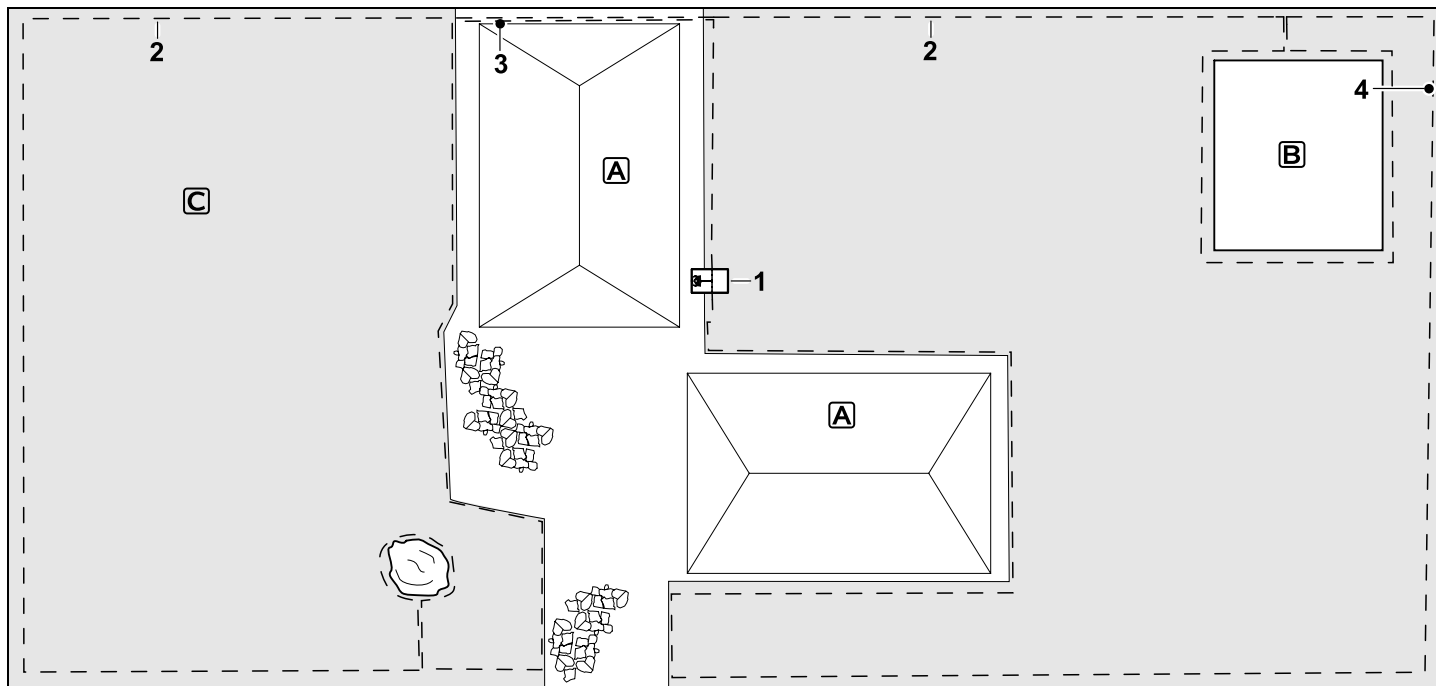
Installation af to søgesløjfer (4) til brug i funktionen Forskudt hjemkørsel. (⇒ 11.13)
Minimumsafstand til indkørslen til passagen: **2 m**
Overhold minimumsafstand til hjørner. (⇒ 12.12)

Programmering:

Fastlæg arbejdsområdets samlede størrelse, programmer 2 startpunkter (5) (i nærheden af dockingstationen og i det kringledede hjørne ved dammen) (⇒ 11.14)

Særlige forhold:

Områder, der ikke slås, f.eks. rundt om dammen, skal regelmæssigt slås manuelt eller bearbejdes med en egnet græstrimmer.



Todelt arbejdsområde – robotplæneklipperen kan ikke selv køre fra et arbejdsområde til et andet.

Dockingstation:

Placering (1) direkte ved siden af husene **A**

Spærreflader:

Installation omkring det fritstående træ og køkkenhaven **B**, udgående fra en forbindelsesstrækning, som er installeret i en ret vinkel i forhold til kanten.

Hegnafstande: (⇒ 12.5)

Afstand til et tilstødende farbart område (f.eks. en terrasse) med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm: **0 cm**
 Afstand til høje forhindringer: **33 cm**

Afstand til træet: **33 cm**

Min. hegnafstand på de smalle steder bag køkkenhaven: **54 cm**

Udenomsareal:

Installation af et udenomsareal **C**, forbindelsesstrækning (3) opbevares i en kabelkanal på husterrassen.

Programmering:

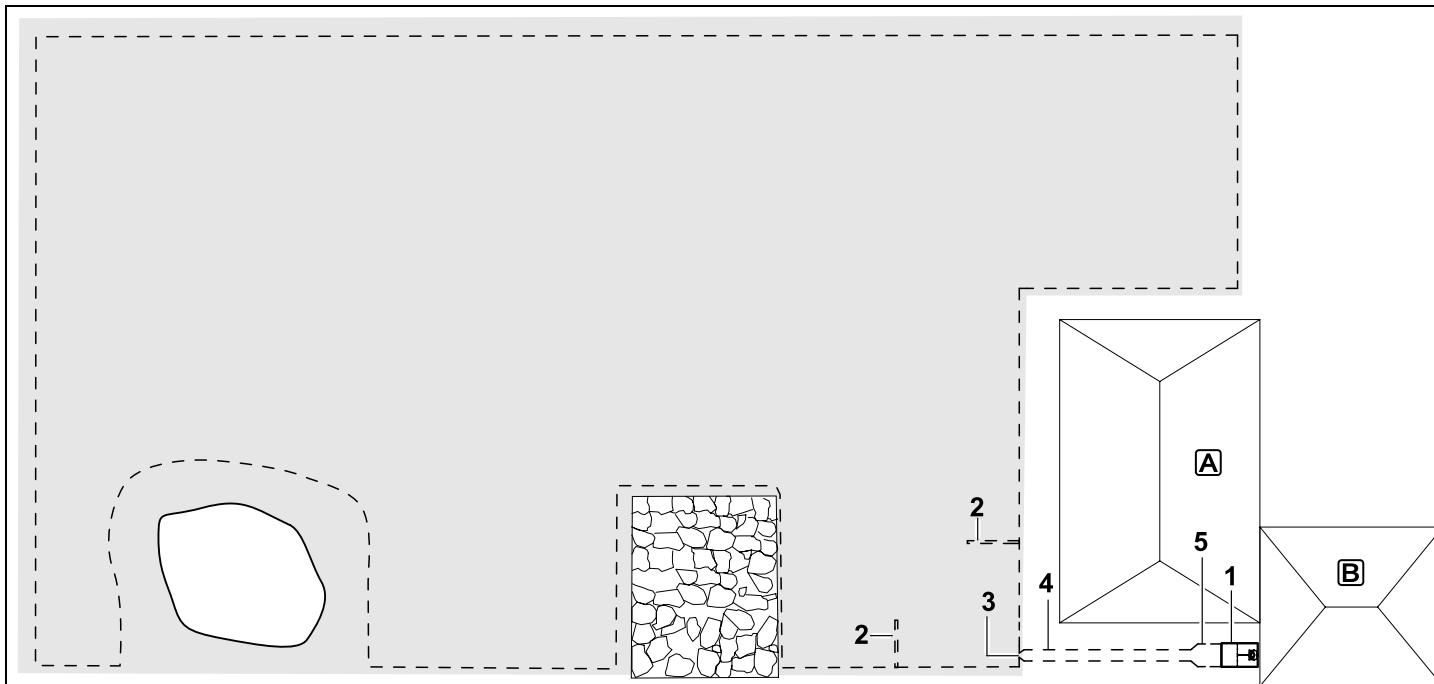
Fastlæg arbejdsområdets størrelse (uden udenomsareal), programmér 1 startpunkt (4) på det smalle sted for at gøre brug af funktionen Forskudt hjemkørsel (⇒ 11.13) – startfrekvens 2 ud af 10 udkørsler (⇒ 11.14)

Særlige forhold:

Placer robotplæneklipperen i udenomsarealet flere gange om ugen, og aktivér menuen "Start". (⇒ 11.5)

Vær opmærksom på arealets kapacitet. (⇒ 14.4)

Installer om nødvendigt to separate arbejdsområder med 2 dockingstationer.



Arbejdsområde med en ekstern dockingstation (1)

Dockingstation:

Placering (1) direkte ved garagen (B) og bag huset (A).

Hegnafstande: (⇒ 12.5)

Afstand til kanten: **33 cm**

Afstand til et tilstødende farbart område (f.eks. en terrasse) med en niveauforskel på mindre end +/- 1 cm: **0 cm**

Afstand til vandet: **100 cm**

Søgesløjfer:

Installation af to søgesløjfer (2) til brug i funktionen Forskudt hjemkørsel.

(⇒ 11.13)

Minimumsafstand til indkørslen til

passagen: **2 m**

Overhold minimumsafstand til hjørner. (⇒ 12.12)

Programmering:

Fastlæggelse af arbejdsområdets størrelse og fastlæggelse af mindst et startpunkt uden for passagen op til dockingstationen. (⇒ 11.14)

Særlige forhold:

Installation af en passage (4) med en tragtformet indkørsel (3). (⇒ 12.11)
Hegnafstand: 27 cm

Passagen (4) fører til en ekstern dockingstation (1). Forøg hegnafstanden i passagen foran dockingstationen med en meter til bredden på bundpladen (5).

(⇒ 9.9)

Overhold pladsbehovet i passagen og ved siden af dockingstationen.

Drodzy Klienci!

Dziękujemy za zakup urządzenia marki STIHL. Nasze produkty projektujemy i produkujemy z zachowaniem wysokiej jakości i z uwzględnieniem potrzeb naszych klientów. W ten sposób powstają produkty o wyjątkowej niezawodności także w ekstremalnych warunkach.

STIHL wyróżnia się też wysoką jakością pod względem obsługi serwisowej. Sieć naszych autoryzowanych dealerów gwarantuje kompetentne doradztwo i szkolenia oraz kompleksową obsługę techniczną.

Dziękujemy za okazane zaufanie i życzymy zadowolenia z nabytego produktu STIHL.

Dr Nikolas Stihl

WAŻNE! ZAPOZNAĆ SIĘ PRZED UŻYCIEM I ZACHOWAĆ.

1. Spis treści

Uwagi dotyczące instrukcji obsługi	370
Informacje ogólne	370
Wersje dla poszczególnych krajów	371
Wskazówki dotyczące instrukcji obsługi	371
Opis urządzenia	372
Kosiarka automatyczna	372
Stacja ładująca	373
Konsola sterująca	374
Zasada pracy kosiarki robota	375
Zasada działania	375
Koszenie ręczne	376
Urządzenia zabezpieczające	376
Przycisk STOP	376
Blokada urządzenia	376
Osłony ochronne	377
Obsługa oburęczna	377
Czujnik dotykowy	377
Zabezpieczenie przy podnoszeniu	377
Czujnik nachylenia	377
Podświetlenie wyświetlacza	377
Pytanie o PIN	377
Lokalizacja GPS	377
Zasady bezpiecznej pracy	378
Informacje ogólne	378
Odzież robocza i sprzęt ochronny	379
Ostrzeżenie – zagrożenia spowodowane prądem elektrycznym	379
Akumulator	380
Transport urządzenia	380
Przed uruchomieniem	381
Program pracy	382
Podczas pracy	382

Konserwacja i naprawy	384
Przechowywanie urządzenia podczas dłuższych przerw w eksploatacji	384
Utylizacja	385
Objaśnienie symboli	385
Wyposażenie standardowe	386
Pierwsza instalacja	386
Wskazówki dotyczące stacji ładującej	390
Złącza stacji ładującej	392
Podłączanie przewodu sieciowego do stacji ładującej	393
Materiały instalacyjne	394
Ustawianie wysokości koszenia	394
Wskazówki dotyczące pierwszej instalacji	394
Ustawianie języka, daty, godziny	395
Instalacja ładowarki	396
Układanie przewodu ograniczającego	397
Podłączanie przewodu ograniczającego	400
Parowanie kosiarki automatycznej ze stacją ładującą	404
Sprawdzanie instalacji	405
Programowanie kosiarki automatycznej	406
Zakończenie pierwszej instalacji	408
Pierwsze koszenie po pierwszej instalacji	408
Aplikacja iMOW®	408
Menu	409
Wskazówki dotyczące obsługi	409
Wskazanie stanu	410
Obszar informacji	411
Menu główne	412
Start	412

Powrót	413	Elementy obsługi ładowarki	431	Ograniczanie zużycia i zapobieganie uszkodzeniom	444
Plan koszenia	413	Wskazówki dotyczące koszenia	432	Ochrona środowiska	444
Więcej	414	Informacje ogólne	432	Wymontowanie akumulatora	445
Ustawienia	414	Mulczowanie	432	Transport	446
iMOW® – ustawienia urządzenia	415	Czasy aktywności	432	Podnoszenie lub przenoszenie urządzenia	446
Ustawianie czujnika opadów	415	Czas koszenia	433	Mocowanie urządzenia	447
Ustawianie wskazania stanu	415	Strefa ładowarki (RMI 632 C, RMI 632 PC)	433	Deklaracja zgodności	447
Instalacja	416	Koszenie ręczne	433	Deklaracja zgodności UE elektrycznej kosiarki automatycznej zasilanej akumulatorem (RMI) ze stacją ładującą (ADO)	447
Ustawianie punktów początkowych	417	Uruchamianie urządzenia	433	Dane techniczne	447
Bezpieczeństwo	418	Przygotowanie	433	Komunikaty	449
Serwis	419	Wymywanie i wkładanie konsoli sterującej	434	Wykrywanie usterek	456
Informacje	420	Dostosowanie programu pracy	434	Plan czynności serwisowych	460
Pętla ograniczająca	421	Koszenie automatyczne	435	Potwierdzenie przekazania	460
Planowanie układania przewodu ograniczającego	421	Koszenie niezależnie od czasów aktywności	435	Potwierdzenie obsługi serwisowej	461
Sporządzanie szkicu koszonej powierzchni	422	Koszenie ręczne	436	Przykłady instalacji	462
Układanie przewodu ograniczającego	422	Podłączanie kosiarki automatycznej	436		
Podłączanie pętli ograniczającej	423	Ładowanie akumulatora	437		
Odległości przewodu – stosowanie miernika iMOW® Ruler	423	Konserwacja	437		
Spiczaste narożniki	424	Plan obsługi technicznej	437		
Zwężenia	424	Czyszczenie urządzenia	438		
Instalacja odcinków łączących	425	Sprawdzanie granicy zużycia noża kosiarki	438		
Powierzchnie zamknięte	425	Wymontowanie i zamontowanie noża kosiarki	439		
Powierzchnie dodatkowe	426	Ostrzenie noża kosiarki	440		
Uliczki	426	Wymontowanie i zamontowanie tarczy zabieraka	440		
Pętle doprowadzające umożliwiające jazdę do stacji ładującej z przesunięciem	428	Wyszukiwanie przerwanego przewodu	440		
Koszenie dokładnie przy krawędzi	429	Przechowywanie i przerwa zimowa	442		
Spadek terenu wzdłuż przewodu ograniczającego	429	Demontaż stacji ładującej	442		
Instalowanie rezerw drutu	430	Typowe części zamienne	443		
Stosowanie złączki do drutu	430	Wyposażenie dodatkowe	443		
Małe odległości od krawędzi	431				
Ładowarka	431				

2. Uwagi dotyczące instrukcji obsługi

2.1 Informacje ogólne

Niniejsza instrukcja obsługi jest **oryginalną instrukcją obsługi** Producenta według dyrektywy WE 2006/42/EC.

Firma STIHL stale udoskonala swoje wyroby i dlatego zastrzega sobie prawo dokonywania zmian dotyczących kształtu, rozwiązań technicznych oraz wyposażenia w dostarczanych wyrobach. W związku z tym dane i rysunki w tej broszurze nie mogą być podstawą do jakichkolwiek roszczeń.

Niniejsza instrukcja obsługi może ewentualnie zawierać opisy modeli, które nie są dostępne we wszystkich krajach.

Niniejsza instrukcja obsługi jest chroniona prawem autorskim. Wszelkie prawa zastrzeżone. Dotyczy to zwłaszcza prawa do powielania, tłumaczenia i przetwarzania w systemach elektronicznych.

2.2 Wersje dla poszczególnych krajów

Firma STIHL dostarcza do różnych krajów urządzenia z różnymi wtyczkami i przełącznikami.

Na rysunkach urządzenia są pokazane z wtyczkami typu europejskiego.

Urządzenia z innymi wtyczkami podłącza się do gniazda elektrycznego w podobny sposób.

2.3 Wskazówki dotyczące instrukcji obsługi

Rysunki wraz z opisami przedstawiają określone czynności.

Wszystkie symbole graficzne umieszczone na urządzeniu zostały objaśnione w niniejszej instrukcji obsługi.

Kierunek patrzenia

Przyporządkowanie pojęć „w lewo” i „w prawo” w niniejszej instrukcji obsługi: Użytkownik stoi z tyłu za urządzeniem i patrzy w kierunku jazdy do przodu.

Odsyłacz

Odpowiedni rozdział i podrozdział wskazano za pomocą strzałki. Poniżej podano przykład odsyłacza do rozdziału: (⇒ 3.)

Oznaczenie fragmentów tekstu

Instrukcje mogą być oznaczone w sposób opisany w następujących przykładach.

Czynności, które wymagają ingerencji użytkownika:

- Śrubę (1) odkręcić wkrętakiem, nacisnąć dźwignię (2) ...

Ogólne zestawienie czynności:

- wykorzystywanie urządzenia podczas imprez lub zawodów sportowych

Fragmenty tekstu o specjalnym znaczeniu:

Fragmenty tekstu o specjalnym znaczeniu są oznaczone opisanymi poniżej symbolami graficznymi w celu ich dodatkowego wyróżnienia.

⚠ Niebezpieczeństwo!
Niebezpieczeństwo wypadku i poważnych obrażeń ciała. Określone zachowanie jest niezbędne lub zabronione.

⚠ Ostrzeżenie!
Niebezpieczeństwo zranienia osób. Określone postępowanie zapobiega możliwym lub prawdopodobnym obrażeniom ciała.

ⓘ Ostrożnie!
Lekkie obrażenia ciała lub szkody materialne, których można uniknąć przez odpowiednie postępowanie.

i Wskazówka
Informacja dotycząca lepszego wykorzystania urządzenia i zapobiegania ewentualnym błędom w obsłudze.

Fragmenty tekstu odnoszące się do rysunku:

Kilka rysunków, które są niezbędne podczas korzystania z urządzenia, znajduje się na początku instrukcji obsługi.

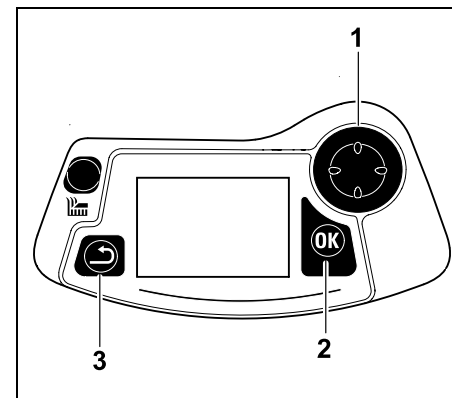
Symbol aparatu fotograficznego ułatwia odnalezienie rysunków do określonych części tekstu w instrukcji obsługi.



Rysunki z fragmentem tekstu

Opisy czynności przedstawionych na rysunku są umieszczone bezpośrednio pod rysunkiem zawierającym numery odpowiednich części.

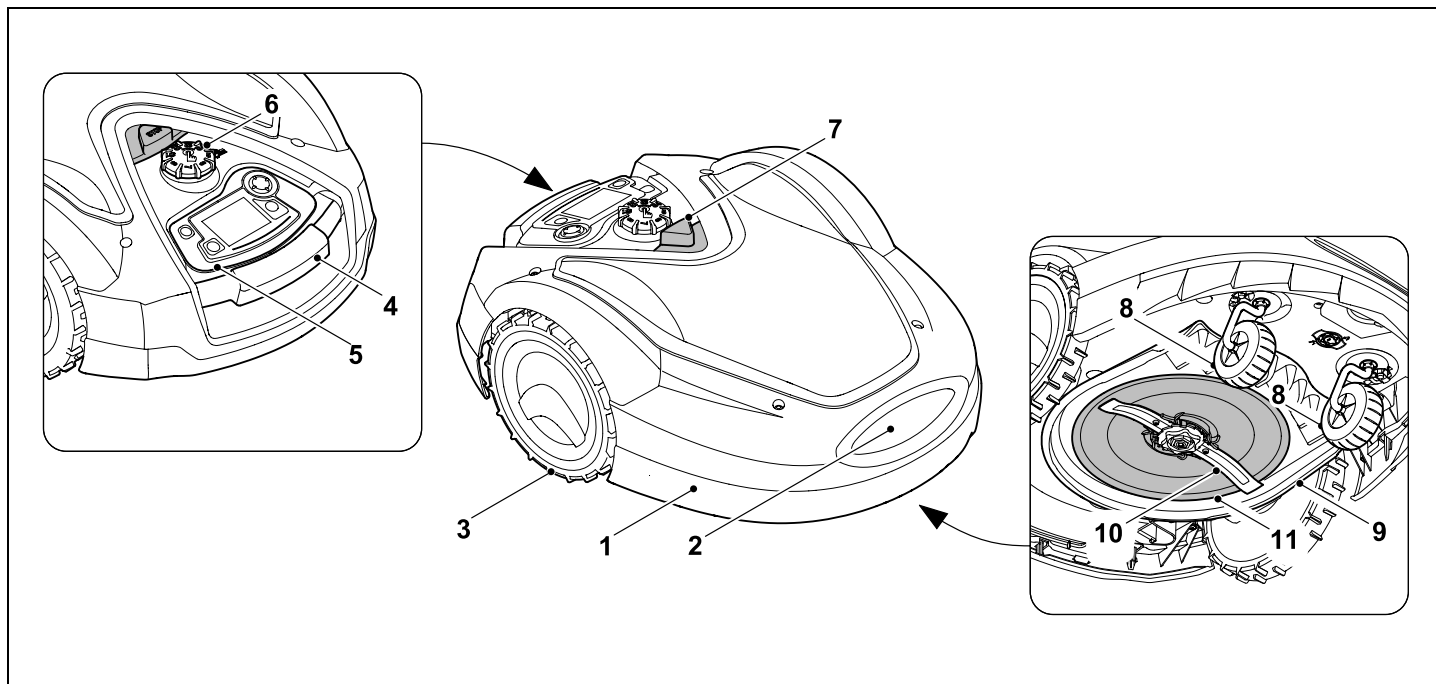
Przykład:



Krzyż sterujący (1) służy do nawigacji w menu; za pomocą przycisku OK (2) potwierdza się ustawienia i otwiera menu. Przycisk Powrót (3) umożliwia wyjście z menu.

3. Opis urządzenia

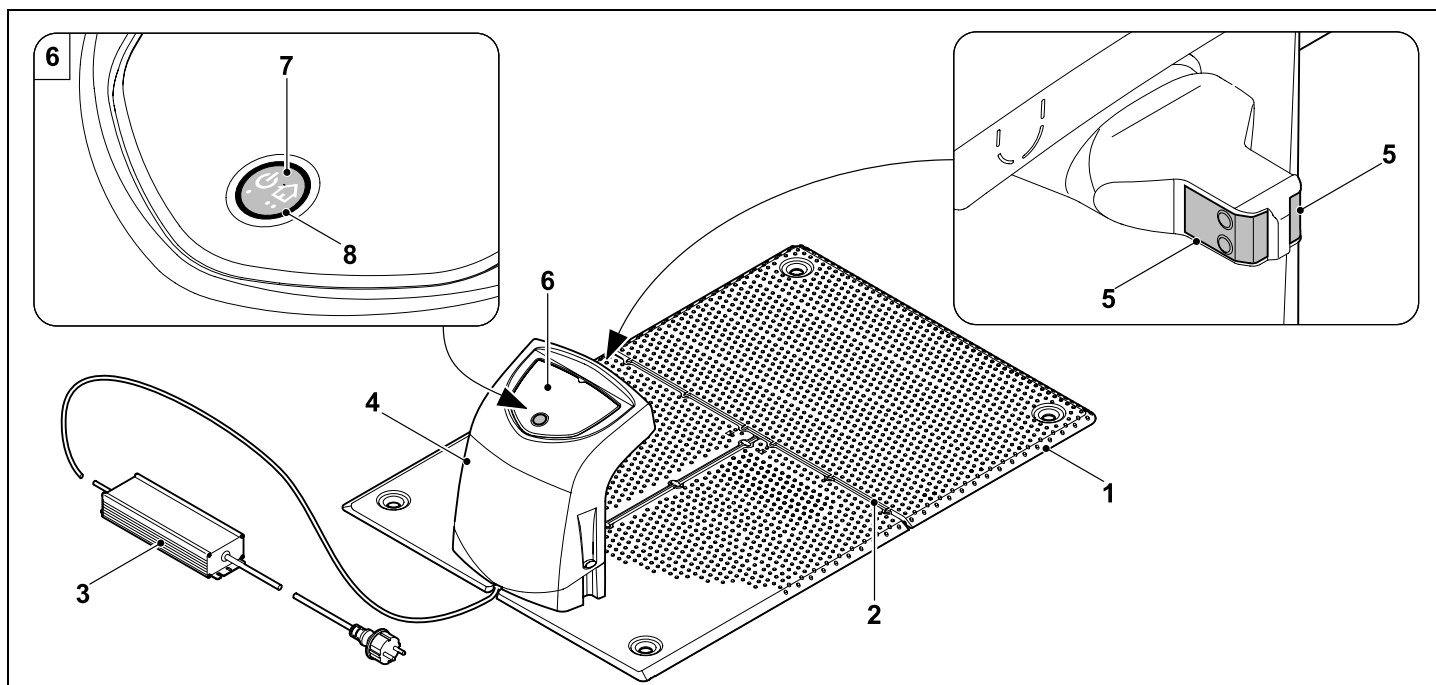
3.1 Kosiarka automatyczna



- 1 ruchomo zamontowana pokrywa (⇒ 5.5), (⇒ 5.6)
- 2 styki ładowania:
styki przyłączeniowe do stacji ładującej
- 3 koło tylne
- 4 uchwyt transportowy (⇒ 21.1)
- 5 zdejmowana konsola sterująca (⇒ 3.3), (⇒ 15.2)
- 6 pokrętko regulacji wysokości koszenia (⇒ 9.5)

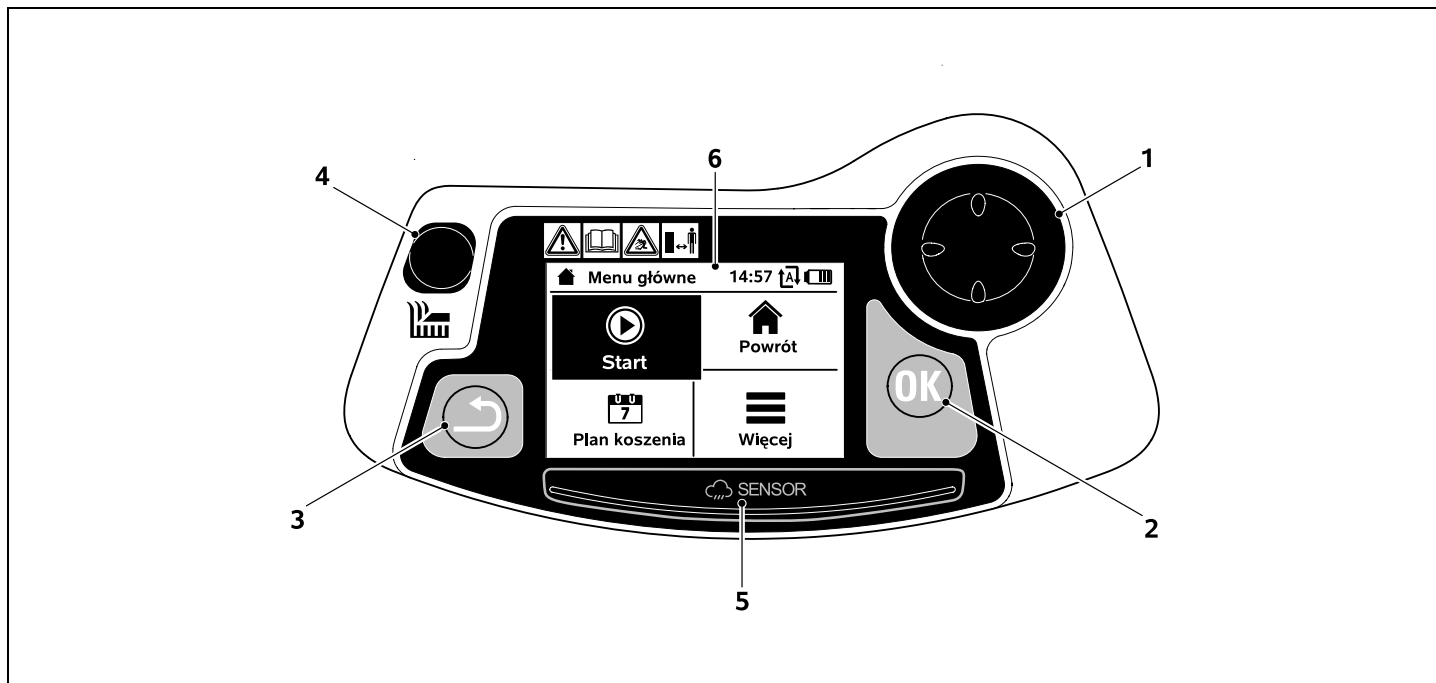
- 7 przycisk STOP (⇒ 5.1)
- 8 koło przednie
- 9 zespół tnący
- 10 dwustronnie ostrzony nóż (⇒ 16.4)
- 11 tarcza zabieraka

3.2 Stacja ładująca



- 1 podstawa
- 2 przelotki do wkładania przewodu ograniczającego (⇒ 9.10)
- 3 zasilacz
- 4 zdejmowana osłona (⇒ 9.2)
- 5 styki ładowania:
do połączenia z kosiarką
automatyczną
- 6 pulpit sterujący
z przyciskiem i diodą LED (⇒ 13.1)
- 7 przycisk
- 8 wskaźnik LED

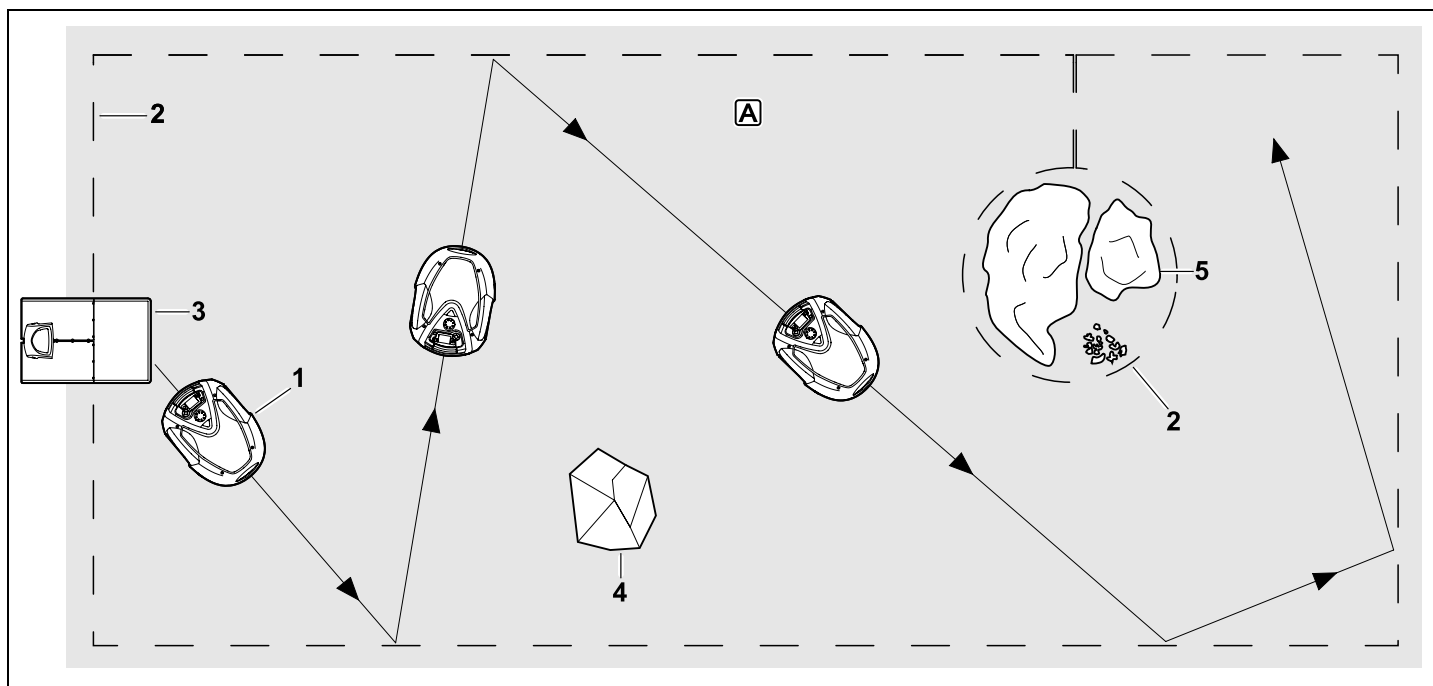
3.3 Konsola sterująca



- 1 krzyż sterujący:
kierowanie kosiarką
automatyczną (⇒ 15.6)
nawigacja w menu (⇒ 11.1)
- 2 przycisk OK:
koszenie ręczne (⇒ 15.6)
nawigacja w menu (⇒ 11.1)
- 3 przycisk Powrót:
nawigacja w menu (⇒ 11.1)
- 4 przycisk Koś:
ręczne koszenie (⇒ 15.6)
koszenie niezależnie od czasów
aktywności (⇒ 15.5)
- 5 czujnik opadów (⇒ 11.11)
- 6 wyświetlacz graficzny

4. Zasada pracy kosiarki robota

4.1 Zasada działania



Kosiarka automatyczna (1) została zaprojektowana do automatycznego koszenia trawników. Kosi ona trawę na przypadkowo wybranych pasach.

Aby kosiarka automatyczna rozpoznawała granice koszonej powierzchni **A**, wokół tej powierzchni należy poprowadzić przewód ograniczający (2). Przepływa przez nią sygnał wytwarzany przez stację ładującą (3).

Stałe przeszkody (4) na koszonej powierzchni są niezawodnie rozpoznawane przez kosiarkę automatyczną za pomocą czujnika dotykowego. Obszary (5), przez które kosiarka automatyczna nie wolno przejeżdżać, i przeszkody, w które nie powinna ona uderzać, muszą być odgródzone od pozostałej koszonej powierzchni za pomocą przewodu ograniczającego.

Przy włączonym koszeniu automatycznym kosiarka automatyczna **podczas czasów aktywności** (⇒ 11.7) samoczynnie opuszcza stację ładującą i kosi trawnik. W celu naładowania akumulatora kosiarka automatyczna samoczynnie jedzie do stacji ładującej. Jeżeli wybrano plan koszenia typu „Standard“, to kosiarka automatyczna kosi i ładuje się podczas całego czasu aktywności. Jeżeli wybrano plan koszenia typu „Dynamicznie“, to podczas czasów

aktywności następuje automatyczne dostosowanie liczby i czasu trwania cykli koszenia oraz ładowania.

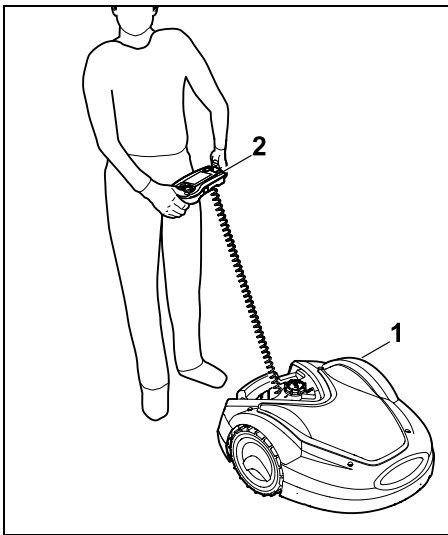
Przy wyłączonym koszeniu automatycznym i w celu koszenia **niezależnie od czasów aktywności** można włączyć koszenie za pomocą przycisku Koś lub w menu „Start”. (⇒ 11.5)



Kosiarkę automatyczną STIHL można niezawodnie i bezawaryjnie eksploatować w bezpośrednim sąsiedztwie innych

kosiarek automatycznych. Sygnał drutu spełnia wymagania normy EGMF (stowarzyszenia europejskich producentów urządzeń ogrodowych) dotyczącej emisji elektromagnetycznej.

4.2 Koszenie ręczne



Kosiarka automatyczna (1) umożliwia koszenie także w trybie ręcznym, podobnie jak kosiarka prowadzona ręcznie. W tym celu należy wyjąć konsolę sterującą (2), w menu „Więcej” wybrać opcję „Koszenie ręczne”, włączyć nóż kosiarki oraz napęd kół i podążać za kosiarką automatyczną. (⇒ 15.6)



Podczas koszenia ręcznego czujnik dotykowy i funkcja ograniczania krawędzi są nieaktywne.

5. Urządzenia zabezpieczające

Urządzenie zostało wyposażone w wiele urządzeń zabezpieczających, gwarantujących bezpieczną obsługę i zabezpieczających je przed nieprawidłowym użyciem.



Niebezpieczeństwo zranienia!

W przypadku stwierdzenia usterki urządzeń zabezpieczających nie wolno uruchamiać urządzenia. Należy zwrócić się do autoryzowanego dealera firmy STIHL.

5.1 Przycisk STOP

Naciśnięcie czerwonego przycisku STOP na górnej części kosiarki automatycznej natychmiast zatrzymuje pracę urządzenia. Nóż kosiarki zatrzymuje się w ciągu kilku sekund; na wyświetlaczu pokazuje się komunikat „Naciśnięto STOP”. Dopóki wyświetlany jest komunikat, dopóty nie można uruchomić kosiarki automatycznej; znajduje się ona w stanie zabezpieczonym. (⇒ 24.)

Przy **włączonej automatyce** po potwierdzeniu komunikatu przyciskiem OK pokazuje się pytanie, czy kontynuować pracę automatyczną.

Po odpowiedzi **Tak** kosiarka automatyczna nadal dalej kosi trawnik według planu koszenia.

Po odpowiedzi **Nie** kosiarka automatyczna zatrzymuje się na koszonej powierzchni, praca automatyczna zostaje wyłączona. (⇒ 11.7)



Długie naciśnięcie przycisku STOP włącza ponadto blokadę urządzenia. (⇒ 5.2)



5.2 Blokada urządzenia

Przed rozpoczęciem konserwacji, czyszczenia, transportu i sprawdzaniem kosiarki automatycznej należy ją zablokować.

Przy włączonej blokadzie urządzenia nie można uruchomić kosiarki automatycznej.

Włączanie blokady urządzenia:

- długie naciskanie **przycisku STOP**,
- w menu „**Więcej**”,
- w menu „**Bezpieczeństwo**”.

Włączanie blokady urządzenia za pomocą menu „Więcej”:

- W menu „Więcej” wybrać opcję „Zablokuj iMOW®” i potwierdzić przyciskiem OK. (⇒ 11.8)

Włączanie blokady urządzenia za pomocą menu „Bezpieczeństwo”:

- W menu „Więcej” otworzyć podmenu „Ustawienia” i „Bezpieczeństwo”. (⇒ 11.15)



- Wybrać opcję „Blok. urząd.” i potwierdzić przyciskiem OK.

Wyłączanie blokady urządzenia:

- W razie potrzeby „wybudzić” urządzenie przez naciśnięcie dowolnego przycisku.
- Odblokować kosiarkę automatyczną za pomocą pokazanej na rysunku kombinacji przycisków. W tym celu należy nacisnąć **przycisk koszenia i przycisk OK** w kolejności pokazanej na rysunku.



5.3 Osłony ochronne

Kosiarka automatyczna jest wyposażona w osłony ochronne, które zapobiegają niezamierzonemu zetknięciu się z nożem kosiarki i wyrzucaniem pokosów. Należy do nich przede wszystkim pokrywa.

5.4 Obsługa oburęczna

Noż kosiarki można włączyć w trybie ręcznym tylko po naciśnięciu i przytrzymaniu przycisku OK prawym kciukiem, a następnie naciśnięciu przycisku koszenia lewym kciukiem. Aby nadal kosić, po jednokrotnym włączeniu należy tylko nacisnąć przycisk koszenia.



+



5.5 Czujnik dotykowy

Kosiarka automatyczna jest wyposażona w ruchomą pokrywę, która służy za czujnik dotykowy. Urządzenie zatrzyma się natychmiast, gdy w trybie automatycznym natrafi na stałą przeszkodę o wysokości minimalnej (10 cm) trwale połączonej z

podłożem. Następnie zmieni się kierunek jazdy i koszenie będzie kontynuowane. Jeżeli czujnik dotykowy będzie działał zbyt często, to dodatkowo zostanie zatrzymany noż kosiarki.



Uderzenie o przeszkodę następuje z określoną siłą. Dlatego wrażliwe przeszkody lub lekkie przedmioty, takie jak mniejsze doniczki, mogą zostać przewrócone lub uszkodzone.

Firma STIHL zaleca, aby usunąć przeszkody lub ogrodzić je jako powierzchnie zamknięte. (⇒ 12.9)

5.6 Zabezpieczenie przy podnoszeniu

Podnoszenie kosiarki automatycznej za pokrywę lub uchwyt transportowy powoduje natychmiastowe przerwanie koszenia. Noż kosiarki zatrzyma się w ciągu kilku sekund.

5.7 Czujnik nachylenia

Jeżeli podczas pracy zostaje przekroczone dozwolone nachylenie zbrocza, to kosiarka automatyczna natychmiast zmienia kierunek jazdy. W przypadku przewrócenia urządzenia wyłączany jest napęd kół i silnik kosiarki.

5.8 Podświetlenie wyświetlacza

Podczas pracy włącza się podświetlenie wyświetlacza. Dzięki podświetleniu kosiarka automatyczna jest dobrze widoczna także w ciemności.

5.9 Pytanie o PIN

Po podniesieniu kosiarki automatycznej przy włączonym pytaniu o PIN rozlegnie się sygnał alarmu, jeżeli w ciągu minuty nie zostanie wprowadzony kod PIN. (⇒ 11.15)

Kosiarkę automatyczną można eksploatować wyłącznie z dostarczoną stacją ładującą. Następna stacja ładująca musi być sparowana z kosiarką automatyczną. (⇒ 11.15)



Firma STIHL zaleca ustawienie jednego z następujących **stopni bezpieczeństwa**: małego, średniego lub wysokiego. W ten sposób wyeliminowano możliwość uruchomienia kosiarki automatycznej przez osobę nieupoważnioną za pomocą innych stacji ładujących, a także zmiany ustawień lub zaprogramowanych wartości.

5.10 Lokalizacja GPS

Modele **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** są wyposażone w odbiornik GPS. Przy włączonej lokalizacji GPS właściciel urządzenia zostanie poinformowany o jego uruchomieniu poza strefą ładowarki. Ponadto na wyświetlaczu pojawi się pytanie o kod PIN. (⇒ 14.5)



Zalecenie:

Zawsze włączać lokalizację GPS. (⇒ 11.15)

6. Zasady bezpiecznej pracy

6.1 Informacje ogólne



Podczas pracy z urządzeniem należy przestrzegać przepisów bezpieczeństwa pracy.



Przed pierwszym uruchomieniem urządzenia uważnie przeczytać całą instrukcję obsługi. Należy starannie przechowywać instrukcję obsługi, aby móc korzystać z niej w przyszłości.

Zachowanie tych środków bezpieczeństwa jest niezbędne w celu zapewnienia bezpieczeństwa użytkownika, zestawienie nie obejmuje wszystkich przypadków. Z urządzenia należy korzystać w sposób rozważny i odpowiedzialny, pamiętając o tym, że osoba obsługująca urządzenie jest odpowiedzialna za wypadki z udziałem osób trzecich i ich mienia.

Termin „używanie“ oznacza wszystkie czynności dotyczące kosiarki automatycznej, ładowarki i pętli ograniczającej.

Za użytkownika uważa się osobę:

- ponownie programującą kosiarkę automatyczną lub zmieniającą istniejący program,
- wykonującą czynności dotyczące kosiarki automatycznej,
- uruchamiającą lub włączającą urządzenie,
- instalującą lub demontującą pętlę ograniczającą albo ładowarkę.

Termin „używanie“ w niniejszej instrukcji obsługi obejmuje także korzystanie z aplikacji iMOW®.

Urządzenie może być używane tylko przez wypoczętą osobę będącą w dobrej kondycji fizycznej i psychicznej. W przypadku problemów zdrowotnych należy zapytać lekarza o możliwość pracy przy użyciu urządzenia. Urządzenia nie wolno obsługiwać po spożyciu alkoholu, zażyciu narkotyków lub leków opóźniających reakcję.

Prosimy też o dokładne zapoznanie się z elementami obsługi i sposobem eksploatacji urządzenia.

Urządzenie może być używane tylko przez osoby, które przeczytały niniejszą instrukcję obsługi i zapoznały się z jego obsługą. Przed pierwszym uruchomieniem urządzenia jego użytkownik powinien zadbać o odbycie przeszkolenia fachowego i praktycznego. Sprzedawca lub specjalista powinien udzielić użytkownikowi instruktażu na temat bezpiecznej obsługi urządzenia.

Podczas tego instruktażu należy zwłaszcza poinformować użytkownika, że praca przy użyciu urządzenia wymaga szczególnej staranności i koncentracji.

Także w przypadku prawidłowej obsługi tego urządzenia zawsze występują inne zagrożenia.



Niebezpieczeństwo uduszenia!

Niebezpieczeństwo uduszenia się dzieci podczas zabawy z opakowaniem. Opakowania należy przechowywać w miejscach niedostępnych dla dzieci.

Urządzenie można udostępniać lub pożyczać tylko osobom znającym obsługę danego modelu. Instrukcję obsługi, stanowiącą część urządzenia, należy wraz z nim przekazywać.

Należy zapewnić, aby użytkownik był zdolny pod względem fizycznym, sensorycznym oraz psychicznym do obsługi urządzenia i pracy z jego użyciem. Jeżeli użytkownik jest do tego zdolny w ograniczonym zakresie pod względem fizycznym, sensorycznym lub psychicznym, to może wykonywać pracę za pomocą urządzenia tylko pod nadzorem odpowiedzialnej osoby lub po instruktażu przeprowadzonym przez tę osobę.

Należy zapewnić, aby użytkownik był pełnoletni lub odbywał naukę zawodu pod nadzorem zgodnie z krajowymi przepisami.



Uwaga - niebezpieczeństwo wypadku!



Podczas koszenia dzieci powinny przebywać w bezpiecznej odległości od urządzenia i koszonej powierzchni.



Podczas koszenia psy i inne zwierzęta domowe powinny przebywać w bezpiecznej odległości od urządzenia i koszonej powierzchni.

Ze względów bezpieczeństwa każda modyfikacja urządzenia, z wyjątkiem prawidłowego montażu urządzeń dodatkowych i akcesoriów dopuszczonych przez firmę STIHL, jest zabroniona i powoduje utratę gwarancji. Informacji o

dopuszczonych urządzeniach dodatkowych i akcesoriach udzielają Autoryzowani Dealerzy firmy STIHL.

Zabronione jest zwłaszcza dokonywanie jakichkolwiek zmian w urządzeniu zwiększających moc lub obroty silników elektrycznych.

W urządzeniu nie wolno dokonywać żadnych zmian zwiększających emisję hałasu.

Ze względów bezpieczeństwa nie wolno zmieniać oprogramowania urządzenia lub przy nim manipulować.

Należy zachować szczególną ostrożność podczas pracy w miejscach publicznych, parkach, obiektach sportowych oraz podczas eksploatacji w rolnictwie i leśnictwie.

Urządzenia nie wolno używać do przewożenia przedmiotów, zwierząt i osób, a zwłaszcza dzieci.

Nie pozwalać osobom, zwłaszcza dzieciom, na jazdę lub siadanie na kosiarce automatycznej.

Uwaga – niebezpieczeństwo wypadku!

Kosiarka automatyczna jest przeznaczona do automatycznej pielęgnacji trawnika i jego ręcznego koszenia. Inne użycie urządzenia jest niedozwolone i może być niebezpieczne lub spowodować uszkodzenie urządzenia.

Z powodu niebezpieczeństwa zranienia użytkownika urządzenie nie może być wykorzystywane do wykonywania takich czynności, jak (zestawienie niepełne):

- przycinanie krzewów, żywopłotów i krzewów,
- obcinanie pędów czepnych,

- pielęgnacja trawy rosnącej na dachu oraz w skrzynkach balkonowych,
- rozdrabnianie ściętych fragmentów drzew i żywopłotów,
- czyszczenie ścieżek (odsysanie, przedmuchiwanie),
- wyrównywanie nierówności powierzchni, np. kretowisk.

6.2 Odzież robocza i sprzęt ochronny



Należy założyć mocne obuwie z przeciwpoślizgową podeszwą i nie wykonywać pracy boso ani np. w sandałach podczas:

- przejeżdżania kosiarką automatyczną przy użyciu konsoli sterowniczej z jednego miejsca na drugie,
- zbliżania się do kosiarki automatycznej podczas pracy,
- ręcznego koszenia trawnika. (⇒ 15.6)



Instalację, konserwację i pozostałe czynności dotyczące urządzenia i ładowarki należy wykonywać w odpowiednim ubraniu roboczym.

Nie zakładać luźnej odzieży, która może zostać pochwycona przez ruchome części, a także ozdób, krawata i szalika.

Długie spodnie należy zakładać zwłaszcza w przypadku:

- zbliżania się do kosiarki automatycznej podczas pracy,
- ręcznego koszenia trawnika.



Konserwację i czyszczenie urządzenia, układanie i zwijanie drutu oraz unieruchamianie ładowarki należy zawsze

wykonywać w mocnych rękawicach. Chronić ręce zwłaszcza podczas wykonywania wszystkich czynności dotyczących noża kosiarki, wbijania kołków mocujących oraz śledzi do mocowania ładowarki.

Podczas wszystkich czynności dotyczących urządzenia związać długie włosy i je zabezpieczyć (za pomocą chusty na głowę, czapki itp.).



Przed wbijaniem kołków mocujących i śledzi do mocowania ładowarki należy założyć odpowiednie okulary ochronne.

6.3 Ostrzeżenie – zagrożenia spowodowane prądem elektrycznym



Uwaga! Niebezpieczeństwo porażenia prądem!

Dla bezpieczeństwa elektrycznego szczególnie ważne są sprawny przewód sieciowy i sprawna wtyczka zasilacza. Aby nie narazić się na niebezpieczeństwo porażenia prądem elektrycznym, nie wolno używać uszkodzonych lub niezgodnych z przepisami przewodów przyłączeniowych, gniazd wtyczkowych i wtyczek.

Należy regularnie sprawdzać, czy przewód przyłączeniowy nie ma oznak uszkodzenia lub starzenia się materiału (łamliwości).

Stosować tylko oryginalny zasilacz.

Nie wolno używać zasilacza, gdy:

- jest on uszkodzony lub zużyty,



- przewody są uszkodzone lub zużyte. Przede wszystkim należy sprawdzić, czy przewód sieciowy nie jest uszkodzony lub stary.

Konserwację i naprawy przewodów sieciowych oraz zasilacza należy zlecić wykwalifikowanemu elektrykowi.

Niebezpieczeństwo porażenia prądem!

Nie podłączać uszkodzonego przewodu do instalacji elektrycznej i nie dotykać uszkodzonego przewodu przed odłączeniem go od instalacji elektrycznej.

Nie wolno zmieniać (np. skracać) przewodów przyłączeniowych do zasilacza. Nie wolno przedłużać przewodu między zasilaczem a stacją ładującą.

Do układu elektronicznego stacji ładującej wolno podłączać tylko suchy i niezanieczyszczony wtyk zasilacza.

Nie kłaść na stałe zasilacza i przewodu na mokrym podłożu.

Niebezpieczeństwo porażenia prądem!

Nie wolno używać uszkodzonych kabli, złączy i wtyczek oraz niezgodnych z przepisami przewodów przyłączeniowych.

Należy zawsze sprawdzać, czy stosowane przewody sieciowe są zabezpieczone odpowiednim bezpiecznikiem.

Przewód przyłączeniowy należy odłączać przez wyjęcie wtyczki z gniazdka wtyczkowego; nie ciągnąć przewodu przyłączeniowego.

Urządzenie podłączyć do źródła prądu elektrycznego zabezpieczonego wyłącznikiem różnicowoprądowym o maksymalnym prądzie zadziałania 30 mA. Szczegółowych informacji udzieli elektryk.

Jeżeli zasilacz jest podłączony do źródła zasilania znajdującego się na zewnątrz budynku, to gniazdko elektryczne musi

być dopuszczone do pracy na zewnątrz pomieszczeń. Szczegółowych informacji dotyczących krajowych przepisów udzieli elektryk.

W przypadku podłączenia urządzenia do agregatu prądowłórczego należy zwrócić uwagę na niebezpieczeństwo uszkodzenia urządzenia spowodowanego przez zmiany natężenia prądu.

6.4 Akumulator

Stosować tylko oryginalny akumulator.

Akumulator jest przeznaczony wyłącznie do zamontowania na stałe w kosiarce automatycznej STIHL. Jest on tam optymalnie zabezpieczony i ładowany po ustawieniu się kosiarki automatycznej w stacji ładującej. Nie wolno używać innej ładowarki. Stosowanie nieodpowiedniej ładowarki może być przyczyną porażenia prądem elektrycznym, przegrzania lub wypłynięcia żrącego elektrolitu z akumulatora.

Nigdy nie otwierać akumulatora.

Nie dopuścić do upadku akumulatora.

Nie używać uszkodzonego lub zdeformowanego akumulatora.

Akumulator należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.



Niebezpieczeństwo wybuchu!

Chronić akumulator przed bezpośrednim promieniowaniem słonecznym, ciepłem i ogniem; nigdy nie wrzucać go do ognia..



Akumulator należy używać i przechowywać w zakresie temperatur od -10 do maks. +50°C.



Chronić akumulator przed deszczem i wilgocią – nie zanurzać go w płynach.



Nie narażać akumulatora na działanie mikrofal lub wysokiego ciśnienia.

Styków akumulatora nie wolno łączyć (zwierać) przy użyciu metalowych przedmiotów. Zwarcie może uszkodzić akumulator.

Akumulator, który nie jest używany, należy trzymać z dala od metalowych przedmiotów (np. gwoździ, monet i ozdób). Nie używać metalowych pojemników transportowych – **zagrożenie wybuchowe i pożarowe!**

Przy nieprawidłowej eksploatacji z akumulatora może wypłynąć elektrolit; unikać zetknięcia się z elektrolitem! W razie przypadkowego zetknięcia się z elektrolitem należy spłukać go wodą. W przypadku zanieczyszczenia oka elektrolitem należy dodatkowo skorzystać z pomocy lekarza. Wypływający elektrolit może powodować podrażnienia skóry i oparzenia oraz działać żrąco.

Nie wkładać żadnych przedmiotów do szczeliny wentylacyjnych akumulatora.

Dokładniejsze wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, zob. <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

6.5 Transport urządzenia

Włączyć blokadę urządzenia przed każdym transportem, a zwłaszcza przed podnoszeniem kosiarki automatycznej. (⇒ 5.2)

Przed transportem urządzenia należy je schłodzić.

Podczas podnoszenia i przenoszenia kosiarki należy uważać, aby nie dotknąć jej noża. Podnosząc kosiarkę automatyczną, należy trzymać tylko za uchwyt transportowy; nigdy nie wkładać rąk pod urządzenie.

Należy uwzględnić masę urządzenia i użyć odpowiedniego urządzenia załadunkowego (podnośników).

Zabezpieczyć urządzenie i transportowane wspólnie z nim części urządzenia (np. ładowarki) na powierzchni ładunkowej za pomocą odpowiednio dobranych środków mocujących (pasy, liny itp.) zamocowanych w punktach podanych w niniejszej instrukcji obsługi. (⇒ 21.)

Podczas transportu urządzenia należy przestrzegać krajowych przepisów prawa, a zwłaszcza przepisów dotyczących bezpieczeństwa ładunków i transportu przedmiotów na platformach ładunkowych.

Nie pozostawiać akumulatora w samochodzie i nie wystawiać na bezpośrednie działanie promieni słonecznych.

Akumulatory litowo-jonowe należy transportować ze szczególną ostrożnością; należy zwrócić szczególną uwagę na zabezpieczenie akumulatora przed zwarcie. Akumulator należy transportować w nieuszkodzonym oryginalnym opakowaniu lub w kosiarce automatycznej.

6.6 Przed uruchomieniem

Każda osoba korzystająca z urządzenia powinna znać instrukcję jego obsługi.

Postępować zgodnie z instrukcjami dotyczącymi instalacji ładowarki (⇒ 9.) i pętli ograniczającej (⇒ 12.).

Aby nie potknąć się o pętlę ograniczającą i przewód sieciowy, należy je dobrze zamocować na ziemi. Należy unikać układania ich na krawężniach (np. chodników, kostki brukowej). W przypadku układania ich na podłożach, w które nie można wbić kołków mocujących (np. kostka brukowa, chodniki), należy zastosować kanał na przewody.

Należy regularnie sprawdzać prawidłowość ułożenia pętli ograniczającej i przewodu sieciowego.

Aby się nie potknąć, należy zawsze całkowicie wbijać kołki mocujące.

Nie instalować ładowarki w miejscach słabo widocznych, w których można się o nią potknąć (np. za narożnikiem domu).

Ładowarkę należy instalować w miarę możliwości w miejscu niedostępnym dla małych zwierząt, np. mrówek lub ślimaków. Należy unikać zwłaszcza miejsc w pobliżu gniazd mrówek i kompostowni.

Obszary, przez które kosiarka automatyczna nie może bezpiecznie przejechać (np. ze względu na niebezpieczeństwo spadnięcia), należy ogrodzić przez odpowiednie ułożenie pętli ograniczającej.

Firma STIHL zaleca, aby kosiarkę automatyczną uruchamiać tylko na trawnikach i utwardzonych drogach (np. wybrukowanych podjazdach).

Kosiarka automatyczna nie rozpoznaje żadnych miejsc, w których może spaść (takich jak krawędzie, podesty, baseny pływackie lub stawy). Jeżeli pętla ograniczająca została ułożona wzdłuż miejsc potencjalnie groźących spadnięciem, to ze względów bezpieczeństwa należy zachować odległość ponad **1 m** między pętlą ograniczającą a tymi miejscami.

Należy regularnie przeszukać teren, na którym urządzenie będzie użytkowane i usunąć wszystkie kamienie, patyki, druty, kości i wszystkie inne przedmioty obce, które mogą spowodować uszkodzenie kosiarki.

Po zainstalowaniu pętli ograniczającej należy usunąć z koszonej powierzchni zwłaszcza wszystkie narzędzia. Złamane lub uszkodzone kołki mocujące należy wyciągnąć z darni i przekazać do utylizacji.

Regularnie sprawdzać, czy na powierzchni przeznaczonej do koszenia nie ma nierówności; ewentualnie należy je usunąć.

Nie należy nigdy stosować urządzenia w przypadku uszkodzenia lub braku elementów zabezpieczających.

Zamontowane w urządzeniu mechanizmy zabezpieczające nie mogą być usuwane lub mostkowane.

Przed użyciem urządzenia należy wymienić wszystkie wadliwe oraz zużyte i uszkodzone części. Należy wymienić na nowe tabliczki ostrzegawcze umieszczone na urządzeniu, jeżeli stały się nieczytelne lub zostały uszkodzone. Autoryzowani dealerzy firmy STIHL mają do dyspozycji zamienne naklejki ostrzegawcze i inne części zamienne.

Przed uruchomieniem należy sprawdzić, czy:

- urządzenie jest w dobrym stanie technicznym. oznacza to, że osłony i urządzenia zabezpieczające znajdują się na swoim miejscu i są sprawne;
- ładowarka jest w dobrym stanie technicznym. Wszystkie osłony muszą być w dobrym stanie technicznym i prawidłowo zamontowane;
- podłączono zasilacz do gniazdka sieciowego zamontowanego zgodnie z przepisami;
- izolacja przewodu przyłączeniowego zasilacza i wtyczki jest w nienagannym stanie;
- całe urządzenie (obudowa, pokrywa, elementy mocujące, nóż, wałek noża itp.) nie jest zużyte lub uszkodzone;
- nóż kosiarki i mocowanie noża są w dobrym stanie technicznym (dobre zamocowanie, brak uszkodzeń i zużycia); (⇒ 16.3)
- wszystkie śruby, nakrętki i inne elementy mocujące znajdują się na swoim miejscu i są dokręcone. Przed uruchomieniem urządzenia dokręcić poluzowane śruby i nakrętki wymagany momentem.

W razie potrzeby wykonać niezbędne czynności lub skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem. Zaleca się korzystanie z usług serwisu Autoryzowanego Dealera firmy STIHL.

6.7 Program pracy

Należy przestrzegać przepisów komunalnych dotyczących czasu pracy urządzeń ogrodowych z silnikami elektrycznym i odpowiednio zaprogramować czasy aktywności. (⇒ 14.3)

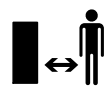
Pracę kosiarki należy zaprogramować w taki sposób, aby podczas niej na koszonej powierzchni nie było dzieci, osób postronnych i zwierząt.

Zmiana zaprogramowanych wartości za pomocą **aplikacji iMOW®** w modelach **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** może spowodować działania nieoczekiwane przez inne osoby. Dlatego należy poinformować wszystkie osoby postronne o zamierzonych zmianach w planie koszenia.

Nie wolno jednocześnie eksploatować kosiarki automatycznej i instalacji nawadniającej; należy odpowiednio dostosować program pracy.

Zadbać o ustawienie prawidłowej daty i godziny w kosiarce automatycznej. Ewentualnie poprawić ustawienia. Nieprawidłowe wartości mogą doprowadzić do niezamierzonego uruchomienia kosiarki automatycznej.

6.8 Podczas pracy



Zwierzęta i osoby postronne, zwłaszcza dzieci, powinny przebywać w bezpiecznej odległości od obszaru zagrożenia.

Nie pozwalaj dzieciom na zbliżanie się do kosiarki automatycznej podczas jej pracy lub na zabawę kosiarką.

Rozpoczęcie koszenia za pomocą **aplikacji iMOW®** w modelach **RMI 632 C**, **RMI 632 PC** może być nieoczekiwane przez osoby postronne. Dlatego należy z wyprzedzeniem informować odpowiednie osoby o możliwym działaniu kosiarki automatycznej.

Nie pozostawiać pracującej kosiarki automatycznej bez nadzoru, jeżeli wiadomo, że w pobliżu znajdują się zwierzęta lub osoby, a zwłaszcza dzieci.

W przypadku pracy kosiarki automatycznej w miejscach publicznych należy wokół koszonej powierzchni umieścić tabliczki z następującą wskazówką:

„Ostrzeżenie! Kosiarka automatyczna! Zachować odległość od urządzenia! Należy przypilnować dzieci!”.



Uwaga – niebezpieczeństwo zranienia!

Nie zbliżaj rąk lub stóp do obracających się elementów (także od dołu). Nie dotykać obracającego się noża.

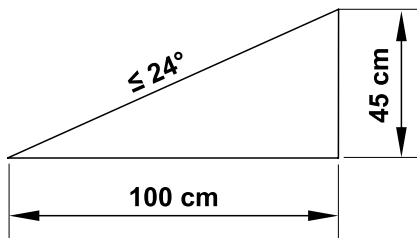
Przed burzą lub wyładowaniami atmosferycznymi odłączyć zasilacz od instalacji elektrycznej. Nie wolno uruchamiać kosiarki automatycznej.

Nie wolno przechylać lub podnosić kosiarki automatycznej podczas pracy silnika elektrycznego.

Nie dokonywać ustawień urządzenia podczas pracy jednego z silników elektrycznych.

Ze względów bezpieczeństwa urządzenia nie można używać na zboczach o nachyleniu przekraczającym 24° (45 %).
Niebezpieczeństwo zranienia!
Nachylenie zbocza wynoszące 24°

odpowiada 45 cm wzniesienia pionowego, które przypada na 100 cm odległości w poziomie.



STOP

Należy pamiętać o bezwładnym ruchu narzędzia tnącego trwającym kilka sekund po wyłączeniu silnika.

Naciskać podczas pracy

przycisk STOP (⇒ 5.1) przed:

- zmianą lub dokonywaniem ustawień w menu,
- dostosowaniem programu pracy,
- wyjęciem konsoli sterowniczej.

Włączyć **blokadę urządzenia** (⇒ 5.2),

- przed podnoszeniem lub przenoszeniem urządzenia;
- przed transportem urządzenia;
- przed usunięciem przyczyny zablokowania lub niedrożności kanału wyrzutowego;
- przed rozpoczęciem pracy przy nożu kosiarki;
- przed sprawdzaniem lub czyszczeniem urządzenia;
- po natrafieniu na przedmiot obcy lub gdy kosiarka automatyczna zaczyna nadmiernie drgać. Należy wówczas sprawdzić urządzenie, a zwłaszcza zespół tnący (nóż, wałek noża,

mocowanie noża), pod względem uszkodzeń i wykonać niezbędne naprawy przed ponownym uruchomieniem urządzenia i rozpoczęciem pracy.



Niebezpieczeństwo zranienia!

Silne drgania są zwykle objawem zakłócenia.

Nie wolno uruchamiać kosiarki automatycznej zwłaszcza w przypadku uszkodzenia lub skrzywienia wałka noża oraz uszkodzenia lub skrzywienia noża. W przypadku braku potrzebnej wiedzy wykonanie niezbędnych napraw należy zlecić specjalistycznemu serwisowi; zaleca się korzystanie z usług serwisu Autoryzowanego Dealera firmy STIHL.

Przed pozostawieniem urządzenia należy dostosować ustawienia bezpieczeństwa kosiarki automatycznej w taki sposób, aby nie mogła zostać uruchomiona przez nieuprawnione osoby. (⇒ 11.15)

Nie używać urządzenia w pobliżu otwartego ognia.

Koszenie ręczne:

Należy uruchamiać urządzenie przy zachowaniu szczególnej ostrożności, zgodnie ze wskazówkami podanymi w rozdziale „Koszenie ręczne“. (⇒ 15.6)

Czynności robocze należy wykonywać tylko przy świetle dziennym lub przy dobrym oświetleniu sztucznym.

Nie blokować mechanicznie przycisków urządzenia – zwłaszcza przycisku koszenia.

Użytkownik musi zawsze znajdować się za urządzeniem. Stale uważać na odpowiednią odległość stóp od noża.

Nie biec podczas koszenia trawnika, aby nie narazić się na obrażenia ciała w wyniku poślizgnięcia się lub potknięcia.

W przypadku zawracania kosiarką automatyczną lub przyciągania jej tylnej części do siebie należy zachować szczególną ostrożność.

Wilgotne podłoże jest bardziej śliskie, co zwiększa ryzyko wypadku.

Należy postępować szczególnie ostrożnie, aby się nie poślizgnąć. Jeżeli jest to możliwe, należy unikać koszenia ręcznego na wilgotnym podłożu.

Należy uważać na zachowanie właściwej pozycji podczas pracy na zboczu i nie kosić na zbyt stromych zboczach.

Kosić należy w poprzek zbocza, a nie w górę lub w dół; zawsze należy stać wyżej niż kosiarka automatyczna, aby w przypadku utraty panowania nad urządzeniem nie zsunęło się ono na użytkownika.

Omiąć przedmioty ukryte w trawie (instalacje do zraszania trawników, pale, zawory wody, fundamenty, przewody elektryczne itp.). Nie należy najechać na takie przedmioty.

Nie wolno celowo najechać na przeszkody. Podczas koszenia ręcznego czujnik dotykowy jest nieaktywny.

Podczas obsługi maszyny i jej urządzeń peryferyjnych nie wychylać się do przodu i zawsze dbać o zachowanie równowagi oraz pewną i bezpieczną pozycję pracy na zboczach; zawsze należy chodzić, a nie biegać.

6.9 Konserwacja i naprawy

Przed rozpoczęciem czyszczenia, naprawy i konserwacji należy włączyć blokadę urządzenia i ustawić kosiarkę automatyczną na płaskim i stabilnym podłożu.



Przed rozpoczęciem wszystkich czynności dotyczących ładowarki i pętli ograniczającej należy wyjąć wtyczkę zasilacza.



Przed rozpoczęciem czynności konserwacyjnych schładzać kosiarkę automatyczną przez ok. 5 minut.

Podłączenie do sieci elektrycznej może zostać wykonane wzgl. wymienione wyłącznie przez wykwalifikowanego elektryka.

Po zakończeniu wszystkich czynności dotyczących urządzenia należy przed ponownym uruchomieniem sprawdzić program pracy kosiarki automatycznej i skorygować w razie potrzeby. Przede wszystkim należy ustawić datę i godzinę.

Czyszczenie:

Całe urządzenie należy dokładnie czyścić w regularnych odstępach czasu. (⇒ 16.2)

Nie kierować strumienia wody (zwłaszcza z wysokociśnieniowych urządzeń czyszczących) na części silnika, uszczelki, elementy elektryczne i miejsca łożyskowania. Może to spowodować uszkodzenia wymagające drogich napraw. Nie czyścić urządzenia pod bieżącą wodą (np. za pomocą węża ogrodowego). Nie wolno używać intensywnych środków czyszczących. Mogą one uszkodzić tworzywa sztuczne i metale, co może pogorszyć bezpieczeństwo pracy urządzenia.

Czynności konserwacyjne:

Można wykonywać tylko czynności konserwacyjne opisane w niniejszej instrukcji obsługi; wykonanie innych czynności należy zlecić autoryzowanemu dealerowi.

Z pytaniami dotyczącymi urządzenia i środków pomocniczych prosimy **zawsze** zwracać się do autoryzowanego dealera. Firma STIHL zaleca, aby prace konserwacyjne oraz naprawy były wykonywane wyłącznie przez autoryzowanego dealera firmy STIHL. Dla dealerów firmy STIHL organizowane są regularne szkolenia; oferowana jest też informacja techniczna.

Należy stosować tylko narzędzia, wyposażenie dodatkowe i akcesoria dopuszczone przez firmę STIHL do stosowania z tym urządzeniem lub części tego samego typu. W przeciwnym razie może zaistnieć niebezpieczeństwo zranienia osób lub uszkodzenia urządzenia. Z pytaniami należy zwrócić się do autoryzowanego dealera.

Oryginalne narzędzia, wyposażenie dodatkowe i części zamienne firmy STIHL są optymalnie dopasowane do urządzenia i do wymagań użytkownika. Oryginalne części zamienne STIHL rozpoznaje się po numerze części zamiennej STIHL, po napisie STIHL i ewentualnie po oznakowaniu części zamiennej STIHL. W przypadku małych części może być tylko oznakowanie.

Naklejki ostrzegawcze i informacyjne muszą być czyste i czytelne. W przypadku uszkodzenia lub zgubienia naklejek należy zastąpić je nowymi naklejkami dostępnymi u autoryzowanego dealera firmy STIHL. W przypadku zastępowania elementu nową częścią należy na niej nakleić taką samą naklejkę.

Czynności dotyczące zespołu tnącego wykonywać w mocnych rękawicach ochronnych przy zachowaniu szczególnej uwagi.

Wszystkie śruby i nakrętki, zwłaszcza śruby i elementy mocujące zespołu tnącego, powinny być mocno dokręcone, aby zagwarantować niezawodną pracę urządzenia.

Regularnie należy sprawdzać całe urządzenie pod względem zużycia i uszkodzeń, zwłaszcza przed jego przechowywaniem (np. przed przerwą zimową). Ze względów bezpieczeństwa należy natychmiast wymienić zużyte lub uszkodzone części, aby urządzenie zawsze umożliwiało bezpieczną pracę.

Jeżeli podczas prac konserwacyjnych usunięte zostały części lub urządzenia zabezpieczające, należy je niezwłocznie ponownie zamontować.

6.10 Przechowywanie urządzenia podczas dłuższych przerw w eksploatacji

Przed przechowywaniem

- naładować akumulator, (⇒ 15.8)
- ustawić najwyższy stopień bezpieczeństwa, (⇒ 11.15)
- przełączyć kosiarkę automatyczną na przestój zimowy. (⇒ 11.16)

Należy zabezpieczyć urządzenie przed nieuprawnionym użyciem (np. przez dzieci).

Przechowywać urządzenie w dobrym stanie technicznym.

Przed przechowywaniem urządzenia (np. przed przerwą zimową) należy je dokładnie wyczyścić.

Przed pozostawieniem urządzenia w zamkniętym pomieszczeniu należy schładzać silnik przez ok. 5 minut.

Pomieszczenie do przechowywania musi być suche, zabezpieczone przed mrozem i zamknięte.

Nie przechowywać urządzenia w pobliżu otwartego ognia lub intensywnych źródeł ciepła (np. pieców).

6.11 Utylizacja

Odpady mogą być szkodliwe dla ludzi, zwierząt oraz środowiska i dlatego należy je prawidłowo utylizować.

Skontaktować się z firmą zajmującą się recyklingiem lub z autoryzowanym dealerem, aby uzyskać informacje na temat prawidłowej utylizacji odpadów. Zaleca się korzystanie z usług serwisu autoryzowanego dealera firmy STIHL.

Wyeksploatowane urządzenie należy przekazać do odpowiedniej utylizacji. Przed utylizacją należy wykonać czynności, które uniemożliwią korzystanie z urządzenia. Aby zapobiec wypadkom, należy usunąć zwłaszcza przewód sieciowy zasilacza, akumulator i konsolę sterowniczą kosiarki automatycznej.

Niebezpieczeństwo skażenia się nożem!

Także wyeksploatowanej kosiarki nie można pozostawiać bez nadzoru. Urządzenie, a zwłaszcza nóż kosiarki, należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.

Akumulator należy utylizować osobno; nie wolno utylizować go razem z urządzeniem. Należy zapewnić

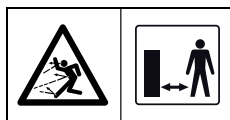
bezpieczną utylizację akumulatora zgodnie z przepisami o ochronie środowiska.

7. Objaśnienie symboli



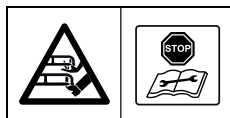
Ostrzeżenie!

Przed pierwszym uruchomieniem należy koniecznie przeczytać instrukcję obsługi.



Ostrzeżenie!

Podczas pracy należy zachowywać bezpieczną odległość od urządzenia. Osoby postronne powinny przebywać w bezpiecznej odległości od obszaru zagrożenia.



Ostrzeżenie!

Nie dotykać obracającego się noża.

Ostrzeżenie!

Zablokować urządzenie przed jego podniesieniem lub wykonaniem przy nim czynności.



Ostrzeżenie!

Nie wchodzić na urządzenie i na nim nie siadać.



Ostrzeżenie!

Nie dotykać obracającego się noża.



Ostrzeżenie!

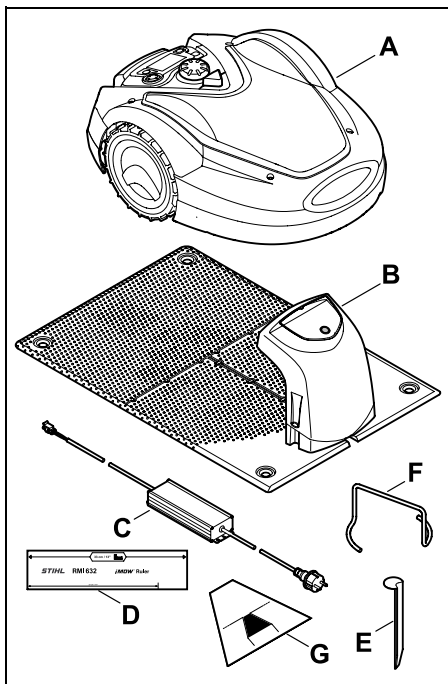
Podczas koszenia dzieci powinny znajdować się w bezpiecznej odległości od urządzenia i koszonej powierzchni.



Ostrzeżenie!

Podczas koszenia psy i inne zwierzęta domowe powinny przebywać w bezpiecznej odległości od urządzenia i koszonej powierzchni.

8. Wyposażenie standardowe



Poz.	Nazwa	Liczba
A	kosiarka automatyczna	1
B	stacja ładująca	1
C	zasilacz	1
D	miernik iMOW® Ruler	2
E	śledź do mocowania stacji ładującej	4
F	ściągacz tarczy zabieraka	1
G	szablon uliczki	1
-	instrukcja obsługi	1

9. Pierwsza instalacja

Aby instalację wykonać szybko, solidnie i bez trudu, należy zwrócić uwagę na wymagania i wskazówki oraz się do nich dostosować; dotyczy to zwłaszcza odległości drutu 33 cm podczas układania. (⇒ 12.)

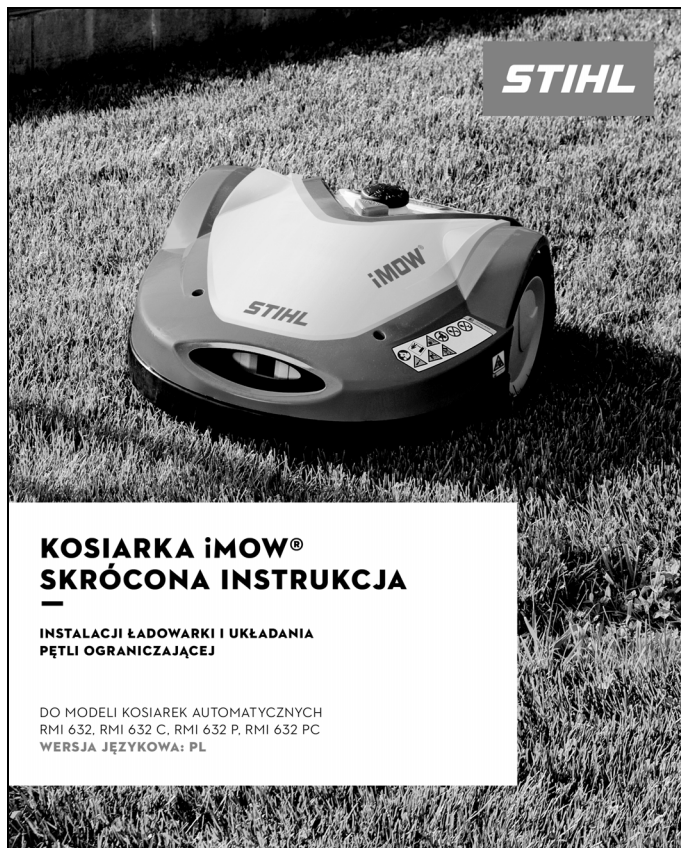
Istnieje możliwość powiększenia skoszonej powierzchni przez ułożenie pętli ograniczającej bliżej krawędzi. (⇒ 12.17)
W celu zapewnienia niezawodnego działania podczas układania drutu należy dostosować jego odległość do lokalnych warunków.

iMOW® – skrócona instrukcja

Do kosiarki automatycznej załączono osobną skróconą instrukcję stanowiącą pomoc podczas instalacji stacji ładującej i układania przewodu ograniczającego. Szczegółowe informacje zamieszczono w odpowiednich rozdziałach niniejszej instrukcji obsługi. Niniejszą skróconą instrukcję zawsze należy stosować równocześnie z instrukcją obsługi kosiarki automatycznej.

iMOW® – skrócona instrukcja

Zmniejszony widok strony 1:



KOSIARKA iMOW® SKRÓCONA INSTRUKCJA

**INSTALACJI ŁADOWARKI I UKŁADANIA
PĘTLI OGRANICZAJĄCEJ**

DO MODELI KOSIAREK AUTOMATYCZNYCH
RMI 632, RMI 632 C, RMI 632 P, RMI 632 PC
WERSJA JĘZYKOWA: PL

INSTALACJA ROZSZERZONA

POZYCJONOWANIE ZEWNĘTRZNEJ ŁADOWARKI I UKŁADANIE PĘTLI OGRANICZAJĄCEJ W SZCZEGÓLNYCH PRZYPADKACH

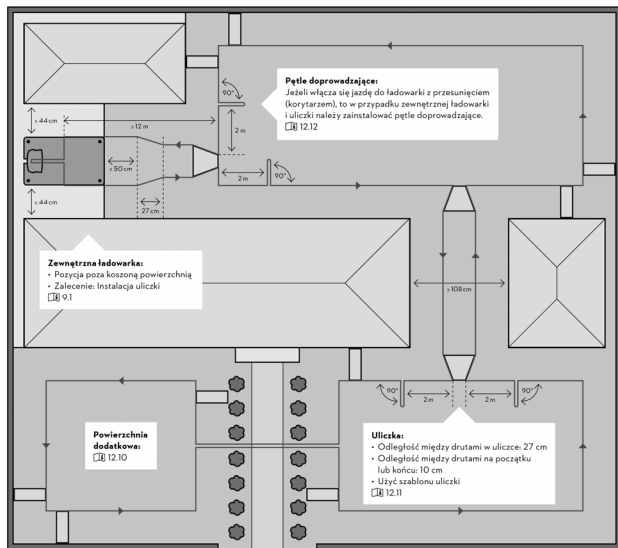


Pochyły teren na koszonej powierzchni:

Aby kosiarka automatycznie mogła automatycznie i bez zakłóceń kosić pochyły teren znajdujący się na koszonej powierzchni, należy zainstalować na pochyłości (!) pętlę ograniczającą przy zachowaniu minimalnej odległości od krawędzi terenu. Odległość: 0,5 m
 [12.14]

Punkty początkowe:

Koszone powierzchnie, do których można dostać się przez uliczkę lub zewnętrzną ładowarkę, muszą mieć jeden punkt początkowy.
 [9.8/11.14/12.11]



Ilustracja nie jest skalowana

Działu pomocy: <https://support.stihl.com/>

0477-810-5167 PL-10

9.1 Wskazówki dotyczące stacji ładującej

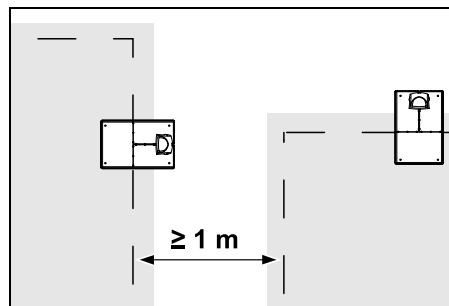
Wymagania dotyczące miejsca ustawienia stacji ładującej:

- **Zabezpieczone i zacienione**
Bezpośrednie działanie promieni słonecznych może doprowadzić do podwyższenia temperatury w urządzeniu i wydłużenia czasu ładowania akumulatora.
Na stacji ładującej można zamontować osłonę przeciwsłoneczną dostępną jako wyposażenie dodatkowe. Dzięki niej kosiarka automatyczna jest lepiej chroniona przed czynnikami atmosferycznymi.
- **Zapewniające dobrą widoczność**
Stacja ładująca powinna być dobrze widoczna w wybranym miejscu ustawienia, aby nie była przyczyną potknięć.
- **W pobliżu odpowiedniego gniazdka**
Odległość od gniazdka elektrycznego do stacji ładującej nie może przekraczać długości przewodu zasilającego niezbędnej do podłączenia go zarówno do stacji ładującej, jak i do gniazdka – nie zmieniać przewodu zasilającego zasilacza.
Zaleca się korzystanie z gniazdka z ochroną przeciwprzepięciową.
- **Bez źródeł zakłóceń**
Metale, tlenki żelaza lub materiały magnetyczne lub przewodzące prąd elektryczny albo stare instalacje przewodów ograniczających mogą zakłócić koszenie. Zaleca się usunięcie tych źródeł zakłóceń.

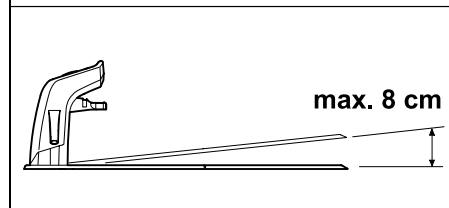
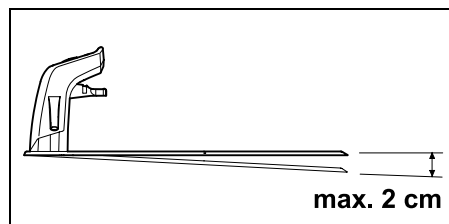
– Wypoziomowane i płaskie

Przygotowanie do pracy:

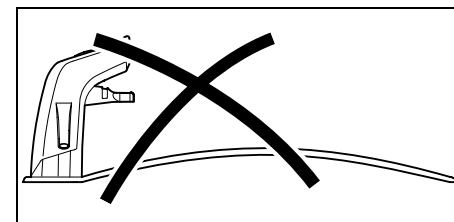
- Przed pierwszą instalacją skosić trawnik dotychczasową kosiarką (optymalna wysokość trawy to maksymalnie 6 cm).
- W przypadku twardego i suchego podłoża należy nieco nawodnić koszoną powierzchnię, aby ułatwić wbijanie szpilek.



Koszone powierzchnie nie mogą na siebie zachodzić. Należy zachować minimalną odległość $\geq 1 \text{ m}$ między przewodami ograniczającymi dwie koszone powierzchnie.



Stacja ładująca może być pochylona maksymalnie 8 cm do tyłu lub 2 cm do przodu.

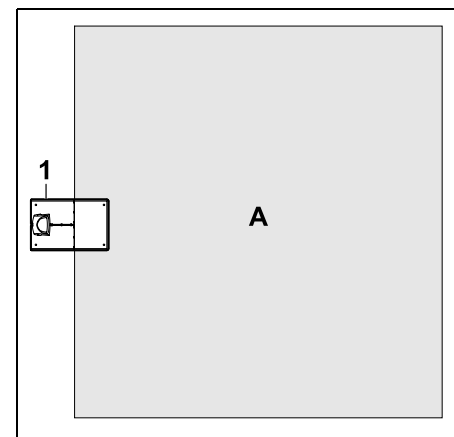


Nigdy nie zginać podstawy. Należy usunąć nierówności pod podstawą, aby mogła całkowicie przylegać do podłoża.

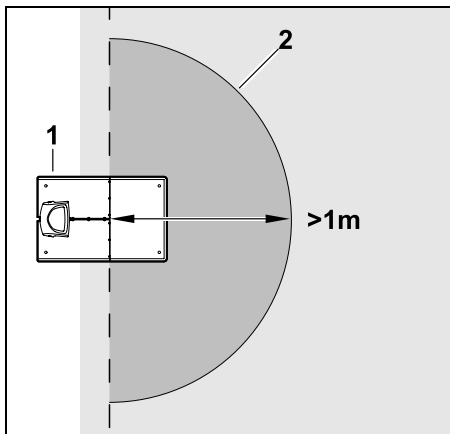
Wersje instalacji:

Ładowarkę można zainstalować w wersji wewnętrznej lub zewnętrznej.

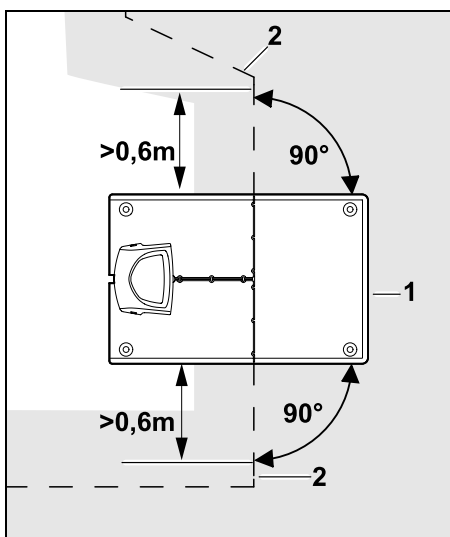
Wewnętrzna ładowarka:



Ładowarka (1) jest instalowana wewnątrz koszonej powierzchni (A), bezpośrednio przy krawędzi.

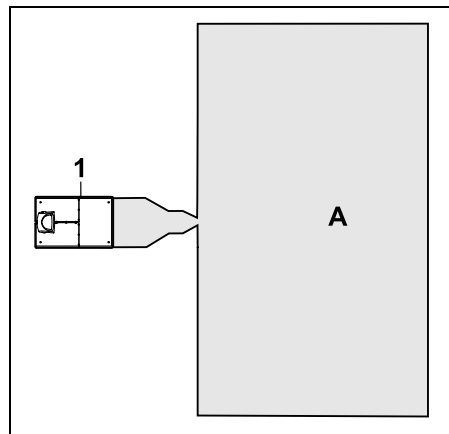


Przed ładowarką (1) musi znajdować się równa, wolna powierzchnia (2) o minimalnym promieniu 1 m. Usunąć pagórki lub zagłębienia.



Przed ładowarką (1) i za nią ułożyć pętlę ograniczającą (2) prosto oraz prostopadle do podstawy na odcinku **0,6 m**. Następnie ułożyć pętlę ograniczającą wzdłuż krawędzi koszonej powierzchni.

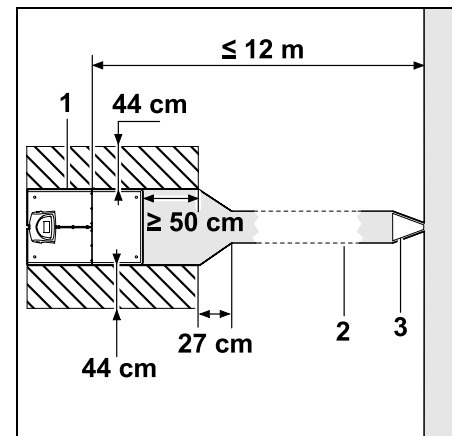
Zewnętrzna ładowarka:



Ładowarkę (1) instaluje się poza koszoną powierzchnią (A).

i W przypadku zewnętrznej ładowarki jazda do ładowarki z przesunięciem wymaga zainstalowania **pętli doprowadzających**. (⇒ 12.12)

Miejsce potrzebne dla zewnętrznej ładowarki:



Aby podłączenie do ładowarki (1) i odłączenie odbywało się prawidłowo, można zainstalować ją w sposób pokazany na rysunku wraz z uliczką (2). Miejsca wokół ładowarki i na zewnątrz pętli ograniczającej muszą być płaskie i łatwo przejezdne. Usunąć pagórki lub zagłębienia.

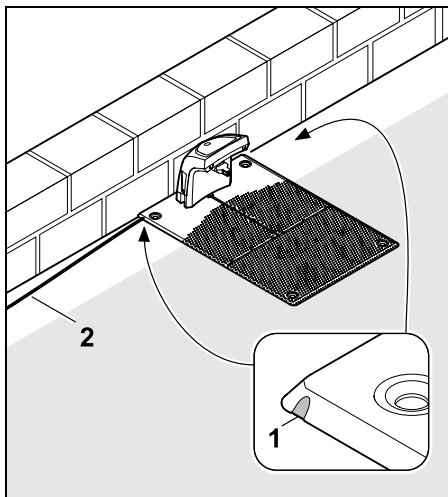
Uliczkę (2) instaluje się przy użyciu szablonu uliczki (3). (⇒ 12.11)

Minimalna odległość od podstawy do początku uliczki: ≥ 50 cm

Szerokość bocznych wolnych powierzchni: 44 cm

Maksymalna odległość od koszonej powierzchni: ≤ 12 m

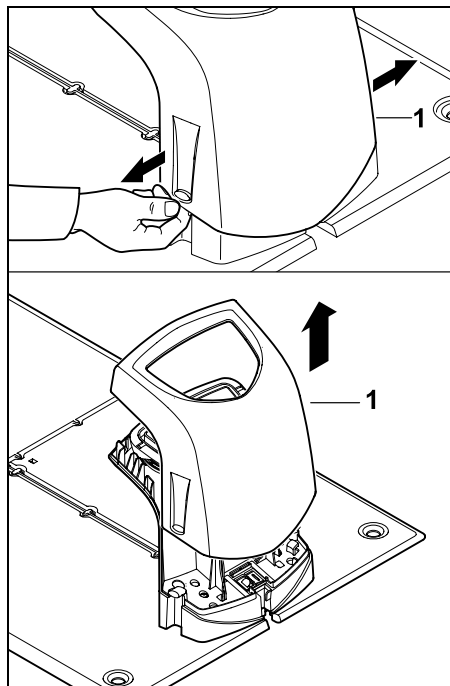
Instalacja ładowarki przy ścianie:



W przypadku instalowania ładowarki przy ścianie po lewej lub prawej stronie należy wyłamać kombinerkami przepust (1) w podstawie, aby uzyskać miejsce na przewód sieciowy (2).

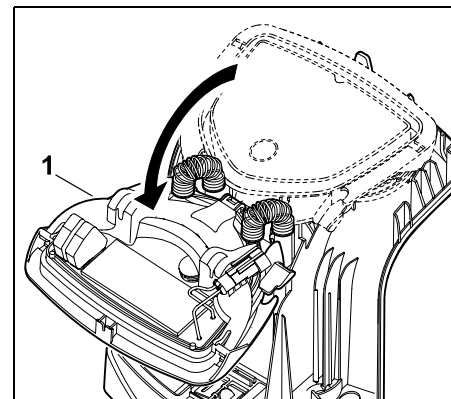
9.2 Złącza stacji ładującej

Zdejmowanie osłony:

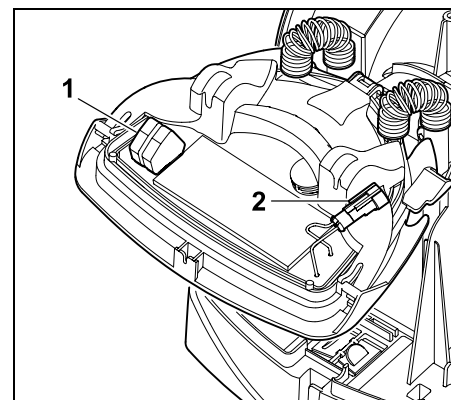


Rozciągnąć lekko osłonę (1) z lewej i prawej strony w sposób pokazany na rysunku i zdjąć do góry.

Otwieranie panelu:

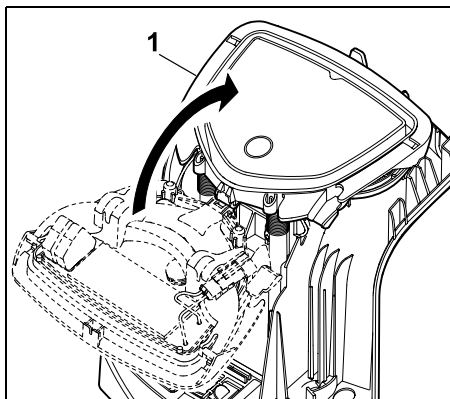


Otworzyć panel (1) do przodu. Przytrzymać panel w pozycji otwarcia, ponieważ zamyka się on samoczynnie ze względu na sprężyny zawiasów.



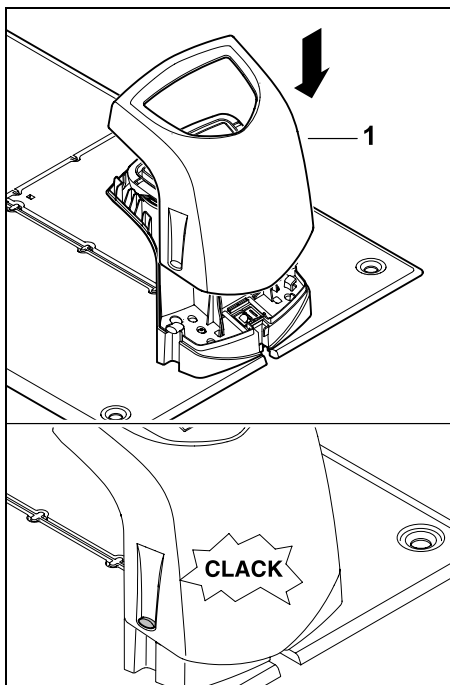
Przy zamkniętym panelu złącza przewodu ograniczającego (1) i przewodu zasilającego (2) są zabezpieczone przed czynnikami atmosferycznymi.

Zamykanie panelu:



Zamknąć panel (1) do tyłu – nie przycisnąć żadnego przewodu.

Zakładanie osłony:



Założyć osłonę (1) na stację ładującą i zablokować – nie przygnieść żadnego przewodu.

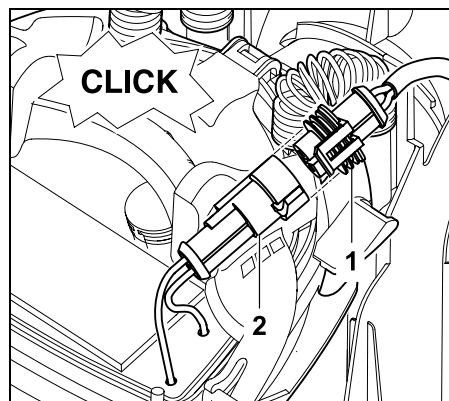
9.3 Podłączanie przewodu sieciowego do stacji ładującej



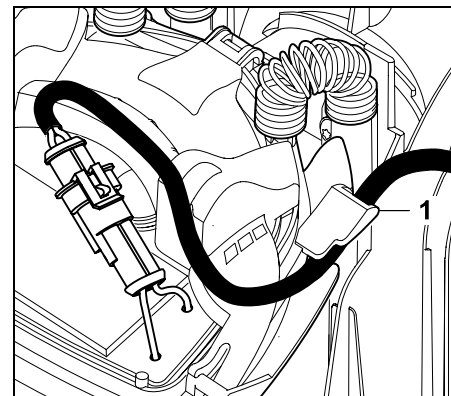
Wskazówka:

Wtyki i tulejki przyłączeniowe muszą być czyste.

- Zdjąć osłonę stacji ładującej i otworzyć panel. (⇒ 9.2)

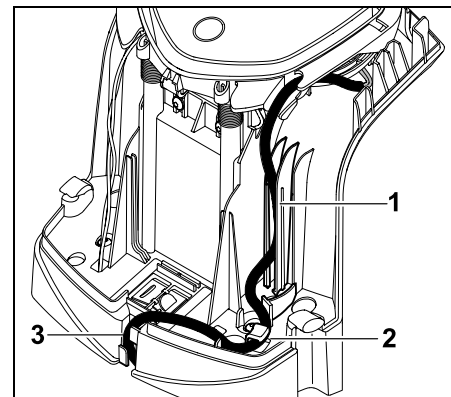


Podłączyć wtyk zasilacza (1) do wtyku stacji ładującej (2).



Przeprowadzić przewód zasilający przez przelotkę (1) na panelu.

- Zamknąć panel. (⇒ 9.2)

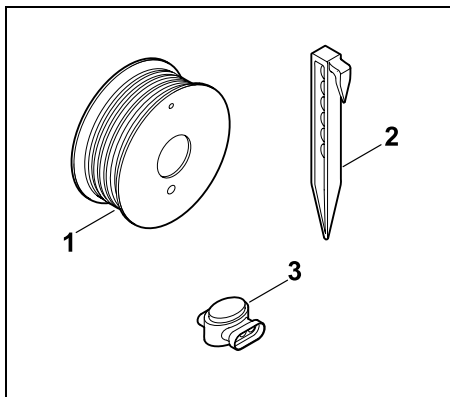


Wcisnąć przewód zasilający w przelotkę (1) w sposób pokazany na rysunku i poprowadzić dalej do zasilacza przez zaczep przewodu (2) i kanał kablowy (3).

- Zamknąć osłonę stacji ładującej. (⇒ 9.2)

9.4 Materiały instalacyjne

Jeżeli pętla ograniczająca nie jest układana przez pracownika autoryzowanego serwisu, to niezbędne są dodatkowe materiały instalacyjne nienależące do wyposażenia standardowego, które umożliwiają uruchomienie kosiarki automatycznej. (⇒ 18.)



Zestawy instalacyjne zawierają pętlę ograniczającą na rolce (1) oraz kołki mocujące (2) i złączki do drutu (3). Dostarczony zestaw instalacyjny może zawierać jeszcze dodatkowe elementy, które nie są potrzebne do instalacji.

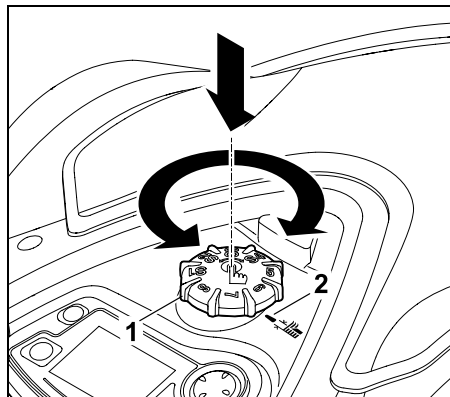
9.5 Ustawianie wysokości koszenia

i W celu zapewnienia bezpiecznej eksploatacji w pierwszych tygodniach ustawiać wysokość koszenia przynajmniej na **stopniu 5**, aż trawa zasłoni przewód ograniczający.

Stopnie **S1**, **S2**, **S3** i **S4** są wysokościami specjalnymi do bardzo płaskich trawników (nierówności gleby poniżej +/- 1 cm).

Najmniejsza wysokość koszenia:
stopień S1 (20 mm)

Największa wysokość koszenia:
stopień 8 (60 mm)



Nacisnąć i obrócić przycisk obrotowy (1). Po zwolnieniu ulega on zablokowaniu. Oznaczenie (2) wskazuje ustawioną wysokość koszenia.

i Przycisk obrotowy można wyciągnąć do góry z elementu regulacyjnego. Konstrukcja ta zwiększa bezpieczeństwo. W ten sposób zagwarantowano, że użytkownik nie będzie podnosił i przynosił urządzenia, trzymając za przycisk obrotowy.

9.6 Wskazówki dotyczące pierwszej instalacji

Do instalacji kosiarki automatycznej udostępniono kreator instalacji. Program ten przeprowadza użytkownika przez cały proces pierwszej instalacji:



- Ustawianie języka, daty, godziny
- Instalacja stacji ładującej
- Układanie przewodu ograniczającego
- Podłączanie przewodu ograniczającego
- Parowanie kosiarki automatycznej ze stacją ładującą
- Sprawdzenie instalacji
- Programowanie kosiarki automatycznej
- Zakończenie pierwszej instalacji

Kosiarka automatyczna jest gotowa do użytku dopiero po zakończeniu wszystkich etapów kreatora instalacji.

i W portalu www.stihl.com można obejrzeć **film wideo dotyczący instalacji**.
Dalszych wskazówek dotyczących instalacji kosiarki automatycznej udziela Autoryzowany Dealer STIHL.

Kreator instalacji jest ponownie aktywowany po zresetowaniu urządzenia do ustawień fabrycznych. (⇒ 11.16)

Przygotowanie do pracy:

- Przed pierwszą instalacją skosić trawnik dotychczasową kosiarką (optymalna wysokość trawy maksymalnie 6 cm).
- W przypadku twardego i suchego podłoża należy nieco nawodnić kosztą powierzchnię, aby ułatwić wbijanie szpilek.
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Autoryzowany Dealer STIHL musi aktywować kosiarkę automatyczną i przyporządkować ją do adresu e-mail właściciela. (⇒ 10.)

i Podczas obsługi menu należy przestrzegać instrukcji podanych w rozdziale „Wskazówki dotyczące obsługi”. (⇒ 11.1)

Krzyż sterujący służy do wybierania opcji, opcji menu i przycisków.

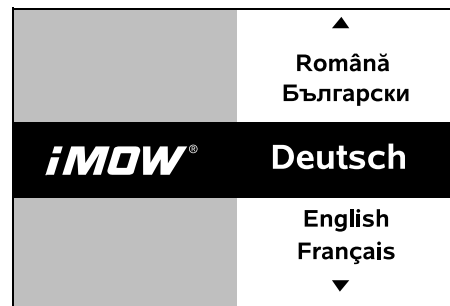
Za pomocą przycisku **OK** otwiera się podmenu lub potwierdza wybór.

Przycisk **Powrót** umożliwia wyjście z aktywnego menu lub przejście do poprzedniego punktu kreatora instalacji.

Jeżeli podczas pierwszej instalacji wystąpią usterki lub awarie, to na wyświetlaczu pojawia się odpowiedni komunikat. (⇒ 24.)

9.7 Ustawianie języka, daty, godziny

- Naciśnięcie dowolnego przycisku konsoli sterującej włącza urządzenie, a tym samym kreatora instalacji.

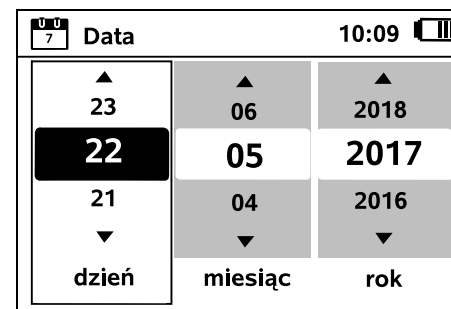


Wybrać język komunikatów ekranowych i potwierdzić przyciskiem OK.

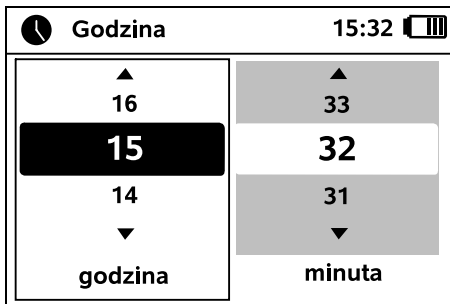


Wybór wersji językowej potwierdzić przyciskiem OK lub wybrać „Zmień” i ponownie wybrać wersję językową.

- Jeżeli trzeba, wprowadzić 9-znakowy numer serii kosiarki automatycznej. Numer ten jest wydrukowany na tabliczce znamionowej (naklejka w schowku pod konsolą sterującą).



Odpowiednią datę należy ustawić za pomocą krzyża sterującego i potwierdzić przyciskiem OK.



Odpowiednią godzinę należy ustawić za pomocą krzyża sterującego i potwierdzić przyciskiem OK.

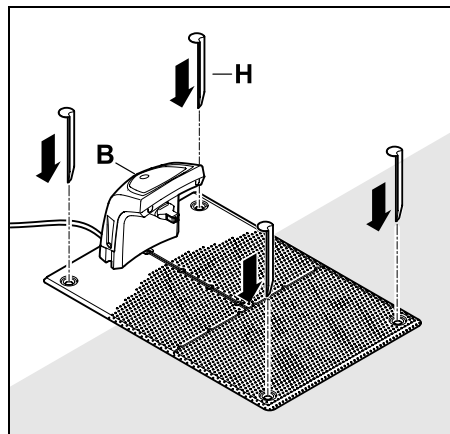


9.8 Instalacja ładowarki

i Należy postępować zgodnie z instrukcjami podanymi w rozdziale „Wskazówki dotyczące ładowarki” (⇒ 9.1) i przykładami instalacji (⇒ 27.) zamieszczonymi w niniejszej instrukcji obsługi.



- Podłączyć przewód zasilający do ładowarki. (⇒ 9.3)
- Podczas instalacji ładowarki przy ścianie ułożyć przewód zasilający pod podstawą. (⇒ 9.1)



Zamocować ładowarkę (B) w wybranym miejscu za pomocą czterech śledzi (H).

- Zainstalować zasilacz poza koszoną powierzchnią, zabezpieczając go przed bezpośrednim działaniem promieni słonecznych, wilgocią i deszczem – w razie potrzeby zamocować do ściany.



Zasilacz prawidłowo działa tylko w **temperaturze otoczenia** pomiędzy 0° C i 40° C.

- Ułożyć wszystkie przewody zasilające poza koszoną powierzchnią, zwłaszcza poza zasięgiem noża kosiarki, i zamocować do gleby lub umieścić w kanale na przewody.
- Rozwinąć przewód zasilający w pobliżu ładowarki, aby zapobiec zakłóceniom sygnału drutu.
- Podłączyć wtyczkę.



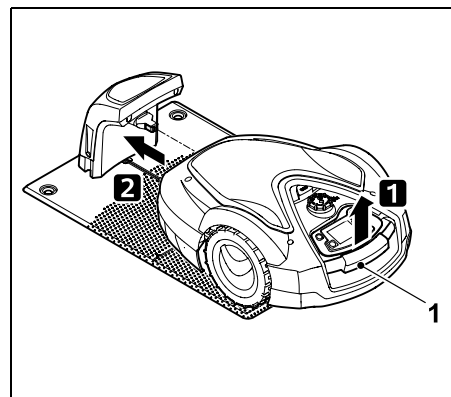
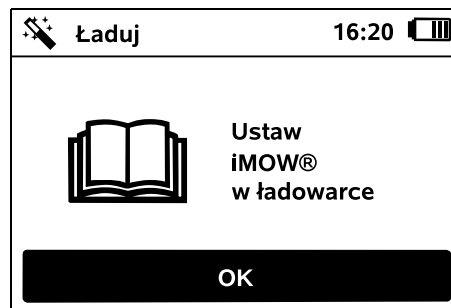
Na ładowarce szybko miga czerwona dioda LED, dopóki nie zostanie podłączona pętla ograniczająca. (⇒ 13.1)

- Po zakończeniu czynności nacisnąć przycisk OK na konsoli sterowniczej.



Zewnętrzna ładowarka:

Po zakończeniu pierwszej instalacji ustalić przynajmniej jeden punkt początkowy poza uliczką do ładowarki. Częstotliwość rozpoczynania należy zdefiniować tak, aby 0 z 10 koszeń (0/10) rozpoczynało się przy ładowarce (punkt początkowy 0). (⇒ 11.14)



Trzymając za uchwyt transportowy (1), podnieść nieco kosiarkę automatyczną, aby odciążyć koła napędzane. Wsunąć do stacji ładującej urządzenie podparte na kołach przednich.

Następnie nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej.

OK



Jeżeli akumulator się rozładuje, to po podłączeniu do stacji ładującej w prawym górnym narożniku wyświetlacza zamiast symbolu akumulatora pojawi się symbol wtyczki; akumulator będzie ładowany podczas układania przewodu ograniczającego. (⇒ 15.8)



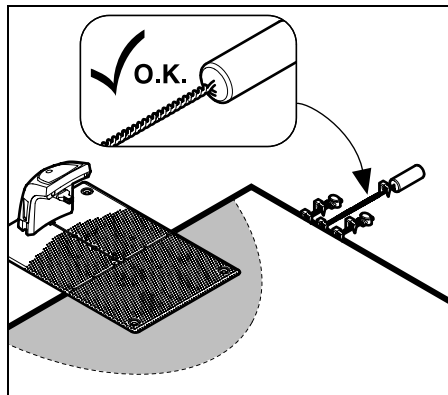
9.9 Układanie przewodu ograniczającego



Przed ułożeniem przewodu należy przeczytać cały rozdział „Przewód ograniczający” i przestrzegać podanych w nim instrukcji. (⇒ 12.)

Należy zwłaszcza **zaplanować** ułożenie przewodu; przestrzegać **odległości przewodu**, w trakcie układania pętli zainstalować także **powierzchnie zamknięte, rezerwy przewodu, odcinki łączące, powierzchnie dodatkowe i uliczki**.

W przypadku koszenia mniejszych powierzchni przy użyciu przewodu o długości poniżej 80 m wyposażenie dodatkowe **AKM 100** należy zainstalować razem z przewodem ograniczającym. W przypadku przewodów o zbyt małej długości na stacji ładującej miga sygnał SOS i nie jest emitowany sygnał drutu.



Używać tylko oryginalnych szpilek i oryginalnego przewodu ograniczającego. Zestawy instalacyjne z niezbędnymi materiałami instalacyjnymi są dostępne jako wyposażenie dodatkowe u Autoryzowanego Dealera STIHL. (⇒ 18.)

Wrysować schemat ułożenia przewodu na rysunku ogrodu. Zawartość szkicu:

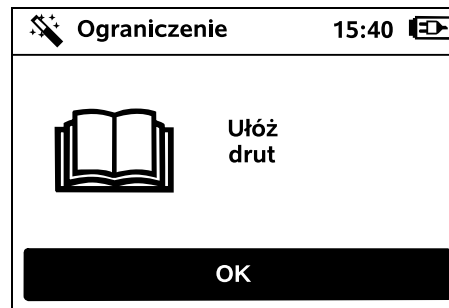
- **Kształt koszonej powierzchni** z ważnymi przeszkodami, granicami i niezbędnymi powierzchniami zamkniętymi, na których praca kosiarki automatycznej jest niedozwolona. (⇒ 12.1)
- Położenie **stacji ładującej** (⇒ 9.1)
- Położenie **przewodu ograniczającego** Przewód ograniczający po krótkim czasie zagłębia się w glebie i staje się niewidoczny. Należy zwłaszcza zaznaczyć przewód poprowadzony wokół przeszkód.

- Położenie **złączek do przewodu** Użyte złączki do przewodu nie będą widoczne po upływie krótkiego czasu. Zanotować ich położenie, aby można było wymienić je w razie potrzeby. (⇒ 12.16)

Przewód ograniczający należy ułożyć w postaci nieprzerwanej pętli indukcyjnej wokół całej koszonej powierzchni. Maksymalna długość: **500 m**

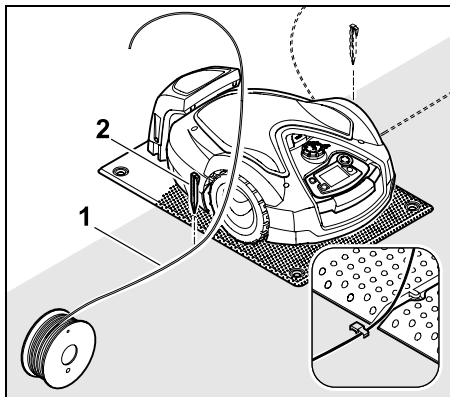


W żadnym miejscu kosiarka automatyczna nie może być oddalona o ponad 35 m od przewodu ograniczającego, ponieważ w przeciwnym razie nie będzie rozpoznawany sygnał drutu.

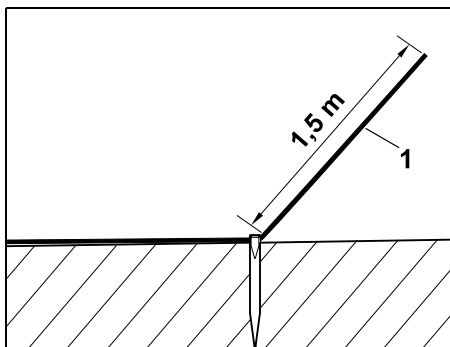


Ułożyć przewód ograniczający, rozpoczynając od stacji ładującej. Należy przy tym odróżnić **wewnętrzną stację ładującą** od **zewnętrznej stacji ładującej**.

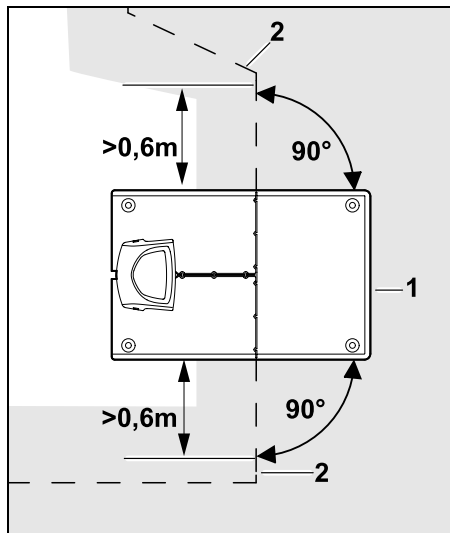
Uruchamianie w przypadku wewnętrznej stacji ładującej:



Zamocować do gleby przewód ograniczający (1) po **lewej** lub **prawej** stronie obok podstawy, bezpośrednio obok wyjścia przewodu, używając szpilki (2).



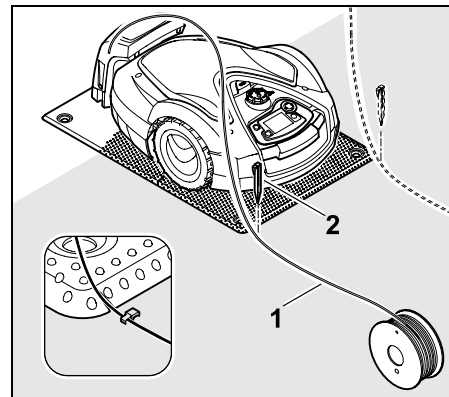
Pozostawić wolny koniec przewodu (1) o długości ok. **1,5 m**.



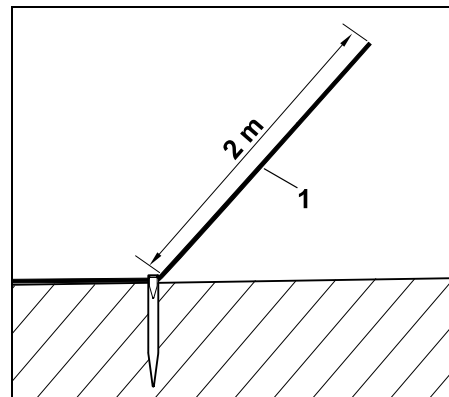
Przed stacją ładującą (1) i za nią ułożyć przewód ograniczający (2) prosto oraz prostopadle do podstawy na odcinku **0,6 m**. Następnie ułożyć przewód ograniczający wzdłuż krawędzi koszonej powierzchni.

i Jeżeli korzysta się z jazdy do stacji ładującej z przesunięciem toru (korytarza), to przed stacją ładującą i za nią przewód ograniczający o długości przynajmniej **1,5 m** należy ułożyć prosto oraz prostopadle do podstawy. (⇒ 11.13)

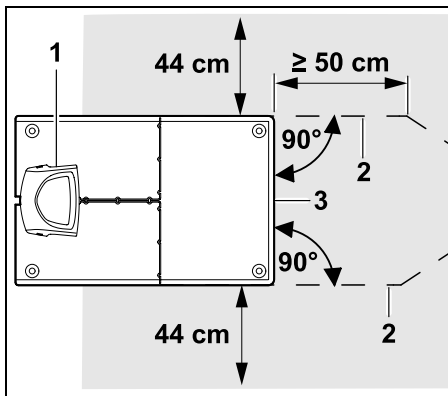
Uruchamianie w przypadku zewnętrznej stacji ładującej:



Zamocować do gleby przewód ograniczający (1) po **lewej** lub **prawej** stronie za podstawą, bezpośrednio obok wyjścia przewodu, używając szpilki (2).



Pozostawić wolny koniec przewodu (1) o długości ok. **2 m**.

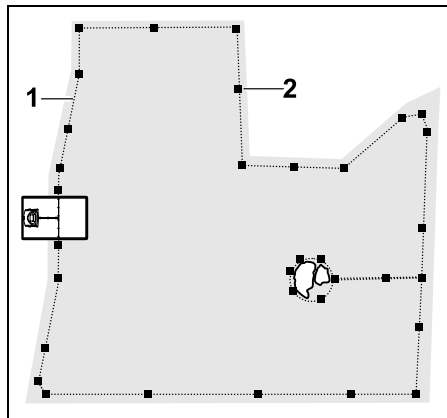


Przed stacją ładującą (1) i za nią ułożyć przewód ograniczający (2) w odległości 50 cm pod kątem prostym do podstawy. Następnie można zainstalować uliczkę (⇒ 12.11) lub ułożyć przewód ograniczający wzdłuż krawędzi koszonej powierzchni.

Z boku przy podstawie (3) należy zapewnić przejezdną powierzchnię o minimalnej szerokości 44 cm.

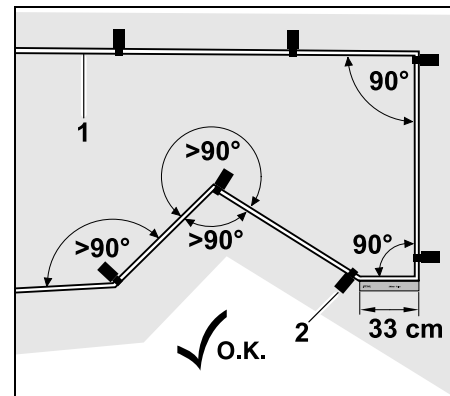
i Dodatkowe informacje na temat instalacji zewnętrznej stacji ładującej zamieszczono w rozdziale „Przykłady instalacji”. (⇒ 27.)

Układanie przewodu na koszonej powierzchni:



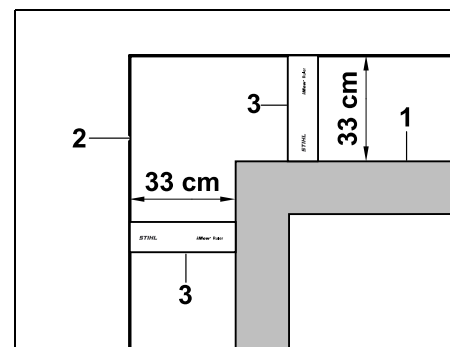
Ułożyć przewód ograniczający (1) wokół koszonej powierzchni oraz ewentualnych przeszkód (⇒ 12.9) i zamocować szpilkami (2) do gleby. Sprawdzić odległości miernikiem iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)

i W żadnym miejscu kosiarka automatyczna nie może być oddalona o ponad 35 m od przewodu ograniczającego, ponieważ w przeciwnym razie nie będzie rozpoznawany sygnał drutu.



Należy unikać układania pod kątem ostrym (poniżej 90°). W ostro zakończonych narożnikach trawnika zamocować przewód ograniczający (1) do gleby za pomocą szpilek (2) w sposób pokazany na rysunku.

Po narożniku o kącie 90° przewód o długości przynajmniej miernika iMOW® Ruler należy układać prosto, zanim zostanie zainstalowany następny narożnik.

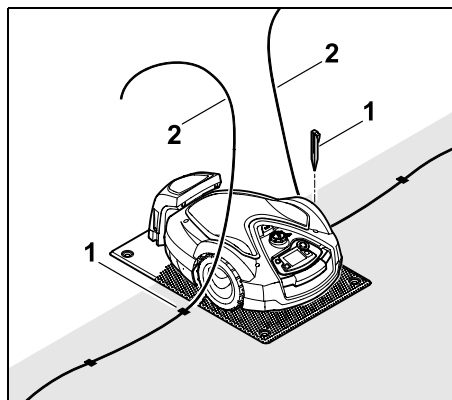


Podczas układania przewodu wokół wysokich przeszkód, takich jak narożniki murów lub podwyższone grządki (1), w narożnikach należy zapewnić wymaganą odległość przewodu, aby kosiarka

automatyczna nie ocierała się o przeszkodę. Ułożyć przewód ograniczający (2) za pomocą miernika iMOW® Ruler (3) w sposób pokazany na rysunku.

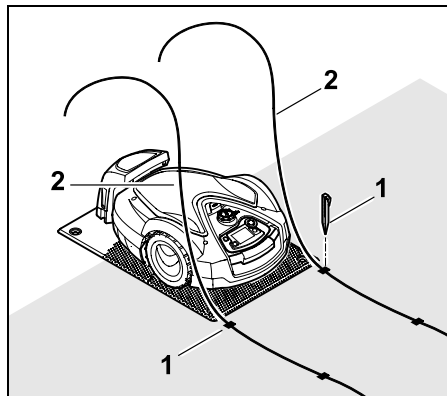
- W razie potrzeby przedłużyć przewód ograniczający za pomocą dostarczonych złączek do przewodu. (⇒ 12.16)
- W przypadku połączonych koszonych powierzchni należy zainstalować powierzchnie dodatkowe (⇒ 12.10) lub połączyć koszone powierzchnie uliczkami. (⇒ 12.8)

Ostatnia szpilka w przypadku wewnętrznej stacji ładującej:




Wbić ostatnią szpilkę (1) po lewej lub prawej stronie obok podstawy, bezpośrednio obok wyjścia przewodu. Odciąć przewód ograniczający (2), pozostawiając swobodny fragment o długości ok. 1,5 m.

Ostatnia szpilka w przypadku zewnętrznej stacji ładującej:



Wbić ostatnią szpilkę (1) po lewej lub prawej stronie za podstawą, bezpośrednio obok wyjścia przewodu. Odciąć przewód ograniczający (2), pozostawiając swobodny fragment o długości ok. 2 m.

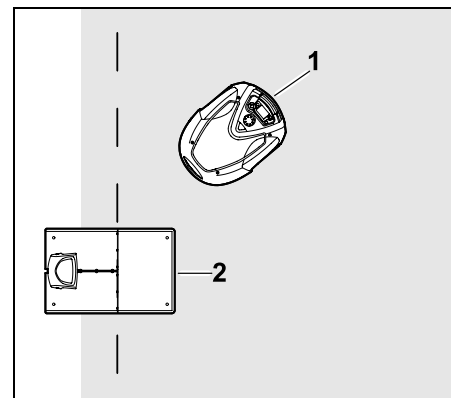
Zakończenie układania przewodu:

- Sprawdzić zamocowanie przewodu ograniczającego do gleby; orientacyjnie wystarcza jedna szpilka na metr. Przewód ograniczający musi zawsze leżeć na trawniku. Całkowicie wbić szpilki.
- Po zakończeniu czynności nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej. 



Jeżeli naładowanie akumulatora jest zbyt małe do zakończenia pozostałych punktów kreatora instalacji, to zostanie wyświetlony odpowiedni komunikat. W tym przypadku pozostawić kosiarkę automatyczną w stacji ładującej i nadal ładować akumulator. Przejście do następnego punktu kreatora instalacji za pomocą przycisku OK jest możliwe dopiero po osiągnięciu niezbędnego napięcia akumulatora.

9.10 Podłączenie przewodu ograniczającego



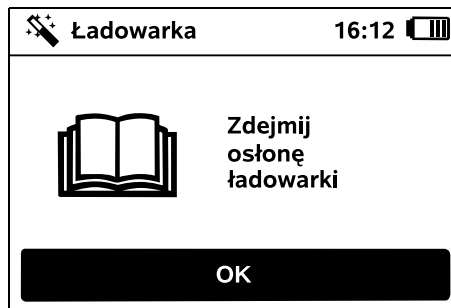
Ustawić kosiarkę automatyczną (1) za stacją ładującą (2) na koszonej powierzchni (zob. rysunek), a następnie nacisnąć przycisk OK.

OK



Odłączyć wtyk zasilacza od instalacji elektrycznej, a następnie nacisnąć przycisk OK.

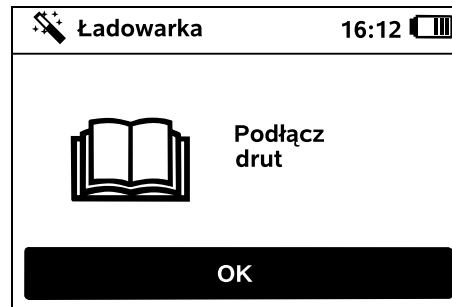
OK



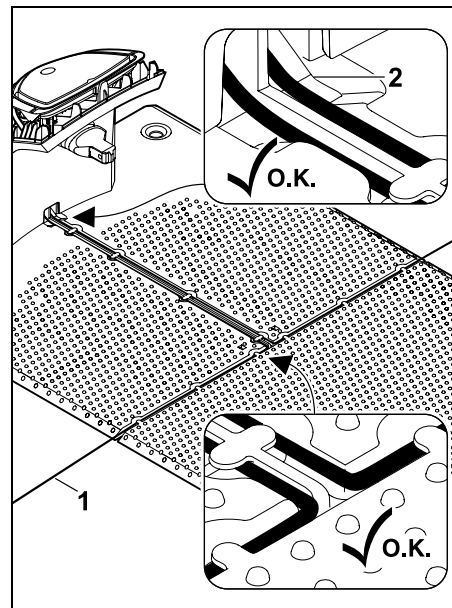
Zdjąć osłonę. (⇒ 9.2)

Następnie nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej.

OK

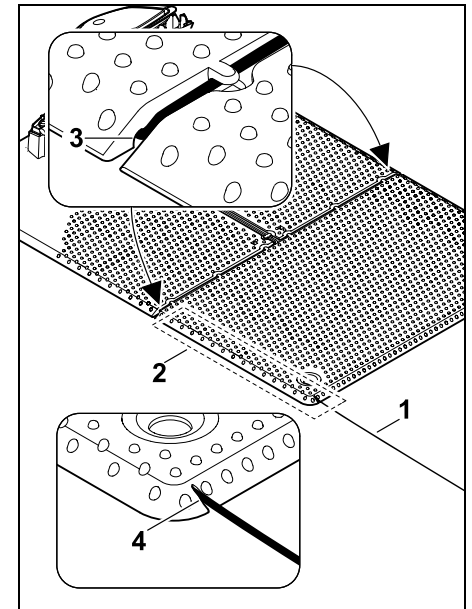


Przewód ograniczający w przypadku wewnętrznej stacji ładującej:

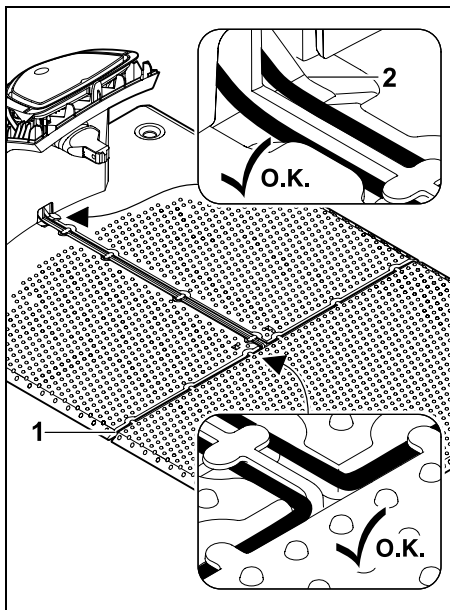


Włożyć przewód ograniczający (1) w przelotki podstawy i przeprowadzić przez cokół (2).

Przewód ograniczający w przypadku zewnętrznej stacji ładującej:



Ułożyć przewód ograniczający (1) w okolicy (2) pod podstawą. W tym celu wprowadzić przewód w wyjścia przewodu (3, 4) – w razie potrzeby poluzować śledzie.



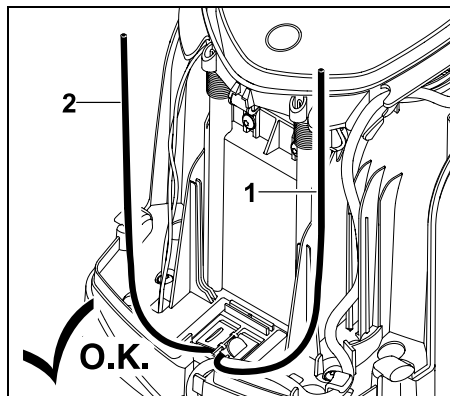
Włożyć przewód ograniczający (1) w przelotki podstawy i przeprowadzić przez cokół (2).

Podłączanie przewodu ograniczającego:

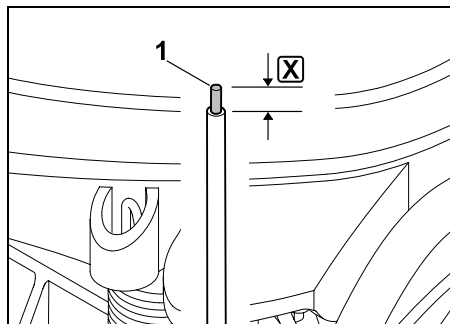


Wskazówka:

Zwrócić uwagę na czystość styków (np. brak korozji i zabrudzeń).

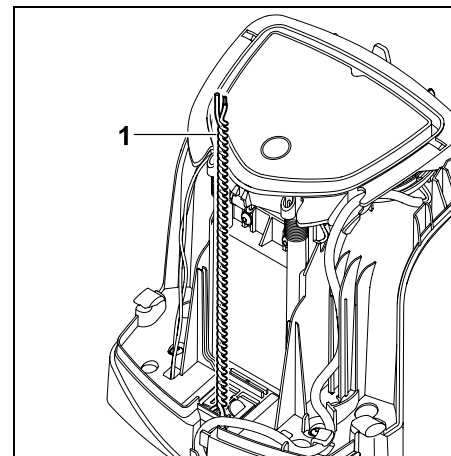


Skrócić na taką samą długość lewą końcówkę przewodu (1) i prawą końcówkę przewodu (2). Długość od wyjścia przewodu do końcówki przewodu: **40 cm**



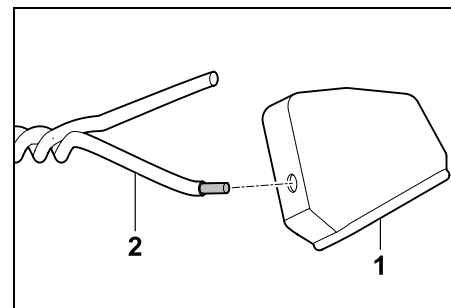
Odpowiednim narzędziem odizolować lewą końcówkę przewodu (1) na podanej długości **X** i skrócić ze sobą przewody.

X = 10-12 mm

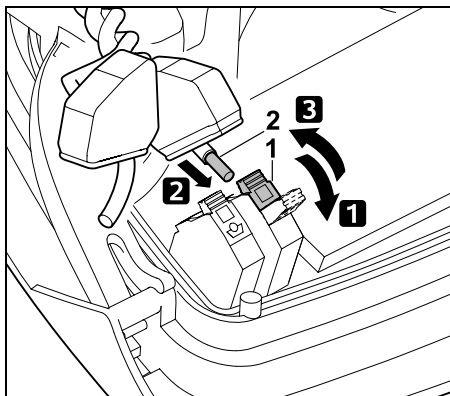


Skręcić ze sobą wolne końcówki przewodu (1) w sposób pokazany na rysunku.

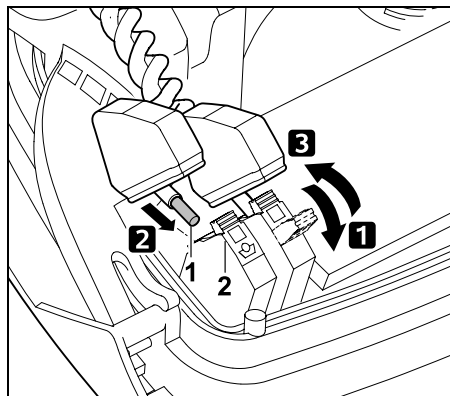
- Otworzyć panel i przytrzymać. (⇒ 9.2)



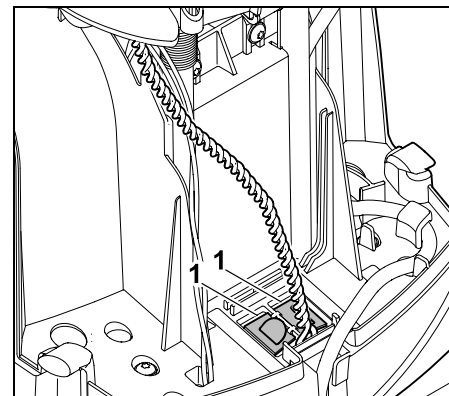
Nasunąć po jednej przelotce (1) na obie końcówki przewodu (2).



- 1** Odchylić lewą dźwignię zaciskową (1).
- 2** Wprowadzić odizolowaną końcówkę przewodu (2) do oporu w blok zaciskowy.
- 3** Zacisnąć dźwignię zaciskową (1).

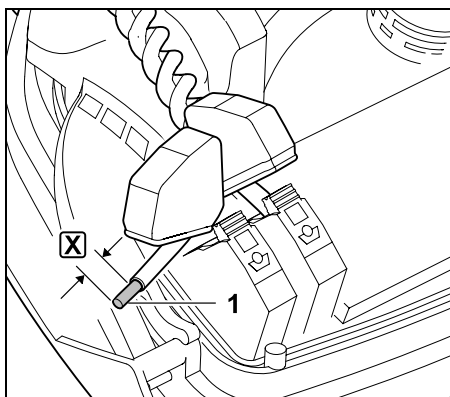


- 1** Odchylić prawą dźwignię zaciskową (1).
- 2** Wprowadzić odizolowaną końcówkę przewodu (2) do oporu w blok zaciskowy.
- 3** Zacisnąć dźwignię zaciskową (1).



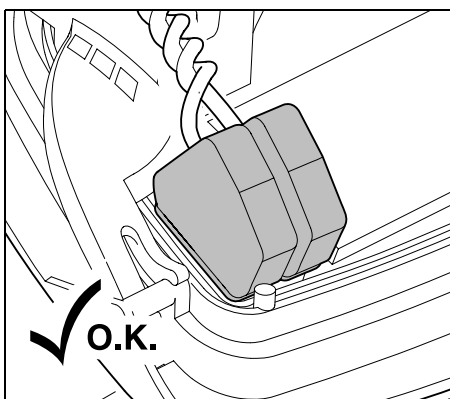
Zamknąć osłonę kanału przewodów (1).

- Po zakończeniu czynności nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej.



Odpowiednim narzędziem odizolować prawą końcówkę przewodu (1) na podanej długości **X** i skrócić ze sobą przewody.

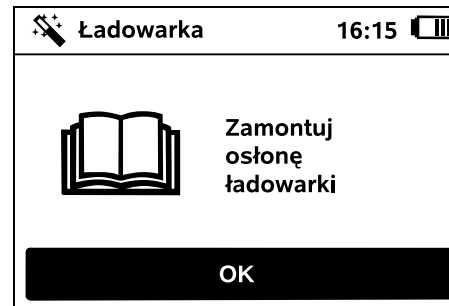
X = 10-12 mm



Nasunąć przelotki na blok zaciskowy.

Sprawdzić osadzenie końcówek przewodu w bloku zaciskowym. Obie końcówki przewodu muszą być dobrze zamocowane.

- Zamknąć panel. (⇒ 9.2)



Zamontować osłonę. (⇒ 9.2)

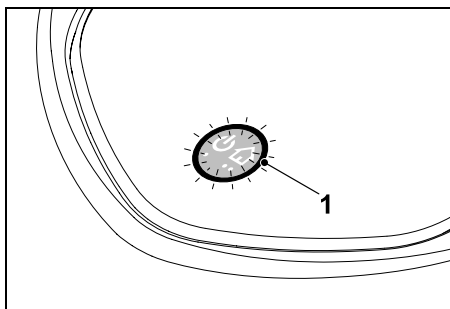
Następnie nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej.





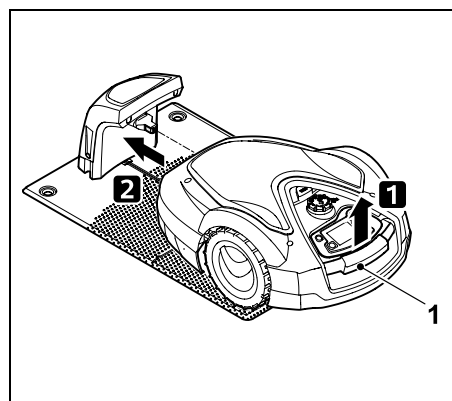
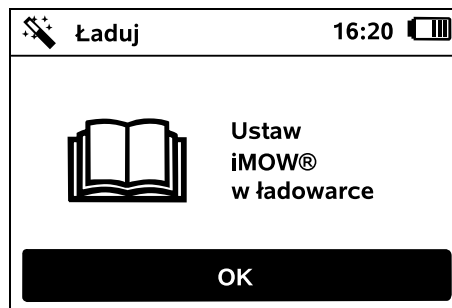
Podłączyć wtyk zasilacza do instalacji elektrycznej, a następnie nacisnąć przycisk OK.

OK



Po prawidłowym zainstalowaniu przewodu ograniczającego i podłączeniu stacji ładującej do instalacji elektrycznej świeci dioda LED (1).

i Przestrzegać instrukcji podanych w rozdziale „Elementy obsługi stacji ładującej” zwłaszcza wówczas, gdy dioda LED nie świeci w opisany sposób. (⇒ 13.1)



Trzymając za uchwyt transportowy (1), podnieść nieco kosiarkę automatyczną i odciążyć koła napędzane. Wsunąć do stacji ładującej urządzenie podparte na kołach przednich.

Następnie nacisnąć przycisk OK na konsoli sterującej.

OK

9.11 Parowanie kosiarki automatycznej ze stacją ładującą

i Kosiarkę automatyczną można uruchomić dopiero wtedy, gdy prawidłowo odbiera sygnał drutu wysyłany ze stacji ładującej. (⇒ 11.15)



Sprawdzanie sygnału drutu może trwać kilka minut. Czerwony przycisk STOP znajdujący się na górnej części urządzenia przerywa parowanie i następuje przejście do poprzedniego punktu kreatora instalacji.

Normalny odbiór



Sygnał drutu OK: Na wyświetlaczu pokazuje się tekst „Sygnał drutu OK”. Kosiarka automatyczna i stacja ładująca są prawidłowo sparowane.

Kontynuować pierwszą instalację, naciskając przycisk OK.

OK



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Po pomyślnie zakończonym parowaniu włączany jest tryb energii „Standard”. (⇒ 11.10)

Zakłócony odbiór

Kosiarka automatyczna **nie odbiera sygnału drutu:**

Na wyświetlaczu pokazuje się tekst „Brak sygnału drutu”.



Kosiarka automatyczna odbiera **zakłócony sygnał drutu:**

Na wyświetlaczu pokazuje się tekst „Sprawdź sygnał drutu”.



Kosiarka automatyczna odbiera **sygnał drutu o zmienionej polaryzacji:**

Na wyświetlaczu wyświetlany jest tekst „Zamienione złącza lub iMOW® na zewnątrz”.



Możliwa przyczyna:

- Chwilowa usterka
- Kosiarka automatyczna nie jest podłączona
- Podłączenie przewodu ograniczającego ze zmienioną polaryzacją (odwrotnie)
- Stacja ładująca jest wyłączona lub niepodłączona do instalacji elektrycznej.
- Wadliwe złącza wtykowe
- Długość przewodu ograniczającego poniżej minimalnej
- Przewód sieciowy nawinięty w pobliżu stacji ładującej
- Końcówki przewodu ograniczającego za długie lub niewystarczająco ze sobą skrócone

- Przerwanie przewodu ograniczającego
- Obce sygnały, np. z telefonu komórkowego lub innej stacji ładującej
- Przewody przewodzące prąd elektryczny, żelbet lub metale, które zakłócać mogą pracę stacji ładującej
- Przekroczona maksymalna długość przewodu ograniczającego (⇒ 12.1)

Usunięcie usterki:

- Powtórzyć parowanie bez wykonywania innych czynności naprawczych
- Podłączanie kosiarki automatycznej (⇒ 15.7)
- Prawidłowo podłączyć końcówki przewodu ograniczającego (⇒ 9.10)
- Sprawdzić gniazdko stacji ładującej, rozwinąć przewód sieciowy w pobliżu stacji ładującej, nie odkładać nawiniętego przewodu
- Sprawdzić osadzenie końcówek przewodu w bloku zaciskowym, skrócić zbyt długie końcówki lub skrócić je ze sobą (⇒ 9.10)
- W przypadku koszenia mniejszych powierzchni przy użyciu przewodu o długości poniżej 80 m wyposażenie dodatkowe AKM 100 należy zainstalować razem z przewodem ograniczającym. (⇒ 9.9)
- Sprawdzić wskazanie LED na stacji ładującej (⇒ 13.1)
- Naprawić przerwany przewód
- Wyłączyć telefony komórkowe lub pobliskie stacje ładujące
- Zmienić pozycję stacji ładującej lub usunąć źródła zakłóceń znajdujące się pod stacją ładującą

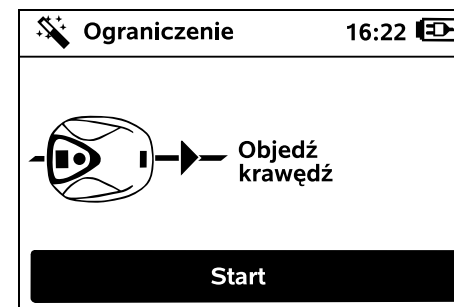
- Użyć przewodu ograniczającego o większym przekroju (wyposażenie dodatkowe)

Po wykonaniu odpowiedniej czynności naprawczej powtórzyć parowanie przez naciśnięcie przycisku OK.



Jeżeli nie można prawidłowo odbierać sygnału drutu i opisane czynności nie usuwają problemu, należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem.

9.12 Sprawdzanie instalacji



Uruchomić objazd krawędzi przez naciśnięcie przycisku OK – nóż kosiarki nie jest przy tym włączany.



Po pierwszej instalacji kosiarka automatyczna objeżdża w trakcie pracy krawędź koszonej powierzchni na przemian w obu kierunkach. Dlatego podczas pierwszej instalacji należy sprawdzić objazd krawędzi także w obu kierunkach.

i **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Za pomocą objazdu krawędzi definiuje się **strefę stacji ładującej** kosiarki automatycznej. (⇒ 14.5)

Jeżeli kosiarka automatyczna przed rozpoczęciem objazdu krawędzi nie będzie odbierała sygnału GPS, na wyświetlaczu pojawi się tekst „Czekaj na GPS”. Jeżeli nie będzie odbierany sygnał GPS, to mimo to kosiarka automatyczna rozpocznie objazd krawędzi po kilku minutach.



Podczas objazdu krawędzi iść za kosiarką automatyczną, zwracając uwagę, czy:

- kosiarka automatyczna objeżdża krawędź koszonej powierzchni w zaplanowany sposób,
- odległości od przeszkód i granic koszonej powierzchni są odpowiednie,
- odłączanie się od stacji ładującej i łączenie z nią następuje prawidłowo.

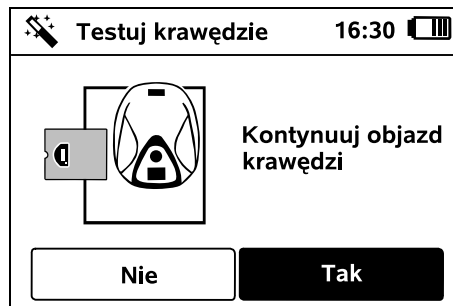
Na wyświetlaczu pokazywana jest pokonana odległość – wartość ta (w metrach) jest potrzebna do ustawienia **punktów początkowych** na krawędzi koszonej powierzchni. (⇒ 11.14)

- W wybranym miejscu odczytać wyświetlaną wartość i ją zanotować. Po pierwszej instalacji ustawić ręcznie punkt początkowy.

Objazd krawędzi zostaje przerwane automatycznie przez przeszkody, podczas przejeżdżania z boku o zbyt dużym nachyleniu lub ręcznie po naciśnięciu przycisku STOP.

- Jeżeli objazd krawędzi zostanie przerwany automatycznie, to należy poprawić pozycję przewodu ograniczającego lub usunąć przeszkodę.
- Przed kontynuowaniem objazdu krawędzi sprawdzić pozycję kosiarki automatycznej. Urządzenie musi stać na przewodzie ograniczającym lub na koszonej powierzchni zwrócone przodem w kierunku przewodu ograniczającego.

Kontynuowanie po przerwaniu:



Objazd krawędzi po przerwaniu kontynuuje się po wybraniu **Tak**.

Po wybraniu **Nie** objazd przewodu ograniczającego będzie zakończony; zostanie uruchomiony następny punkt kreatora instalacji.

i **Zalecenie:**
Nie przerywać objazdu krawędzi. Mogłyby nie zostać rozpoznane ewentualne problemy dotyczące przejechania krawędzi koszonej powierzchni lub podłączania do stacji ładującej.

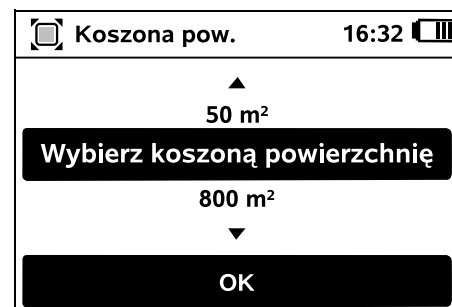
W razie potrzeby objazd krawędzi można ponownie wykonać po pierwszej instalacji. (⇒ 11.13)

Po wykonaniu pełnego okrążenia koszonej powierzchni kosiarka automatyczna podłącza się do stacji ładującej. Następnie rozpoczyna się drugi objazd krawędzi w przeciwnym kierunku.

Automatyczne zakończenie objazdu krawędzi:


Podłączenie kosiarki automatycznej po drugim całkowitym okrążeniu uruchamia następny punkt kreatora instalacji.

9.13 Programowanie kosiarki automatycznej



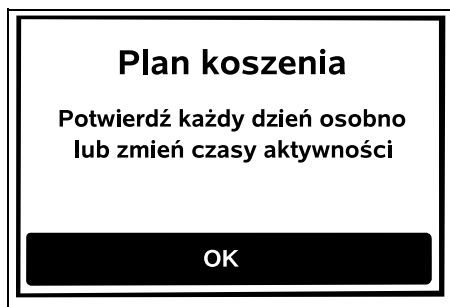
Wprowadzić wielkość koszonej powierzchni i potwierdzić przyciskiem OK.



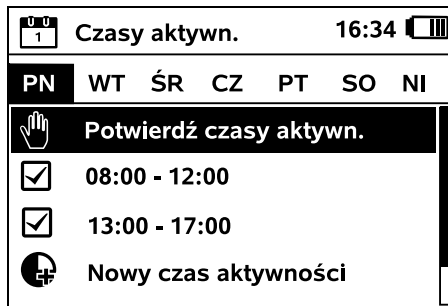
 Zainstalowanych powierzchni zamkniętych lub powierzchni dodatkowych nie dolicza się do wielkości koszowej powierzchni.



Obliczany jest nowy plan koszenia. Czerwony przycisk STOP znajdujący się na górnej części urządzenia umożliwia przerwanie tej operacji.




Potwierdzić informację „Potwierdź każdy dzień osobno lub zmień czasy aktywności“, naciskając przycisk OK.



Wyświetlane są czasy aktywności od poniedziałku i włączona jest opcja menu **Potwierdź czasy aktywn.**

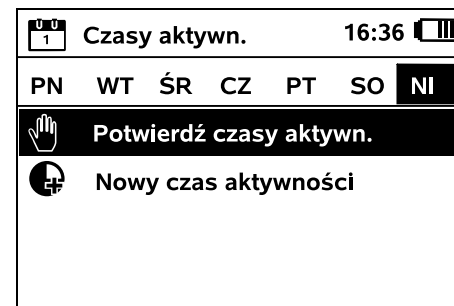
Wszystkie czasy aktywności potwierdza się przyciskiem OK, zostaje wyświetlony następny plan dzienny.

 W przypadku małych powierzchni nie planuje się koszenia we wszystkie dni tygodnia. Wówczas nie są wyświetlane czasy aktywności; znika opcja menu „Usuń czasy aktywności“. Dni bez czasów aktywności należy także potwierdzić przyciskiem OK.

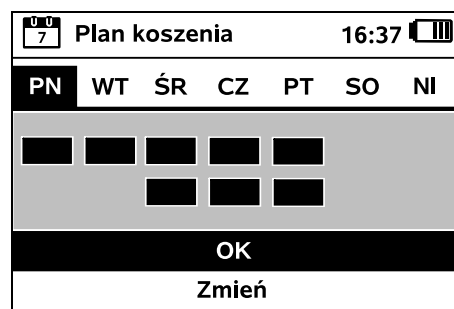
Wyświetlone **czasy aktywności** można zmienić. W tym celu wybrać krzyżem sterującym odpowiedni przedział czasu i otworzyć przyciskiem OK. (⇒ 11.7)

Jeżeli potrzebne są dodatkowe czasy aktywności, należy wybrać opcję menu **Nowy czas aktywności** i otworzyć ją przyciskiem OK. W oknie wyboru ustalić czas rozpoczęcia oraz zakończenia nowego czasu aktywności i potwierdzić przyciskiem OK. Możliwe jest ustawienie maksymalnie trzech czasów aktywności dziennie.

Jeżeli należy usunąć wszystkie wyświetlone czasy aktywności, wybrać opcję menu **Usuń czasy aktywności** i potwierdzić przyciskiem OK.




Po potwierdzeniu niedzielnych czasów aktywności wyświetlany jest plan koszenia.




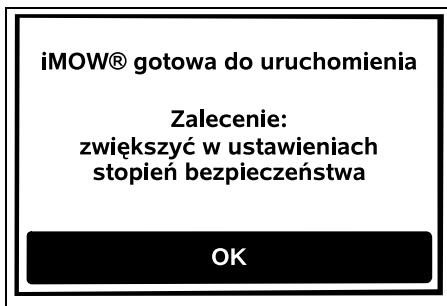
Po potwierdzeniu wyświetlanego planu koszenia przyciskiem OK uruchamiany jest końcowy krok kreatora instalacji.

Jeżeli konieczne są zmiany, należy wybrać opcję **Zmień** i indywidualnie dopasować czasy aktywności.

 Podczas czasów aktywności osoby postronne muszą przebywać z dala od obszaru zagrożenia. Należy odpowiednio dopasować czasy aktywności. Ponadto należy przestrzegać przepisów komunalnych dotyczących eksploatacji kosiarek automatycznych oraz wskazówek podanych w rozdziale „Zasady bezpiecznej pracy” (⇒ 6.) i w razie potrzeby natychmiast po zakończeniu pierwszej instalacji zmienić czasy aktywności w menu „Plan koszenia”. (⇒ 11.7) Należy zwłaszcza spytać pracownika odpowiedniego urzędu o dozwolone godziny eksploatacji urządzenia w porze dziennej i nocnej.


9.14 Zakończenie pierwszej instalacji

 Usunąć z koszonej powierzchni wszystkie zbędne przedmioty (np. zabawki, narzędzia).



Zakończyć pierwszą instalację, naciskając przycisk OK.

OK

 Po pierwszej instalacji włączony jest stopień bezpieczeństwa „Brak”.

Zalecenie:

Ustawić stopień bezpieczeństwa: „Małe”, „Średnie” lub „Wysokie”. Zapobiega to zmianie ustawień kosiarki automatycznej przez nieuprawnione osoby oraz jej eksploatacji przy użyciu innej stacji ładującej. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Dodatkowo włączyć lokalizator GPS. (⇒ 11.15)

RMI 632 C, RMI 632 PC:



Aby umożliwić korzystanie ze wszystkich funkcji kosiarki automatycznej, w smartfonie lub tablecie z połączeniem do internetu i odbiornikiem GPS należy zainstalować i uruchomić aplikację iMOW®. (⇒ 10.)

Zamknąć okno dialogowe przyciskiem OK.

OK

9.15 Pierwsze koszenie po pierwszej instalacji

Jeżeli zakończenie pierwszej instalacji przypadnie w czasie aktywności, to kosiarka automatyczna natychmiast zacznie koszenie trawnika.



Jeżeli pierwsza instalacja zakończy się poza czasem aktywności, to koszenie można rozpocząć przez naciśnięcie przycisku OK. Jeżeli kosiarka automatyczna nie powinna kosić, należy wybrać przycisk Nie.

OK

10. Aplikacja iMOW®

Modele **RMI 632 C, RMI 632 PC** można obsługiwać za pomocą aplikacji **iMOW®**. Aplikacja do najpopularniejszych systemów operacyjnych jest dostępna w odpowiednich sklepach z aplikacjami.



Na stronie web.imow.stihl.com/systems/ zamieszczono szczegółowe informacje.



Instrukcje podane w rozdziale „Zasady bezpiecznej pracy” obowiązują także wszystkich użytkowników aplikacji **iMOW®**. (⇒ 6.)

Aktywacja:

Aby aplikacja i kosiarka automatyczna mogły wymieniać dane, Autoryzowany Dealer musi uaktywnić urządzenie wraz z adresem e-mail właściciela. Na adres e-mail wysyłany jest link do aktywacji.

Aplikację iMOW® należy zainstalować w

smartfonie lub tablecie podłączonym do internetu i wyposażonym w odbiornik GPS. Odbiorca wiadomości e-mail zostanie ustawiony jako administrator i główny użytkownik aplikacji oraz będzie miał pełny dostęp do wszystkich funkcji.

i Należy dobrze przechowywać adres e-mail i hasło, aby po zmianie smartfona lub tabletu (np. po zgubieniu) umożliwić ponowną instalację **aplikacji iMOW®**.

Transmisja danych:

Cena urządzenia obejmuje transmisję danych z kosiarki automatycznej do internetu (usługa M2M).

Transmisja danych nie odbywa się stale i dlatego może trwać kilka minut. Koszty transmisji danych z aplikacji do internetu pokrywa użytkownik zależnie od swojej umowy z operatorem telefonii komórkowej lub dostawcą internetu.

i Bez połączenia z siecią telefonii komórkowej i aplikacji funkcja lokalizacji GPS jest dostępna tylko bez wiadomości e-mail i SMS.

Główne funkcje aplikacji:

- Przeglądanie i edycja planu koszenia
- Rozpoczęcie koszenia
- Włączanie i wyłączenie koszenia automatycznego
- Wysyłanie kosiarki automatycznej do stacji ładującej
- Zmiana daty i godziny



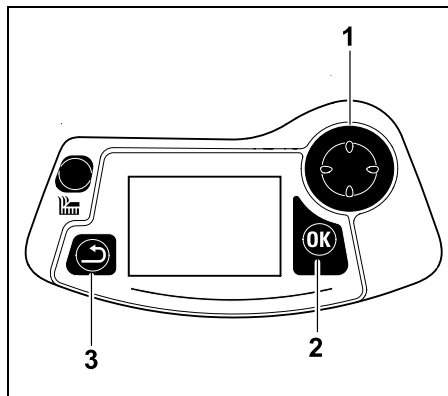
Zmiana planu koszenia, rozpoczęcie koszenia oraz włączanie i wyłączenie koszenia automatycznego, wysyłanie kosiarki automatycznej do strefy stacji ładującej oraz zmiana daty i godziny mogą spowodować działania nieoczekiwane przez inne osoby. Dlatego zawsze należy z wyprzedzeniem informować odpowiednie osoby o możliwych działaniach kosiarki automatycznej.

- Wyświetlanie informacji o urządzeniu i miejscu ustawienia kosiarki automatycznej

11. Menu

11.1 Wskazówki dotyczące obsługi

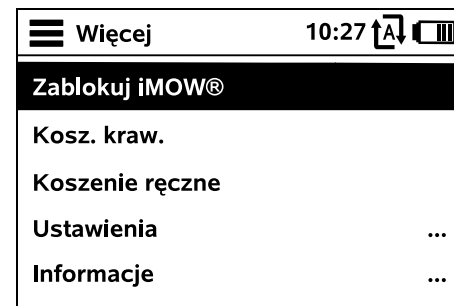
- W razie potrzeby wyjąć konsolę sterującą. (⇒ 15.2)



Krzyż sterujący (1) służy do nawigacji w menu; za pomocą przycisku OK (2) potwierdza się ustawienia i otwiera menu. Przycisk Powrót (3) umożliwia wyjście z menu.



Menu główne składa się z 4 podmenu, przedstawionych jako przyciski. Wybrane podmenu jest zaznaczone czarnym kolorem; otwiera się je za pomocą przycisku OK.



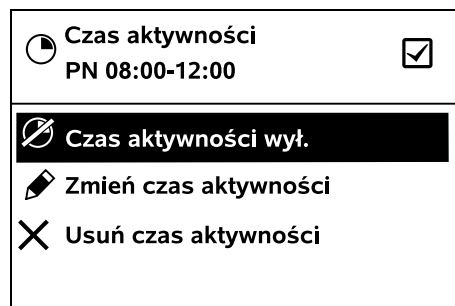
Drugi poziom menu jest wyświetlany w postaci listy. Podmenu wybiera się przez naciskanie krzyża sterującego w dół lub górę. Aktywne opcje menu są zaznaczone czarnym kolorem.

Pasek przewijania przy prawej krawędzi wyświetlacza informuje, że naciśnięcie krzyża sterującego w dół lub w górę umożliwia wyświetlenie dalszych opcji.

Podmenu otwiera się przez naciśnięcie przycisku OK.

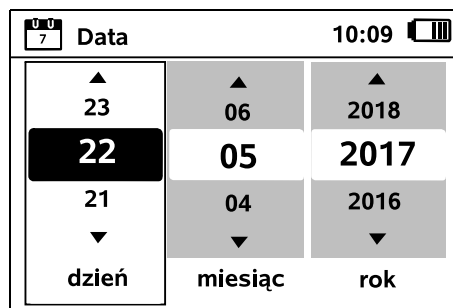


Podmenu „Ustawienia“ i „Informacje“ są wyświetlane w postaci kart. Karty wybiera się poprzez naciśnięcie krzyża sterującego w lewo lub prawo, podmenu – poprzez naciśnięcie krzyża sterującego w dół lub w górę. Aktywne karty lub opcje menu są zaznaczone czarnym kolorem.



Podmenu zawiera listę opcji. Aktywne wpisy na liście są zaznaczone czarnym kolorem. Naciśnięcie przycisku OK otwiera okno wyboru lub okno dialogowe.

Okno wyboru:



Wartości nastawcze można zmieniać przez naciśnięcie krzyża sterującego. Aktualna wartość jest zaznaczona czarnym kolorem. Wszystkie wartości potwierdza się przyciskiem OK.

Okno dialogowe:

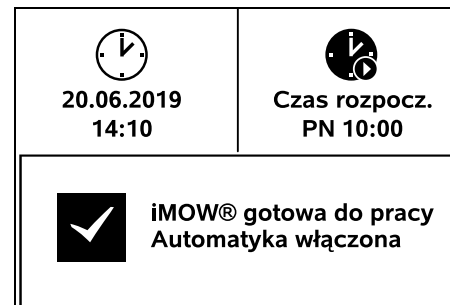


Jeżeli trzeba zapisać zmiany lub potwierdzić komunikaty, to na wyświetlaczu pojawia się okno dialogowe. Aktywny przycisk jest zaznaczony czarnym kolorem.

W przypadku możliwości wyboru można aktywować odpowiedni przycisk, naciskając krzyż sterujący w lewo lub w prawo.

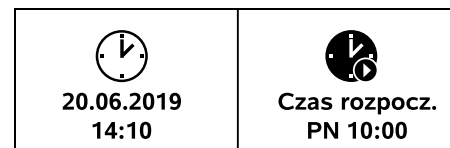
Przyciskiem OK potwierdza się wybraną opcję i przechodzi do menu nadrzędnego.

11.2 Wskazanie stanu



Wskazanie stanu pojawia się,

- gdy tryb gotowości kosiarki automatycznej zostaje zakończony przez naciśnięcie przycisku,
- gdy w menu głównym zostanie naciśnięty przycisk Powrót,
- podczas bieżącej pracy.



W górnej części wskazania można znaleźć dwa konfigurowalne pola; można tu wyświetlić różne informacje dotyczące kosiarki automatycznej lub koszenia. (⇒ 11.10)

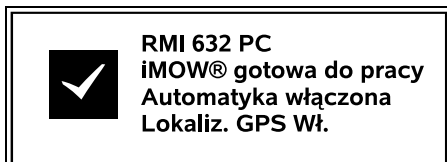
Informacja o stanie bez bieżącej aktywności – RMI 632, RMI 632 P:



W dolnej części wskazania wyświetlany jest tekst „iMOW® gotowa do pracy” wraz z pokazanym symbolem i stanem koszenia automatycznego. (⇒ 11.7)



Informacja o stanie bez bieżącej aktywności – RMI 632 C, RMI 632 PC:



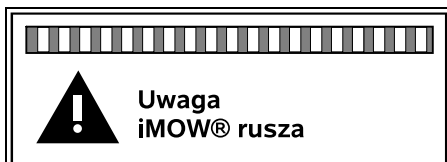
W dolnej części wskazania wyświetlane są: nazwa kosiarki automatycznej (⇒ 10.), tekst „iMOW® gotowa do pracy” wraz z pokazanym symbolem, stan koszenia automatycznego (⇒ 11.7) i informacje dotyczące lokalizacji GPS (⇒ 11.15).



Informacja o stanie podczas bieżących aktywności – wszystkie modele:



Podczas bieżącego **koszenia** na wyświetlaczu pokazywany jest tekst „iMOW® kosi trawnik” i odpowiedni symbol. Informacja tekstowa i symbol są dopasowywane do obecnie aktywnego procesu.



Przed koszeniem pokazywany jest tekst „Uwaga – iMOW® rusza” i symbol ostrzegawczy.



Migające oświetlenie wyświetlacza i sygnał akustyczny wskazują dodatkowo na zbliżające się uruchomienie silnika kosiarki. Nóż kosiarki włącza się dopiero kilka sekund po ruszeniu kosiarki automatycznej.

Koszenie krawędzi:

Jeżeli kosiarka automatyczna kosi krawędź koszonej powierzchni, to wyświetlany jest tekst „Krawędź jest koszona”.



Jedź do stacji ładującej:

Gdy kosiarka automatyczna jedzie z powrotem do stacji ładującej, to na wyświetlaczu pokazuje się odpowiednia przyczyna (np. wyładowany akumulator, koszenie zakończone).



Ładowanie akumulatora:

Podczas ładowania akumulatora pojawia się tekst „Akumulator jest ładowany”.



Dojazd do punktu początkowego:

Gdy kosiarka automatyczna na początku koszenia dojeżdża do punktu początkowego, wyświetlany jest tekst „Dojazd do punktu początkowego”.



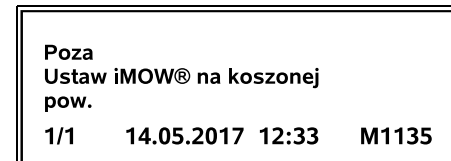
RMI 632 C, RMI 632 PC: Dojazd do wybranej strefy:

Gdy kosiarka automatyczna na



początku koszenia dojeżdża do wybranej strefy, wyświetlany jest tekst „Dojazd do wybranej strefy”.

Wyświetlanie komunikatu – wszystkie modele:

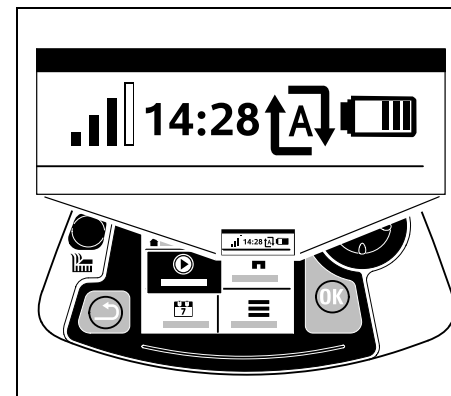


Usterki, awarie lub zalecenia są wyświetlane razem z symbolem ostrzegawczym, datą, godziną i kodem komunikatu. Jeżeli więcej komunikatów jest aktywnych, pojawiają się one na zmianę. (⇒ 24.)



Jeżeli kosiarka automatyczna jest gotowa do pracy, to na przemian wyświetlane są komunikat i informacja o stanie.

11.3 Obszar informacji



W prawym górnym narożniku wyświetlacza pokazywane są następujące informacje:

1. Naładowanie akumulatora lub ładowanie
2. Stan koszenia automatycznego
3. Godzina
4. Sygnał telefonii komórkowej (RMI 632 C, RMI 632 PC)

1. Naładowanie:

Symbol akumulatora wskazuje jego naładowanie.

brak słupka – akumulator rozładowany
 1–5 słupków – akumulator częściowo rozładowany
 6 słupków – akumulator całkowicie naładowany

Podczas ładowania zamiast symbolu akumulatora wyświetlany jest **symbol wtyczki**.

2. Stan koszenia automatycznego:

Po włączeniu koszenia automatycznego wyświetlany jest **symbol koszenia automatycznego**.

3. Godzina:

Aktualna godzina jest wyświetlana w formacie 24-godzinnym.



4. Sygnał telefonii komórkowej:

Moc sygnału sieci komórkowej jest pokazywana za pomocą 4 słupków. Większa liczba wypełnionych słupków oznacza lepszy odbiór.

Symbol odbioru z małym znakiem x oznacza brak połączenia z internetem.



Podczas inicjalizacji modułu radiowego (sprawdzanie sprzętu i oprogramowania, np. po włączeniu kosiarki automatycznej) wyświetlany jest znak zapytania.

11.4 Menu główne



Menu główne jest wyświetlane, gdy:

- następuje wyjście ze wskazania stanu (⇒ 11.2) przez naciśnięcie przycisku OK,
- na drugim poziomie menu zostanie naciśnięty przycisk Powrót.

1. Start (⇒ 11.5)

Termin kosz.
 Punkt pocz.
 Koszenie



2. Powrót (⇒ 11.6)



3. Plan koszenia (⇒ 11.7)

Automatyczne
 Czas koszenia
 Czasy aktywń.
 Nowy plan koszenia



4. Więcej (⇒ 11.8)

Zablokuj iMOW®
 Kosz. kraw.
 Ustawienia
 Informacje



11.5 Start

Rozpocznij koszenie	15:02
Termin kosz.	1.5 h
Punkt pocz.	Punkt pocz. 1
Koszenie	Pow. główna

1. Termin kosz.:

Umożliwia ustalenie terminu koszenia.

2. Punkt pocz.:

Umożliwia wybranie punktu początkowego, w którym kosiarka automatyczna rozpoczyna koszenie. Wybór jest dostępny tylko po ustaleniu punktów początkowych, gdy kosiarka automatyczna znajduje się w stacji ładującej.

3. Koszenie:

Umożliwia wybranie powierzchni do koszenia. Wybór jest dostępny tylko wtedy, gdy zainstalowana jest powierzchnia dodatkowa.

11.6 Powrót

Kosiarka automatyczna jedzie z powrotem do stacji ładującej i ładuje akumulator. Przy włączonym koszeniu automatycznym kosiarka ponownie rozpocznie koszenie powierzchni w najbliższym możliwym czasie aktywności.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Kosiarkę automatyczną można wysłać do stacji ładującej także za pomocą aplikacji. (⇒ 10.)

11.7 Plan koszenia

Plan koszenia 11:02	
Automatyczne	Wł.
Czas koszenia	18 h
Czasy aktywn.	...
Nowy plan koszenia	

Automatyczne koszenie

Wł. - koszenie automatyczne jest włączone. Kosiarka automatyczna będzie kosiła trawnik w następnym czasie aktywności.

Wył. - wszystkie czasy aktywności są wyłączone.

Dzisiaj przerwa - kosiarka nie wyjedzie automatycznie do następnego dnia. Opcja ta jest dostępna tylko wtedy, gdy w określonym dniu przewidziano jeszcze czasy aktywności.

Czas koszenia

Można ustawić tygodniowy czas koszenia. Ustawienie jest możliwe tylko w przypadku planu koszenia „Dynamicznie”. Ustawiona wstępnie wartość jest dostosowana do wielkości koszonej powierzchni. (⇒ 14.4) Należy przestrzegać wskazówek podanych w rozdziale „Dostosowanie programu pracy”. (⇒ 15.3)



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Czas koszenia można także ustawić za pomocą aplikacji. (⇒ 10.)

Czasy aktywności

Plan koszenia 17:30	
PN	WT ŚR CZ PT SO NI
■	■ ■ ■ ■ ■
■	■ ■ ■ ■ ■

Zapisany plan koszenia można wyświetlić, korzystając z menu „Czasy aktywn.” w menu „Plan koszenia”. Prostokątne powierzchnie pod odpowiednim dniem oznaczają zapisane czasy aktywności. W czasach aktywności zaznaczonych czarnym kolorem można kosić, szare powierzchnie oznaczają czasy aktywności bez koszenia – np. przy wyłączonym czasie aktywności.



Przy wyłączonej automatyce cały plan koszenia jest nieaktywny; wszystkie czasy aktywności są wyświetlane w kolorze szarym.

W przypadku konieczności edytowania czasów aktywności **określonego dnia** należy uaktywnić ten dzień za pomocą krzyża sterującego (naciśnąć lewą lub prawą część) i otworzyć podmenu **Czasy aktywn.**



Czasy aktywn. 15:32	
PN	WT ŚR CZ PT SO NI
☑	08:00 - 12:00
☑	13:00 - 17:00
🔄	Nowy czas aktywności
✕	Usuń czasy aktywności

W czasach aktywności z **zaznaczonym polem** koszenie jest dozwolone; w planie koszenia oznaczono je czarnym kolorem.



W czasach aktywności **bez zaznaczonego pola** koszenie nie jest dozwolone; w planie koszenia oznaczono je szarym kolorem.



Należy przestrzegać wskazówek w rozdziale „Wskazówki dotyczące koszenia – Czasy aktywności”. (⇒ 14.3)

Osoby postronne muszą przebywać z dala od obszaru zagrożenia zwłaszcza podczas czasów aktywności.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Czasy aktywności można edytować także w aplikacji. (⇒ 10.)

Zapisane czasy aktywności można pojedynczo wybierać i edytować.

Opcję menu **Nowy czas aktywności** można wybierać dopóty, dopóki zapisane są mniej

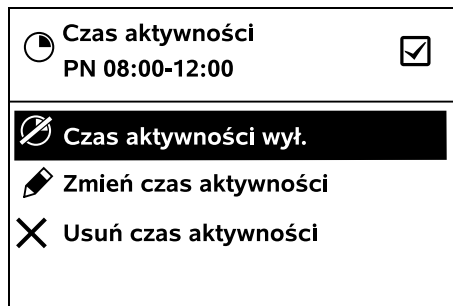


niż 3 czasy aktywności dziennie. Dodatkowy czas aktywności nie może pokrywać się z innymi czasami aktywności.

Jeżeli kosiarka automatyczna nie ma kosić w wybranym dniu, to należy wybrać opcję menu **Usuń czasy aktywności**.



Zmiana czasów aktywności:



Opcje **Czas aktywności wył.** i **Czas aktywności wł.** blokują lub odblokowują wybrany czas aktywności automatycznego koszenia.




Za pomocą opcji **Zmień czas aktywności** można zmienić przedział czasowy.



Jeżeli wybrany czas aktywności nie jest już potrzebny, to należy wybrać opcję menu **Usuń czas aktywności**.




 Jeżeli przedziały czasowe nie wystarczają na niezbędne procesy koszenia i ładowania, to należy wydłużyć lub uzupełnić czasy aktywności lub skrócić czas koszenia. Na ekranie wyświetlany jest odpowiedni komunikat.

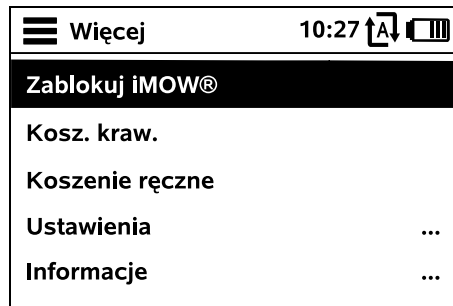
Nowy plan koszenia

Polecenie **Nowy plan koszenia** usuwa wszystkie zapisane czasy aktywności. Wyświetlony zostaje punkt „Programowanie kosiarki automatycznej” kreatora instalacji. (⇒ 9.13)



 Jeżeli zakończenie nowego programu pracy przypada w czasie aktywności, to po potwierdzeniu poszczególnych planów dziennych kosiarka automatyczna rozpoczyna automatyczne koszenie.

11.8 Więcej



1. Zablokuj iMOW®:

włączanie blokady urządzenia. W celu odblokowania nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków. (⇒ 5.2)

2. Kosz. kraw.:

Po włączeniu opcji kosiarka automatyczna kosi krawędź koszonej powierzchni. Po wykonaniu okrążenia jedzie ona z powrotem do stacji ładującej i ładuje akumulator.

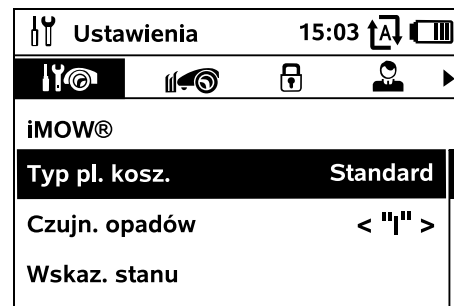
3. Koszenie ręczne:

Po naciśnięciu przycisku OK i przycisku koszenia można włączyć nóż i ręcznie kosić trawnik. Kierowanie odbywa się za pomocą krzyża sterującego. (⇒ 15.6)

4. Ustawienia(⇒ 11.9)

5. Informacje(⇒ 11.17)

11.9 Ustawienia



1. iMOW®:

Dostosowanie ustawień urządzenia (⇒ 11.10)



2. Instalacja:

Dostosowanie i testowanie instalacji (⇒ 11.13)



3. Bezpieczeństwo:

Dostosowanie i testowanie instalacji (⇒ 11.15)



4. Serwis:

Konserwacja i serwis (⇒ 11.16)



5. Strefa Dealera:

Menu jest zabezpieczone **Kodem Dealera**. Za pomocą tego menu Autoryzowany Dealer wykonuje różne czynności konserwacyjne i serwisowe.



11.10 iMOW® – ustawienia urządzenia

1. Typ pl. kosz.:

Standard: Kosiarka automatyczna kosi trawnik podczas całego czasu aktywności. Koszenie jest przerywane tylko przez cykle ładowania. Plan koszenia typu Standard został wstępnie ustawiony.

Dynamicznie: Liczba i czas trwania cykli koszenia oraz ładowania podczas czasów aktywności są automatycznie dostosowywane.

2. Czujn. opadów:

Czujnik opadów można ustawić tak, aby koszenie było przerywane podczas deszczu lub się nie rozpoczynało.

- Ustawianie czujnika opadów (⇒ 11.11)

3. Wskaz. stanu:

Wybieranie informacji, które mają pojawiać się we wskazaniu stanu. (⇒ 11.2)

- Ustawianie wskazania stanu (⇒ 11.12)

4. Godzina:

Ustawianie aktualnej godziny. Aby zapobiec niezamierzonemu koszeniu przez kosiarkę automatyczną, ustawiona godzina musi być zgodna z rzeczywistą godziną.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Godzinę można także ustawić za pomocą aplikacji. (⇒ 10.)

5. Data:

Ustawianie aktualnej daty. Aby zapobiec niezamierzonemu koszeniu przez kosiarkę automatyczną, ustawiona data musi być zgodna z rzeczywistą datą kalendarzową.



RMI 632 C, RMI 632 PC:

Datę można także ustawić za pomocą aplikacji. (⇒ 10.)

6. Format daty:

Ustawianie odpowiedniego formatu daty.



7. Język:

Ustawianie odpowiedniego języka komunikatów ekranowych. Standardowo ustawiony jest język wybrany podczas pierwszej instalacji.



8. Kontrast:

W razie potrzeby można ustawić kontrast wyświetlacza.



9. Tryb energii

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Przy wybranej opcji **Standard** kosiarka automatyczna jest cały czas połączona z internetem; dostęp do niej można uzyskać za pomocą aplikacji, jeżeli akumulator jest wystarczająco naładowany. (⇒ 10.)



Po ustawieniu opcji **ECO** połączenie radiowe jest wyłączone podczas przerw w celu zmniejszenia zużycia energii; z kosiarką automatyczną nie można połączyć się przez aplikację. W aplikacji wyświetlane są ostatnio dostępne dane.

11.11 Ustawianie czujnika opadów

W celu ustawienia 5-stopniowego czujnika naciskać lewą lub prawą część krzyża sterującego. Aktualna wartość jest wyświetlana w menu „Ustawienia” za pomocą wykresu kreskowego.



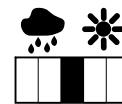
Przesunięcie regulatora wpływa na

- czułość czujnika opadów,

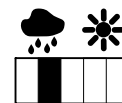
- czas oczekiwania kosiarki automatycznej na wyschnięcie powierzchni czujnika po zakończeniu deszczu.

Przy **średniej czułości**

kosiarka automatyczna jest gotowa do eksploatacji przy zwykłych warunkach zewnętrznych.

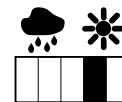


Przesunąć słupek dalej **w lewo** w celu koszenia przy większej wilgotności. Po ustawieniu słupka



maksymalnie z lewej strony kosiarka automatyczna kosi także wtedy, gdy na zewnątrz jest mokro; nie przerywa koszenia, gdy krople deszczu padają na czujnik.

Przesunąć słupek dalej **w prawo** w celu koszenia przy mniejszej wilgotności. Po ustawieniu słupka



maksymalnie z prawej strony kosiarka automatyczna kosi tylko wtedy, gdy czujnik opadów jest całkiem suchy.

11.12 Ustawianie wskazania stanu

W celu konfiguracji wskazania stanu wybrać krzyżem sterującym lewe lub prawe wskazanie i potwierdzić przyciskiem OK.

Naładowanie:

Wskazanie symbolu akumulatora wraz z naładowaniem, w procentach



Pozost. czas:

Pozostały czas koszenia w bieżącym tygodniu, w godzinach i minutach. Wskazanie to jest dostępne tylko przy planie koszenia typu „Dynamicznie”.



Godzina i data:

Aktualna data i godzina



Czas rozpocz.:

Rozpoczęcie następnego zaplanowanego koszenia. W bieżącym czasie aktywności wyświetlany jest tekst „aktywne“.



Liczba koszeń:

Liczba wszystkich dotychczas wykonanych koszeń



Czas koszenia:

Czas trwania wszystkich dotychczas wykonanych koszeń



Odległość:

Całkowita pokonana odległość



Sieć

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Moc sygnału sieci komórkowej z kodem sieci. Mały znak x lub znak zapytania oznacza brak połączenia kosiarki automatycznej z internetem. (⇒ 11.3), (⇒ 11.17)



Odbiór GPS

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Współrzędne GPS kosiarki automatycznej. (⇒ 11.17)



11.13 Instalacja

1. Korytarz:

Włączanie i wyłączenie jazdy do stacji ładującej z przesunięciem. Przy włączonym korytarzu kosiarka automatyczna jedzie do stacji ładującej wzdłuż przewodu ograniczającego, z przesunięciem do środka.



Można wybrać spośród **trzech wersji**:

Wył. – ustawienie standardowe
Kosiarka automatyczna jedzie przy przewodzie ograniczającym.

Wąski – 40 cm

Kosiarka automatyczna jedzie na przemian przy przewodzie ograniczającym lub z przesunięciem 40 cm.

Szeroki – 40 - 80 cm

Podczas każdego powrotu wewnątrz tego korytarza odległość od przewodu ograniczającego jest wybierana przypadkowo.



W przypadku zewnętrznej stacji ładującej oraz uliczek i zwężeń z przesunięciem wymaga zainstalowania **pętli doprowadzających**. (⇒ 12.12)

W przypadku jazdy do stacji ładującej z przesunięciem należy zachować minimalną odległość przewodu wynoszącą 2 m.

2. Punkty początkowe:

Kosiarka automatyczna rozpoczyna koszenie przy stacji ładującej (ustawienie standardowe) lub w punkcie początkowym.



Punkty początkowe należy zdefiniować, gdy

- trzeba celowo najechać powierzchnie częściowe ze względu na ich niewystarczające koszenie;
- obszary są dostępne tylko przez uliczkę. W tych powierzchniach częściowych należy ustalić przynajmniej jeden punkt początkowy.

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Punktem początkowym można przydzielić **promień**. Gdy proces koszenia rozpocznie się w określonym punkcie początkowym, kosiarka automatyczna będzie wówczas zawsze kosiła najpierw wewnątrz koła wokół punktu początkowego. Dopiero po skoszeniu tej

powierzchni częściowej proces koszenia będzie kontynuowany na pozostałej koszonej powierzchni.

- Ustawianie punktów początkowych (⇒ 11.14)

3. Powierzchnie dodatkowe:

Włączanie powierzchni dodatkowych.



Nieaktywne – ustawienie standardowe
Aktywne – ustawienie, gdy powierzchnie dodatkowe powinny być koszone. W menu „Start“ należy wybrać koszoną powierzchnię (główną/dodatkową). (⇒ 12.10)

4. Kosz. kraw.:

Ustalić częstotliwość koszenia krawędzi.



Nigdy – krawędź nigdy nie będzie koszona.

Raz – ustawienie standardowe; krawędź będzie koszona raz w tygodniu.

Dwukrotnie/trzykrotnie/czterokrotnie/pięciokrotnie – krawędź będzie koszona dwa/trzy/cztery/pięć razy w tygodniu.

5. Testowanie krawędzi:

Rozpocząć objazd krawędzi w celu sprawdzenia prawidłowości ułożenia przewodu.



Uruchamiany jest punkt „Sprawdzanie instalacji“ kreatora instalacji. (⇒ 9.12)

i W celu sprawdzenia prawidłowości ułożenia przewodu wokół powierzchni zamkniętych należy ustawić kosiarkę automatyczną na koszonej powierzchni, kierując przednią część kosiarki w stronę zamkniętej powierzchni; uruchomić objazd krawędzi.

Podczas objazdu krawędzi definiowana jest strefa stacji ładującej kosiarki automatycznej. W razie potrzeby rozszerzana jest dotychczas zapisana strefa stacji ładującej. (⇒ 14.5)

6. Nowa instalacja:

Ponownie uruchamiany jest kreator instalacji; istniejący plan koszenia jest usuwany. (⇒ 9.6)



11.14 Ustawianie punktów początkowych

W celu ustawienia należy:

- zaprogramować punkty początkowe lub
- wybrać odpowiedni punkt początkowy i zdefiniować go ręcznie.

Progr. punkt. pocz.:

Po naciśnięciu przycisku OK kosiarka automatyczna rozpoczyna jazdę programującą wzdłuż przewodu ograniczającego. Jeżeli kosiarka nie jest podłączona do stacji ładującej, najpierw do niej jedzie. Wszystkie istniejące punkty początkowe są usuwane.



i **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Podczas jazdy programującej definiowana jest strefa stacji ładującej kosiarki automatycznej. W razie potrzeby rozszerzana jest dotychczas zapisana strefa stacji ładującej. (⇒ 14.5)

Naciskając przycisk OK, można podczas jazdy ustalić maksymalnie 4 punkty początkowe.

Przerywanie procesu programowania: Ręcznie – przez naciśnięcie przycisku STOP.

Automatycznie – przez przeszkody na krawędzi koszonej powierzchni.

- Jeżeli jazda programująca została przerwana automatycznie, to należy poprawić pozycję przewodu ograniczającego lub usunąć przeszkody.
- Przed kontynuowaniem jazdy programującej sprawdzić pozycję kosiarki automatycznej. Urządzenie musi stać na przewodzie ograniczającym lub na koszonej powierzchni zwrócone przodem w kierunku przewodu ograniczającego.

Zakończenie procesu programowania:

Ręcznie – po przerwaniu.

Automatycznie – po podłączeniu do stacji ładującej.

Nowe punkty początkowe są zapisywane po potwierdzeniu przyciskiem OK.

Częstotliwość rozpoczynania:

Za pomocą częstotliwości rozpoczynania definiuje się wymaganą częstotliwość rozpoczynania koszenia w punkcie początkowym. Standardowo ustawia się 2 z 10 koszeń (2/10) w każdym punkcie początkowym.

- Po programowaniu zmienić w razie potrzeby częstotliwość rozpoczynania.

- Jeżeli proces programowania został zakończony przedwcześnie, należy wysłać kosiarkę automatyczną do stacji ładującej za pomocą menu „Powrót”. (⇒ 11.6)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Wokół każdego punktu początkowego można po zaprogramowaniu ustalić **promień** o długości 3 m do 30 m. Standardowo do zapisanych punktów początkowych nie jest przyporządkowany żaden promień.

i Punkty początkowe z promieniami:

Gdy rozpocznie się koszenie przy określonym punkcie początkowym, kosiarka automatyczna najpierw kosi powierzchnię częściową wewnątrz segmentu koła wokół punktu początkowego. Następnie koszona jest pozostała powierzchnia.

Ręczne ustawianie punktów początkowych 1-4:

Ustalić odległość poszczególnych punktów początkowych od stacji ładującej i zdefiniować częstotliwość rozpoczynania.



Odległość odpowiada trasie od stacji ładującej do punktu początkowego (w metrach), mierzonej w prawą stronę.

Częstotliwość rozpoczynania może mieścić się w zakresie od 0 z 10 cykli koszenia (0/10) do 10 z 10 cykli koszenia (10/10).

RMI 632 C, RMI 632 PC:

Wokół punktu początkowego można ustalić **promień** od 3 m do 30 m.



 **Stacja ładująca** została zdefiniowana jako **punkt początkowy 0**, standardowo stąd rozpoczyna się koszenie. Częstotliwość rozpoczęcia odpowiada obliczonej wartości pozostałej do 10 z 10 wyjazdów. 

11.15 Bezpieczeństwo

1. Blok. urządź.
2. Stopień
3. Lokaliz. GPS (RMI 632 C, RMI 632 PC)
4. Zmień kod PIN
5. Sygnał uruch.
6. Dźw. ostrzeg.
7. Dźwięki menu
8. Blok. przyc.
9. Poł. iMOW® + ładow.

1. Blok. urządź.:

Blokadę urządzenia włącza się przyciskiem OK; nie będzie można już uruchomić kosiarki automatycznej. Kosiarkę automatyczną należy zablokować przed rozpoczęciem konserwacji, czyszczenia, transportu i sprawdzania. (⇒ 5.2)

- W celu wyłączenia blokady urządzenia należy nacisnąć kombinację przycisków pokazanych na rysunku (przycisk koszenia i przycisk OK).



2. Stopień:

Można ustawić 4 stopnie bezpieczeństwa; w zależności od stopnia włączane są określone blokady i urządzenia zabezpieczające.



- **Brak:**
Kosiarka automatyczna nie jest zabezpieczona.
- **Małe:**
Pytanie o PIN jest włączone; parowanie kosiarki automatycznej i stacji ładującej oraz przywracanie ustawień fabrycznych w urządzeniu następuje dopiero po wprowadzeniu kodu PIN.
- **Średnie:**
Podobnie jak „Małe”; dodatkowo włączona jest blokada czasowa.
- **Wysokie:**
Zawsze wymagane jest wprowadzenie kodu PIN.



Zalecenie:

Ustawić stopień bezpieczeństwa: „Małe”, „Średnie” lub „Wysokie”.

- Wybrać odpowiedni stopień i potwierdzić przyciskiem OK, w razie potrzeby wprowadzić 4-znakowy kod PIN.

Pytanie o PIN:

Jeżeli kosiarka będzie przechylona przez ponad 10 sekund, to pojawi się pytanie o kod PIN. Jeżeli kod PIN nie zostanie wprowadzony w ciągu 1 minuty, to włączy się dźwięk alarmowy, a ponadto wyłączona zostanie automatyka.

Blok. połączen.:

Pytanie o kod PIN przed parowaniem kosiarki automatycznej i stacji ładującej.

Blokada reset.:

Pytanie o kod PIN przed przywróceniem ustawień fabrycznych w urządzeniu.

Blokada czasowa:

Pytanie o kod PIN w celu zmiany ustawienia, gdy przez ponad miesiąc nie wprowadzono kodu PIN.

Zabezp. ustaw.:

Pytanie o kod PIN podczas zmiany ustawień.

3. Lokaliz. GPS

(RMI 632 C, RMI 632 PC):

Włączanie i wyłączanie monitorowania pozycji. (⇒ 5.10)



Zalecenie:

Zawsze włączać lokalizator GPS. Przed włączeniem należy wpisać w aplikacji **numer telefonu komórkowego** właściciela urządzenia (⇒ 10.) i ustawić w kosiarce automatycznej stopień bezpieczeństwa: Małe, Średnie lub Wysokie.

4. Zmień kod PIN:

W razie potrzeby można zmienić 4-znakowy kod PIN.



Opcja menu „Zmień kod PIN” jest wyświetlana tylko przy małym, średnim i wysokim stopniu bezpieczeństwa.

- Najpierw wprowadzić dotychczasowy kod PIN i potwierdzić przyciskiem OK.
- Ustawić nowy 4-znakowy kod PIN i potwierdzić przyciskiem OK.



Zalecenie:

Zanotować zmieniony kod PIN.

Jeżeli 5 razy wprowadzono nieprawidłowy kod PIN, to niezbędny jest 4-znakowy **kod główny**, ponadto wyłączana jest automatyka.

W celu utworzenia kodu głównego należy zwrócić się do Autoryzowanego Dealera STIHL lub bezpośrednio do działu pomocy technicznej iMOW®, wysyłając wiadomość na adres: support@imow.stihl.com. Należy przekazać 9-znakowy numer serii oraz 4-cyfrową datę widoczną na wyświetlaczu kosiarki iMOW®.

5. Sygnał uruch.:

Włączanie lub wyłączanie sygnału akustycznego pojawiającego się przed włączeniem noża koszącego.



6. Dzw. ostrzeg.:

Włączanie i wyłączanie sygnału akustycznego, który rozbrzmiewa, gdy kosiarka automatyczna uderzy o przeszkodę.



7. Dźwięki menu:

Włączanie lub wyłączanie akustycznego sygnału kliknięcia, który słychać podczas otwierania menu lub potwierdzania wyboru przyciskiem OK.



8. Blok. przyc.:

Jeżeli włączona jest blokada przycisków, to przyciski konsoli sterującej można obsługiwać tylko wtedy, gdy najpierw zostanie naciśnięty dłużej przycisk **Powrót**, a następnie krzyż sterujący zostanie naciśnięty **do przodu**.



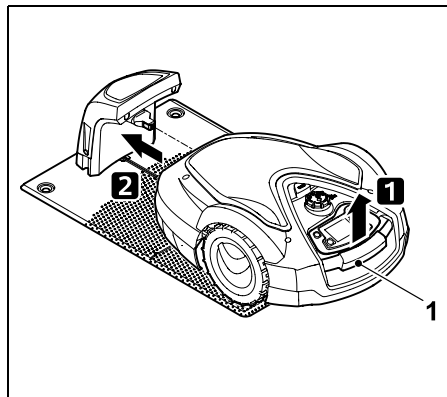
Blokada przycisków włącza się po upływie 2 minut od ostatniego naciśnięcia przycisku.

9. Poł. iMOW® + ładow.:

Po pierwszym uruchomieniu kosiarka automatyczna działa wyłącznie z dostarczoną stacją ładującą. Po wymianie stacji ładującej lub elementów elektronicznych w kosiarce automatycznej lub w celu uruchomienia jej na następnej koszonej powierzchni przy użyciu innej stacji ładującej należy sparować kosiarkę automatyczną i stację ładującą.



- Zainstalować stację ładującą i podłączyć przewód ograniczający. (⇒ 9.8), (⇒ 9.10)



Trzymając za uchwyt transportowy (1), podnieść nieco kosiarkę automatyczną i odciążyć koła napędzane. Wsunąć do stacji ładującej urządzenie podparte na kołach przednich.

- Po naciśnięciu przycisku OK wprowadzić kod PIN; następnie kosiarka automatyczna wyszukuje sygnał przewodu i automatycznie go zapisuje. Proces ten trwa kilka minut. (⇒ 9.11)



Kod PIN nie jest potrzebny przy stopniu bezpieczeństwa „Brak”.

11.16 Serwis

1. Wymiana noża:

Zamontowanie nowego noża kosiarki potwierdza się przyciskiem OK. Licznik jest resetowany.

2. Wyszukiwanie przerwane przewodu:

Szybkie miganie czerwonej diody LED stacji ładującej oznacza przerwanie przewodu ograniczającego. (⇒ 13.1)

- Wyszukiwanie przerwane przewodu (⇒ 16.7)

3. Przyst. zim.:

Za pomocą przycisku OK przełącza się kosiarkę automatyczną na przestój zimowy. Ustawienia zostają zachowane, godzina i data zostają zresetowane.

- Przed przestojem zimowym całkowicie naładować akumulator.
- Przed ponownym uruchomieniem urządzenia wybudzić je przez naciśnięcie dowolnego przycisku.

4. Resetuj ustawienia:








Przyciskiem OK resetuje się kosiarkę automatyczną do ustawień fabrycznych, kreator instalacji jest uruchamiany ponownie. (⇒ 9.6)

- Po naciśnięciu przycisku OK wprowadzić kod PIN.



Kod PIN nie jest potrzebny przy stopniu bezpieczeństwa „Brak”.

11.17 Informacje

 Informacje	10:32		
			
Komunikaty			
Rozpoznano deszcz	PT 13:52		
Zalecenie	NI 15:00		

1. Komunikaty:

Lista wszystkich aktywnych usterek, zakłóceń i zaleceń; wyświetlanie wraz godziną ich wystąpienia.


W przypadku prawidłowej pracy pojawia się tekst „Brak komunikatów”.

Szczegóły komunikatu są wyświetlane po naciśnięciu przycisku OK. (⇒ 24.)

2. Zdarzenia:

Lista ostatnich działań kosiarki automatycznej.

Szczegóły zdarzenia (tekst dodatkowy, godzina i kod) są wyświetlane po naciśnięciu przycisku OK.

 W przypadku niezwykle częstego występowania takich działań, Autoryzowany Dealer udzieli dodatkowych, szczegółowych informacji. Usterki w normalnej pracy są dokumentowane w komunikatach.

3. Stan iMOW®:

Informacje dotyczące kosiarki automatycznej

- Naładowanie:
Naładowanie akumulatora, w procentach

- Pozost. czas:
Pozostały czas koszenia w bieżącym tygodniu, w godzinach i minutach. Wskazanie to jest dostępne tylko przy planie koszenia typu „Dynamicznie”.

- Data i godzina
- Czas rozpocz.:
Rozpoczęcie następnego zaplanowanego koszenia
- Liczba koszeń:
Liczba wszystkich zakończonych koszeń
- Czas koszenia:
Czas wszystkich zakończonych koszeń, w godzinach
- Odległość:
Całkowita pokonana odległość, w metrach
- Nr ser.:
Numer serii kosiarki automatycznej, możliwość odczytania także na tabliczce znamionowej w schowku pod konsolą sterującą.
- Serwis:
Data ostatniego przeglądu przeprowadzonego przez Autoryzowanego Dealera STIHL
- Akumulator:
Numer serii akumulatora
- Oprogramow.:
Oprogramowanie zainstalowane w urządzeniu

4. Stan trawnika:

Informacje dotyczące trawnika

- Koszona powierzchnia, w metrach kwadratowych:
Wartość wprowadza się podczas pierwszej lub nowej instalacji. (⇒ 9.6)

- Czas okrąż.:
Czas okrążenia koszonej powierzchni, w minutach i sekundach
- Punkty pocz. 1 – 4:
Odległość poszczególnych punktów początkowych od stacji ładującej (w metrach), mierzona w prawo. (⇒ 11.14)
- Obwód:
Obwód koszonej powierzchni, w metrach
- Kosz. kraw.:
Tygodniowa częstotliwość koszenia krawędzi (⇒ 11.13)


5. Stan modułu radiowego (RMI 632 C, RMI 632 PC):

Informacje dotyczące modułu radiowego

- Satelity:
Liczba satelitów w zasięgu
- Pozycja:
Aktualna pozycja kosiarki automatycznej; dostępna przy odpowiednim połączeniu satelitarnym
- Moc sygnału:
Moc sygnału sieci komórkowej; większa liczba wyświetlanych znaków plus (maks. „++++”) oznacza lepsze połączenie.
- Sieć:
Kod sieci składający się z kodu kraju (MCC) i kodu operatora (MNC)
- Nr abon. sieci kom.:
Numer telefonu komórkowego właściciela; wprowadzany w aplikacji. (⇒ 10.)
- IMEI:
Numer identyfikacyjny modułu radiowego

- IMSI:
Międzynarodowy numer identyfikacyjny abonenta sieci komórkowej
- SW:
Wersja oprogramowania modułu radiowego
- Nr ser.:
Nr serii modułu radiowego
- Modem SN:
Numer serii modemu

12. Pętla ograniczająca

 **Przed ułożeniem** pętli ograniczającej, zwłaszcza przed pierwszą instalacją, należy przeczytać cały rozdział i dokładnie zaplanować ułożenie drutu.




Pierwszą instalację przeprowadzić przy użyciu kreatora instalacji. (⇒ 9.6)

Jeżeli będzie potrzebna pomoc techniczna, to Autoryzowany Dealer STIHL chętnie pomoże podczas przygotowania koszonej powierzchni i instalacji pętli ograniczającej.

Przed ostatecznym zamocowaniem pętli ograniczającej należy sprawdzić instalację. (⇒ 9.12) Ułożenie drutu należy dopasować zwykle w okolicy uliczek, zwężeń i powierzchni zamkniętych.

Zmiany mogą wystąpić,


- gdy możliwości techniczne kosiarki automatycznej ulegną wyczerpaniu, np. w przypadku bardzo długich uliczek, ułożenia drutu w okolicy metalowych przedmiotów lub elementu metalowego znajdującego się pod trawnikiem (np. przewody wodociągowe i elektryczne);
- gdy wprowadzono zmiany budowlane na koszonej powierzchni specjalnie w celu stosowania kosiarki automatycznej.


 Odległości drutu podane w tej instrukcji obsługi są dostosowane do ułożenia pętli ograniczającej na powierzchni trawnika.

Pętłę ograniczającą można także zakopać na głębokości maksymalnej 10 cm (na przykład za pomocą maszyny układającej).

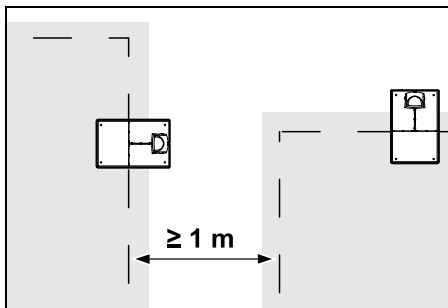
Zakopanie w ziemi zwykle wpływa na odbiór sygnału, następuje to zwłaszcza wtedy, gdy nad pętlą ograniczającą zostaną ułożone płyty lub kostki brukowe. Kosiarka automatyczna jeździ wzdłuż pętli ograniczającej ewentualnie z większym przesunięciem na zewnątrz, co wymaga większej ilości miejsca w uliczkach, zwężeniach oraz podczas objeżdżania krawędzi. W razie potrzeby dostosować ułożenie drutu.

12.1 Planowanie układania przewodu ograniczającego

 Należy uwzględnić **przykłady instalacji** podane na końcu instrukcji obsługi. (⇒ 27.) Aby uniknąć późniejszych poprawek, w trakcie układania przewodu ograniczającego należy wykonać instalację powierzchni zamkniętych, uliczek, powierzchni dodatkowych, pętli doprowadzających i rezerw drutu.

- Ustalić **miejsce ustawienia stacji ładującej**. (⇒ 9.1)
- Usunąć **przeszkody** z koszonej powierzchni lub wyznaczyć powierzchnie zamknięte. (⇒ 12.9)
- **Przewód ograniczający:**
Przewód ograniczający należy ułożyć w postaci nieprzerwanej pętli indukcyjnej wokół całej koszonej powierzchni. Maksymalna długość: **500 m**
-  W przypadku koszenia mniejszych powierzchni przy użyciu przewodu o długości poniżej 80 m wyposażenie dodatkowe AKM 100 należy zainstalować razem z przewodem ograniczającym. (⇒ 9.9)
- **Uliczki i powierzchnie dodatkowe:**
W celu koszenia automatycznego należy połączyć wszystkie obszary koszonej powierzchni za pomocą **uliczek**. (⇒ 12.11)
Jeżeli brakuje miejsca, to należy utworzyć **powierzchnie dodatkowe**. (⇒ 12.10)

- Podczas układania przewodu ograniczającego należy przestrzegać **odległości** (⇒ 12.5):
od sąsiednich, przejezdnych powierzchni (uskok terenu poniżej +/- 1 cm, np. ścieżki): **0 cm**
w przypadku uliczek: **27 cm**
w przypadku wysokich przeszkód (np. murów, drzew): **33 cm**
minimalny odstęp przewodu w zwężeniach: **54 cm**
przy powierzchniach wodnych i miejscach potencjalnego spadnięcia (krawędzie, uskoki terenu): **100 cm**
- **Narożniki:**
Unikać układania pod kątem ostrym (poniżej 90°)
- **Pętla doprowadzająca:**
Jeżeli korzysta się z jazdy do stacji ładującej z przesunięciem toru (korytarza), to w przypadku uliczek lub zewnętrznej stacji ładującej należy zainstalować pętlę doprowadzającą. (⇒ 12.12)
- **Rezerwy przewodu:**
Aby ułatwić w przyszłości zmiany ułożenia przewodu ograniczającego, należy zainstalować kilka rezerw drutu. (⇒ 12.15)



Koszone powierzchnie nie mogą na siebie zachodzić. Należy zachować minimalną odległość ≥ 1 m między przewodami ograniczającymi dwie koszone powierzchnie.

i Nawinięte resztki przewodu ograniczającego mogą być przyczyną zakłóceń i dlatego należy je usuwać.

12.2 Sporządzanie szkicu koszonej powierzchni



Podczas instalacji kosiarki automatycznej i ładowarki wskazane jest sporządzenie szkicu koszonej powierzchni. Na początku niniejszej instrukcji obsługi znajduje się strona przeznaczona do tego celu. Szkic należy aktualizować w przypadku późniejszych zmian.

Zawartość szkicu:

- **Kształt koszonej powierzchni** z ważnymi przeszkodami, granicami i niezbędnymi powierzchniami zamkniętymi, na których praca kosiarki automatycznej jest niedozwolona. (⇒ 27.)
- Położenie **ładowarki** (⇒ 9.8)
- Położenie **pętli ograniczającej**
Pętla ograniczająca po krótkim czasie zagłębia się w glebie i staje się niewidoczna. Należy zwłaszcza zaznaczyć przewód doprowadzony wokół przeszkód. (⇒ 12.3)
- Położenie **złąbek do drutu**
Po upływie krótkiego czasu użyte złączki do drutu są trudne do zauważenia. Zanotować ich położenie, aby można było wymienić je w razie potrzeby. (⇒ 12.16)

12.3 Układanie przewodu ograniczającego

i Używać tylko oryginalnych szpilek i oryginalnego przewodu ograniczającego. **Zestawy instalacyjne** z niezbędnymi materiałami instalacyjnymi są dostępne jako wyposażenie dodatkowe u Autoryzowanego Dealera STIHL. (⇒ 18.)

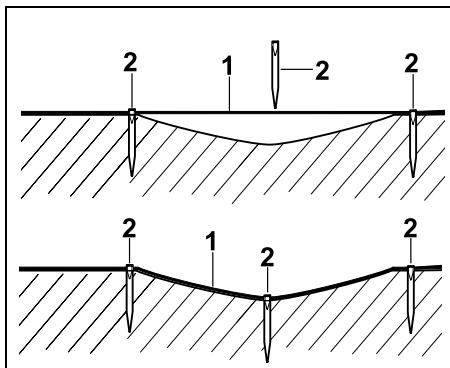
W zależności od potrzeb można wybrać kierunek układania (w lewo lub w prawo).

Nigdy nie wyciągać szpilek przy użyciu przewodu ograniczającego – zawsze używać odpowiedniego narzędzia (np. kombinerek).

Naszkić ułożenie przewodu ograniczającego. (⇒ 12.2)



- Zainstalować stację ładującą. (⇒ 9.8)
- Rozpoczynając od stacji ładującej, ułożyć przewód ograniczający wokół koszonej powierzchni oraz ewentualnych przeszkód (⇒ 12.9) i zamocować do gleby szpilkami. Sprawdzić odległości miernikiem iMOW® Ruler. (⇒ 12.5)
Przestrzegać wskazówek podanych w rozdziale „Pierwsza instalacja”. (⇒ 9.9)
- Podłączyć przewód ograniczający. (⇒ 9.10)

i Wskazówka:
Unikać zbyt dużego naprężania przewodu ograniczającego, aby zapobiec przerwaniu przewodu. Zwłaszcza podczas układania przewodu należy uważać, aby przewód ograniczający swobodnie odwijał się ze szpuli.

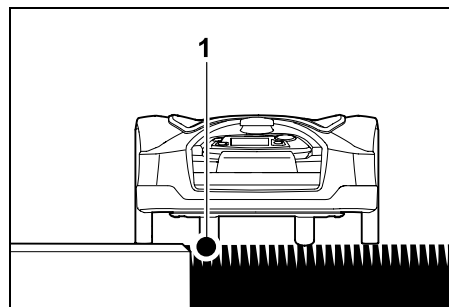


Przewód ograniczający (1) układa się na glebie i w przypadku nierówności mocuje się dodatkowymi szpilkami (2). Zapobiega to przecięciu przewodu nożem kosiarki.


12.4 Podłączenie pętli ograniczającej

- Wyciągnąć wtyczkę, a następnie zdjąć osłonę ładowarki. 
- Włożyć pętlę ograniczającą w przelotki podstawy, przeprowadzić przez cokół, usunąć izolację z końcówek i podłączyć je do ładowarki. Przestrzegać wskazówek podanych w rozdziale „Pierwsza instalacja”. (⇒ 9.10)
- Zamontować osłonę ładowarki, a następnie podłączyć wtyczkę. 
- Sprawdzić sygnał drutu. (⇒ 11.13)
- Sprawdzić połączenie urządzenia z ładowarką. (⇒ 15.7)
W razie potrzeby poprawić położenie pętli ograniczającej w okolicy ładowarki.

12.5 Odległości przewodu – stosowanie miernika iMOW® Ruler

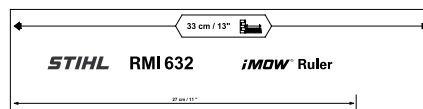


Wzdłuż przejezdnych przeszkód, takich jak tarasy i przejezdne ścieżki, można układać przewód ograniczający (1) **bez zachowania odległości**. Wówczas koło tylne kosiarki automatycznej jeździ poza koszoną powierzchnią. Maksymalny uskok terenu względem darni: **+/- 1 cm**

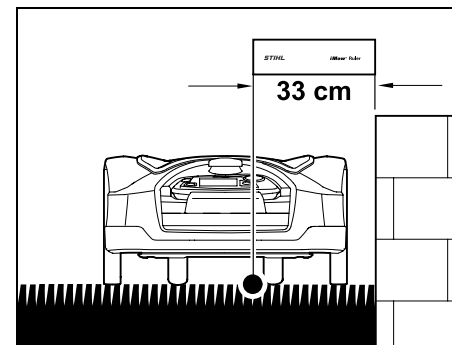
 Podczas pielęgnacji krawędzi trawnika należy uważać, aby nie uszkodzić przewodu ograniczającego. W razie potrzeby zainstalować przewód ograniczający w pewnej odległości (2 - 3 cm) od krawędzi trawnika.

Pomiary odległości przewodu miernikiem iMOW® Ruler:

Do pomiaru odległości należy używać miernika iMOW® Ruler, który umożliwia ułożenie przewodu ograniczającego w prawidłowej odległości od krawędzi trawnika i przeszkód.



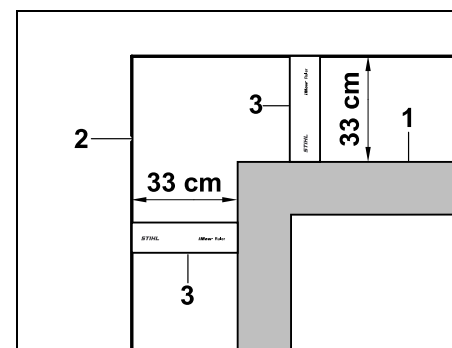
Wysoka przeszkoda:
Odległość między wysoką przeszkodą a przewodem ograniczającym.



Kosiarka automatyczna musi w całości jeździć wewnątrz koszonej powierzchni, ale nie może stykać się z przeszkodami.

Dzięki odległości 33 cm kosiarka automatyczna jeździ w narożniku koło wysokiej przeszkody wzdłuż przewodu ograniczającego bez uderzania w przeszkodę.

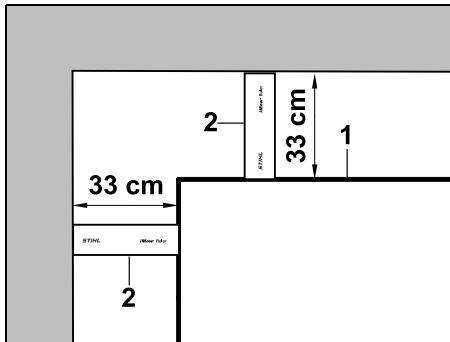
Układanie przewodu wokół wysokich przeszkód:



Podczas układania przewodu wokół wysokich przeszkód (1), takich jak narożniki murów lub podwyższone

grządkki, przy narożnikach należy dokładnie zachować odległość przewodu, aby kosiarka automatyczna nie ocierała się o przeszkodę. Ułożyć przewód ograniczający (2) za pomocą miernika iMOW® Ruler (3) w sposób pokazany na rysunku.

Odległość przewodu: 33 cm

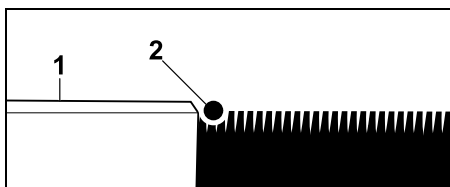


Podczas układania przewodu ograniczającego (1) w narożniku wewnętrznym przy wysokiej przeszkodzie zmierzyć odległość przewodu miernikiem iMOW® Ruler (2).

Odległość przewodu: 33 cm

Pomiar wysokości przeszkód:

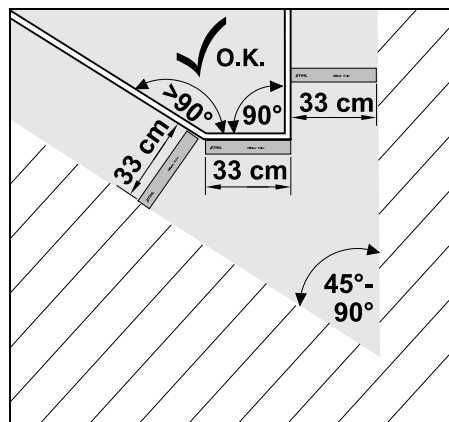
Kosiarka automatyczna może przejeżdżać przez sąsiednie powierzchnie, np. ścieżki, jeżeli pokonywany przy tym uskoki terenu nie przekracza +/- 1 cm.



Różnica wysokości względem przejezdnej przeszkody (1) jest mniejsza niż +/- 1 cm: Ułożyć przewód ograniczający (2) bez zachowania odległości od przeszkody.

i W razie potrzeby tak ustawić **wysokość koszenia**, aby zespół tnący kosiarki automatycznej nie uderzał o przeszkodę. Dlatego w przypadku ustawienia najmniejszej wysokości koszenia kosiarka automatyczna może pokonywać tylko uskoki terenu mniejsze od podanych.

12.6 Spiczaste narożniki



W narożnikach trawnika tworzących szpic (45° - 90°) przewód ograniczający układa się w sposób pokazany na rysunku. Oba kąty muszą znajdować się w odległości przynajmniej 33 cm, aby kosiarka automatyczna mogła objechać krawędź.

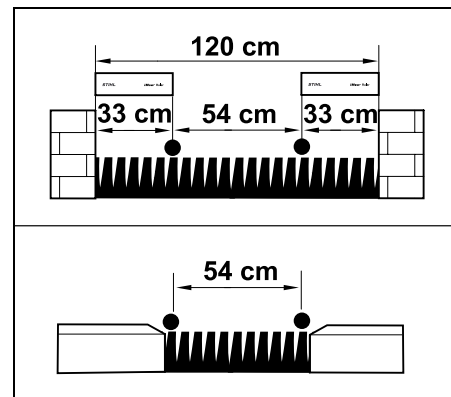
Układając przewód, nie uwzględniać narożników o kącie mniejszym od 45°.

12.7 Zwężenia

i Jeżeli instaluje się zwężenia, należy wyłączyć jazdę do ładowarki z przesunięciem (korytarz) (⇒ 11.13) lub zainstalować pętlę doprowadzającą. (⇒ 12.12)

Kosiarka automatyczna automatycznie przejeżdża wszystkie zwężenia, jeżeli zachowana jest minimalna odległość drutu. Węższe obszary koszonej powierzchni należy odgradzić przez odpowiednie ułożenie pętli ograniczającej.

Jeżeli dwie koszone powierzchnie są połączone wąskim, przejezdnym obszarem, to można zainstalować uliczkę. (⇒ 12.11)



Minimalna odległość między drutami wynosi 54 cm.

Wynika z tego następujące zapotrzebowanie miejsca w **zwężeniach**:

- pomiędzy wysokimi przeszkodami o wysokości powyżej +/- 1 cm, takimi jak mury 120 cm,

- pomiędzy sąsiednimi przejezdnymi powierzchniami z uskokiem terenu mniejszym niż +/- 1 cm, np ścieżkami **54 cm**.

12.8 Instalacja odcinków łączących

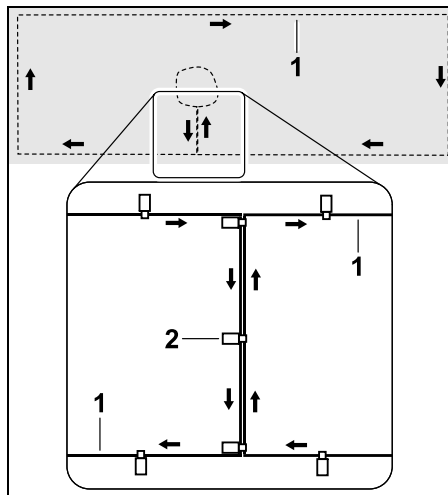
Kosiarka automatyczna ignoruje sygnał pętli ograniczającej, gdy druty są ułożone równoległe blisko obok siebie. Odcinki łączące należy instalować, gdy:

- mają być instalowane powierzchnie dodatkowe. (⇒ 12.10)
- niezbędne są powierzchnie zamknięte. (⇒ 12.9)



Firma STIHL zaleca, aby odcinki łączące układać wraz z odpowiednimi powierzchniami zamkniętymi lub powierzchniami dodatkowymi w trakcie układania drutu.

Podczas dodatkowej instalacji należy przeciąć pętlę, odcinki łączące należy wówczas dołączać za pomocą dostarczonych złączek do drutu. (⇒ 12.16)



Na odcinkach łączących pętlę ograniczającą (1) układa się równoległe; druty nie mogą się krzyżować i muszą leżeć blisko siebie. Odcinek łączący należy mocować do gleby za pomocą wystarczającej liczby kołków mocujących (2).

12.9 Powierzchnie zamknięte

Powierzchnie zamknięte należy instalować:

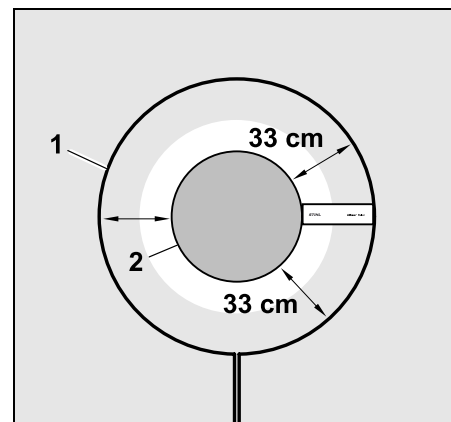
- wokół przeszkód, których kosiarka automatyczna nie powinna dotykać,
- wokół przeszkód, które nie są wystarczająco stabilne,
- wokół przeszkód, które są zbyt niskie. Minimalna wysokość: 10 cm

Zalecenia firmy STIHL:

- usunąć przeszkody lub odgrodzić je za pomocą powierzchni zamkniętych,

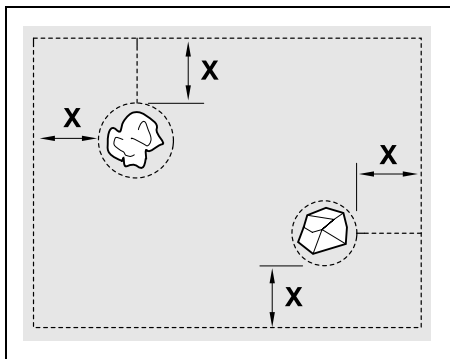
- po pierwszej instalacji lub po zmianach instalacji przewodu sprawdzić powierzchnie zamknięte za pomocą polecenia „Testuj krawędzie”. (⇒ 11.13)

Odległość układania przewodu ograniczającego wokół powierzchni zamkniętej: **33 cm**



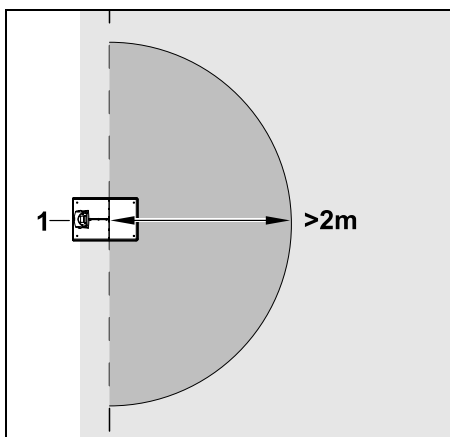
Kosiarka automatyczna jeździ bez zderzeń wzdłuż przewodu ograniczającego (1) wokół przeszkody (2).

Aby zapewnić niezawodne działanie, powierzchnie zamknięte zasadniczo powinny być okrągłe; nie mogą mieć kształtów owalnych, kanciastych lub wypukłych do wnętrza.

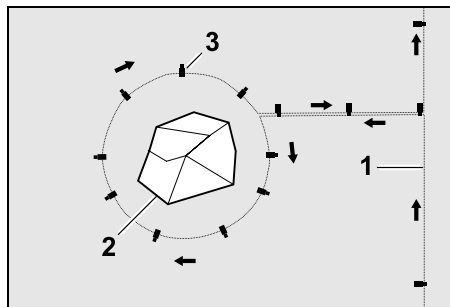


Powierzchnie zamknięte muszą mieć **minimalną średnicę** wynoszącą 66 cm. **Odległość od pętli krawędziowej (X)** musi być większa niż 54 cm.

i Zalecenie: Powierzchnie zamknięte powinny mieć maksymalną średnicę wynoszącą 2 - 3 m.



Aby nie zakłócić podłączania do stacji ładującej, w promieniu przynajmniej **2 m** wokół stacji ładującej (1) nie wolno instalować powierzchni zamkniętej.

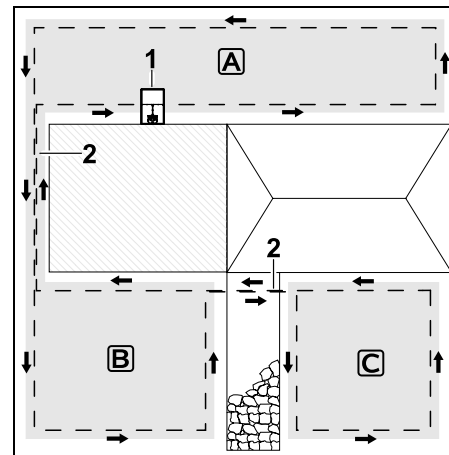


Przewód ograniczający (1) poprowadzić od krawędzi do przeszkody, ułożyć w odpowiedniej odległości (użyć miernika iMOW® Ruler) wokół przeszkody (2) i zamocować do gleby za pomocą wystarczającej liczby szpilek (3). Następnie ułożyć przewód ograniczający z powrotem do krawędzi.

Pomiędzy przeszkodą a krawędzią przewód ograniczający należy ułożyć **równoległe obok siebie** w postaci odcinka łączącego. Duże znaczenie ma przy tym przestrzeganie kierunku układania wokół powierzchni zamkniętej (⇒ 12.8)

12.10 Powierzchnie dodatkowe

Powierzchniami dodatkowymi są obszary koszonej powierzchni, które **nie mogą być koszone automatycznie** przez kosiarkę automatyczną, ponieważ nie ma do nich dojazdu. W ten sposób kilka osobnych koszonych powierzchni można ograniczyć jednym przewodem ograniczającym. Kosiarkę automatyczną należy ręcznie przemieszczać pomiędzy koszonymi powierzchniami. Koszenie rozpoczyna się, korzystając z menu „Start“ (⇒ 11.5).



Stację ładującą (1) instaluje się na koszonej powierzchni **A**; jest ona koszona automatycznie zgodnie z planem koszenia.

Powierzchnie dodatkowe **B** i **C** należy połączyć za pomocą odcinków łączących (2) z koszoną powierzchnią **A**. Na wszystkich powierzchniach przewód ograniczający musi być ułożony w tym samym kierunku – nie może on krzyżować się w odcinkach łączących.

- Włączyć powierzchnie dodatkowe w menu „Więcej – Ustawienia – Instalacja“. (⇒ 11.13)

12.11 Uliczki

Jeżeli należy kosić kilka powierzchni (np. przed i za budynkiem), to można zainstalować uliczkę, która je połączy. W ten sposób można **automatycznie** kosić wszystkie powierzchnie.

i W uliczkach trawnik jest koszony tylko podczas objeżdżania pętli ograniczającej. W razie potrzeby włączyć automatyczne koszenie krawędzi lub regularnie ręcznie kosić obszar uliczki. (⇒ 15.6), (⇒ 11.13)

Jeżeli instaluje się uliczki, należy wyłączyć jazdę do ładowarki z przesunięciem (korytarz) (⇒ 11.13) lub zainstalować pętlę doprowadzające. (⇒ 12.12)

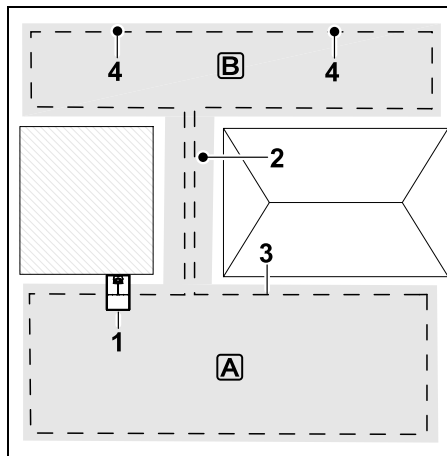
Podane odległości drutu i szablon uliczki są dostosowane do ułożenia pętli ograniczającej na powierzchni trawnika. W przypadku bardzo głębokiego ułożenia pętli ograniczającej, np. pod brukiem, wymiary ulegają zmianie. Sprawdzić działanie i w razie potrzeby dostosować ułożenie drutu.

Warunki:

- **Minimalna szerokość** (potrzebne miejsce):
między stałymi przeszkodami: 108 cm
między przejezdnyymi ścieżkami: 27 cm.

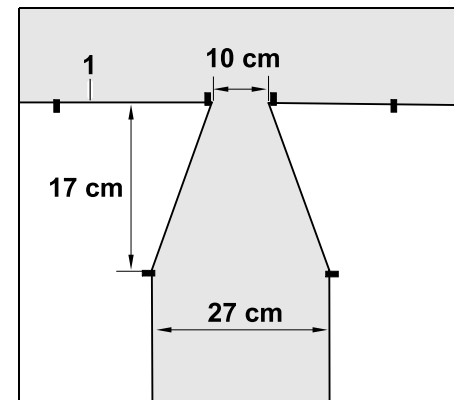
i W dłuższych uliczkach, zależnie od właściwości gleby, należy zapewnić nieco większą przestrzeń. Dłuższe uliczki należy zawsze instalować możliwie na środku pomiędzy przeszkodami.

- Uliczka jest swobodnie przejezdna.
- Na obszarze drugiej koszonej powierzchni definiuje się przynajmniej 1 **punkt początkowy**. (⇒ 11.14)



Ładowarkę (1) instaluje się na koszonej powierzchni **A**. Koszona powierzchnia **B** jest połączona uliczką (2) z koszoną powierzchnią **A**. Kosiarka automatyczna może ciągle przejeżdżać pętlę ograniczającą (3). W celu koszenia powierzchni **B** należy zdefiniować punkty początkowe (4). (⇒ 11.14) Wówczas w zależności od ustawienia (częstotliwości rozpoczynania) poszczególne koszenia są rozpoczynane w punktach początkowych.

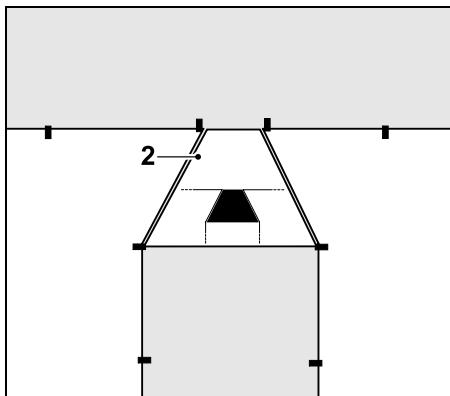
Początek i koniec uliczki:



Na początku i na końcu uliczki należy ułożyć pętlę ograniczającą (1) w kształcie lejka pokazanego na rysunku. Taka instalacja zapobiega niezamierzonemu wjazdowi kosiarki automatycznej w uliczkę podczas koszenia.

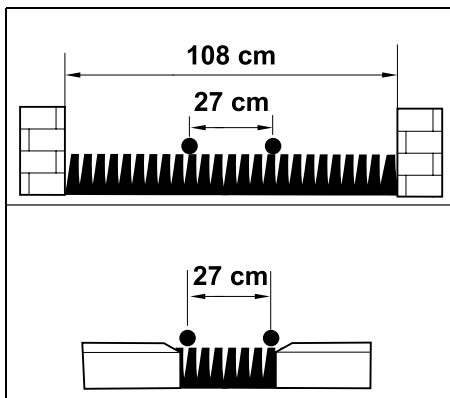
i Wymiary w bardzo dużym stopniu zależą od środowiska naturalnego i terenu. W przypadku uliczek z lejkowatym początkiem lub końcem należy zawsze sprawdzać, czy kosiarka automatyczna może przez nie przejechać.

Po lewej i prawej stronie wejścia do uliczki pętlę ograniczającą o długości urządzenia ułożyć prosto.



Do instalacji lejkowatego wjazdu i wyjazdu zastosować dostarczony szablon uliczki (2).

Instalowanie uliczki:

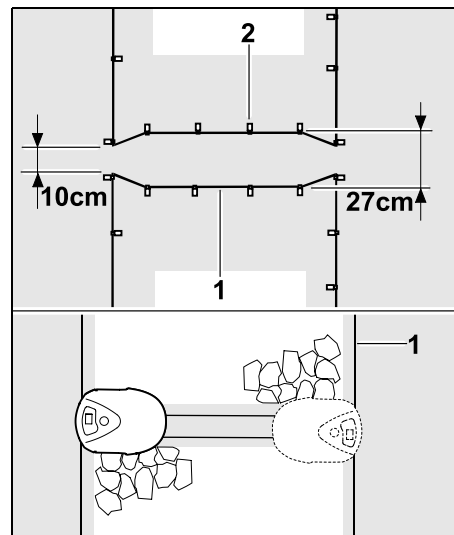


Odległość drutu w uliczkach: 27 cm

Wynika z tego następujące zapotrzebowanie miejsca:

- pomiędzy wysokimi przeszkodami (1 cm – np. murami):
108 cm,

- pomiędzy ścieżkami lub sąsiednimi przejezdnymi powierzchniami z uskokiem terenu o wysokości mniejszej niż +/- 1 cm:
27 cm.



W uliczkach układa się równoległe pętle ograniczającą (1) i mocuje do gleby za pomocą odpowiedniej liczby kołków mocujących (2). Na początku i na końcu uliczki powinno się jednocześnie zainstalować lejkowaty wjazd i wyjazd.

12.12 Pętle doprowadzające umożliwiające jazdę do stacji ładującej z przesunięciem

Jeżeli została włączona jazda do stacji ładującej z przesunięciem, należy wyznaczyć pętle doprowadzające w przypadku:

- zainstalowania zewnętrznej stacji ładującej

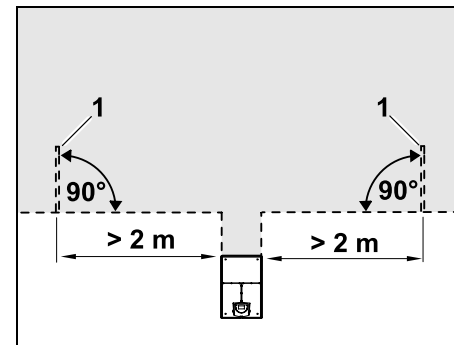
lub

- obecności uliczek lub zwężeń na koszonej powierzchni.

Opis działania:

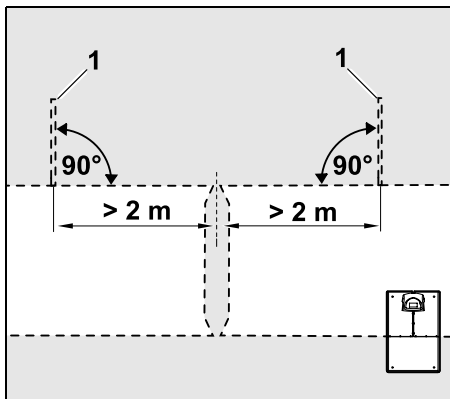
Jeżeli kosiarka automatyczna jedzie wzdłuż przewodu ograniczającego z przesunięciem do środka, to podczas tego powrotu przejeżdża przez jedną z pętli doprowadzających. Następnie jedzie ona do przewodu ograniczającego i dalej do stacji ładującej.

Pętle doprowadzające przy zewnętrznej stacji ładującej:



Z lewej i prawej strony obok dojazdu do zewnętrznej stacji ładującej należy zainstalować dwie pętle doprowadzające (1) pod kątem 90° względem przewodu ograniczającego. Minimalna odległość od dojazdu: **2 m**

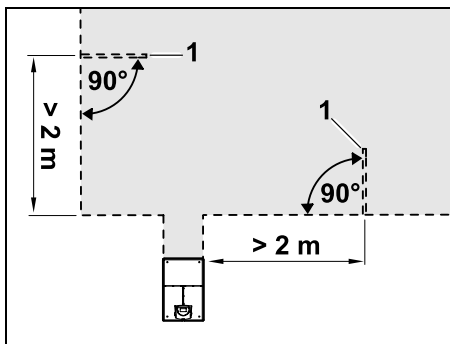
Pętle doprowadzające przy uliczkach:



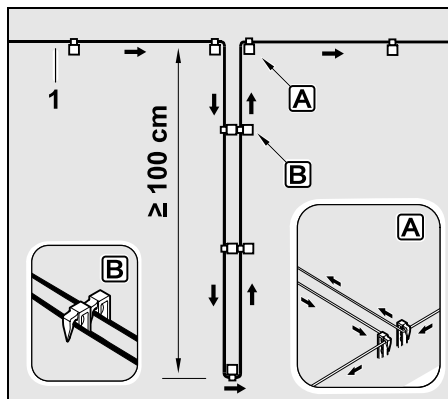
Z lewej i prawej strony obok wjazdu do uliczki należy zainstalować dwie pętle doprowadzające (1) pod kątem 90° względem przewodu ograniczającego, zawsze w tej części koszonej powierzchni, do której można dostać się tylko uliczką. Minimalna odległość od wjazdu do uliczki: **2 m**

i Jeżeli zainstalowano kolejno kilka uliczek, to przy każdej odpowiedniej koszonej powierzchni należy zainstalować pętlę doprowadzającą.

Instalacja pętli doprowadzającej:



Nie wolno instalować pętli doprowadzających blisko narożników. Minimalny odstęp od narożników: **2 m**



Zainstalować na powierzchni trawnika pętlę doprowadzającą w sposób pokazany na rysunku. Przewód ograniczający (1) należy zamocować do gleby przy krawędzi **A** za pomocą dwóch szpilek; przewód nie może się krzyżować.

Minimalna długość: **100 cm**

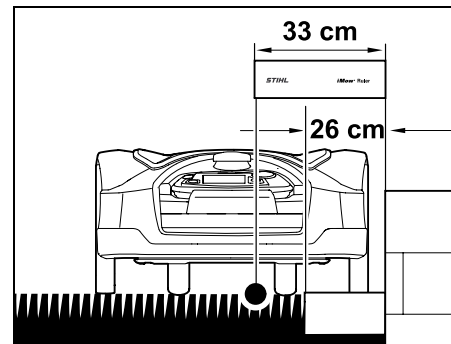
Układanie przewodu szpilka do szpilki **B**

- Pętlę doprowadzającą należy mocować do gleby za pomocą wystarczającej liczby szpilek.

12.13 Koszenie dokładnie przy krawędzi

i Wzdłuż wysokich przeszkód powstaje pas nieskoszonej trawy o maksymalnej szerokości 26 cm. W razie potrzeby można ułożyć krawężniki wokół wysokiej przeszkody.

Minimalna szerokość krawężników:



Ułożyć przewód ograniczający w odległości 33 cm od przeszkody. Aby całkowicie skosić krawędź trawnika, szerokość krawężników musi wynosić przynajmniej 26 cm. Jeżeli zostaną ułożone szersze krawężniki, to krawędź trawnika zostanie jeszcze dokładniej przycięta.

12.14 Spadek terenu wzdłuż przewodu ograniczającego

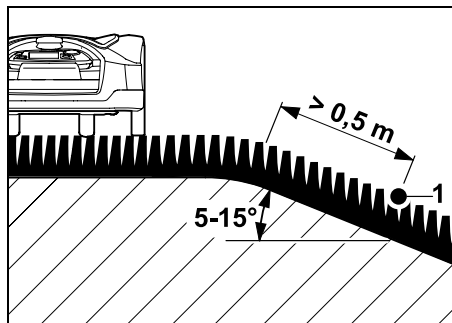
i **Wskazówka:** W celu zapewnienia solidnej instalacji zaleca się układanie przewodu ograniczającego maksymalnie do spadku terenu wynoszącego 10° (17%). Przewód można układać do spadku terenu wynoszącego 15° (27%), jednak może to wymagać wyraźnie większego nakładu pracy i dostosowywania ułożenia przewodu. Spadki terenu także należy koniecznie zaznaczyć na szkicach ogrodu.

Aby kosiarka mogła automatycznie i bez zakłóceń skosić pochyły teren znajdujący się na koszonej powierzchni (o maksymalnym nachyleniu 15°), należy

zainstalować na pochyłości przewód ograniczający przy zachowaniu minimalnej odległości od krawędzi terenu.

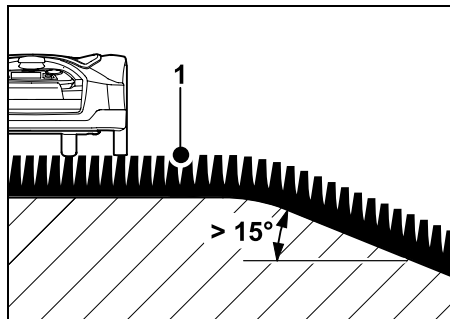
Przy powierzchniach wodnych i miejscach potencjalnego spadnięcia (krawędzie, uskoki terenu) należy zachować odległość przynajmniej **100 cm**.

Pochyła powierzchnia o nachyleniu 5° - 15°:



Jeżeli na koszonej powierzchni znajduje się obszar o spadku wynoszącym 5° - 15°, to przewód ograniczający można ułożyć w sposób pokazany na rysunku za krawędzią terenu (na pochyłej powierzchni). Aby zapewnić bezawaryjną pracę kosiarki automatycznej, należy uwzględnić minimalną odległość (0,5 m) od krawędzi terenu do przewodu ograniczającego.

Pochyła powierzchnia o nachyleniu powyżej 15°:

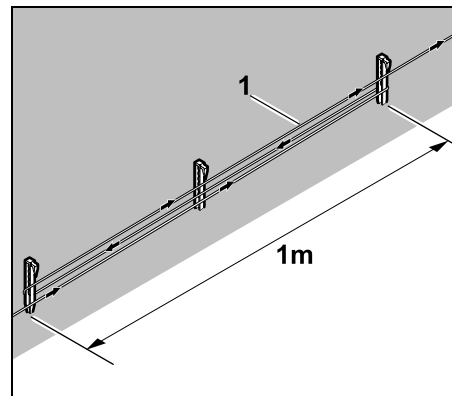


Jeżeli na koszonej powierzchni znajduje się obszar o spadku przekraczającym 15°, na którym ma zostać ułożony przewód ograniczający, to zaleca się ułożenie przewodu ograniczającego (1) w sposób pokazany na rysunku powyżej krawędzi terenu (na płaskiej powierzchni). Krawędź terenu i pochyły teren nie są koszone.

12.15 Instalowanie rezerw drutu

Rezerwy drutu instalowane w regularnych odstępach ułatwiają wykonanie niezbędnych zmian, np. późniejszą zmianę położenia ładowarki lub przebiegu pętli ograniczającej.

Rezerwy drutu powinno się instalować zwłaszcza w pobliżu trudnych przejść.

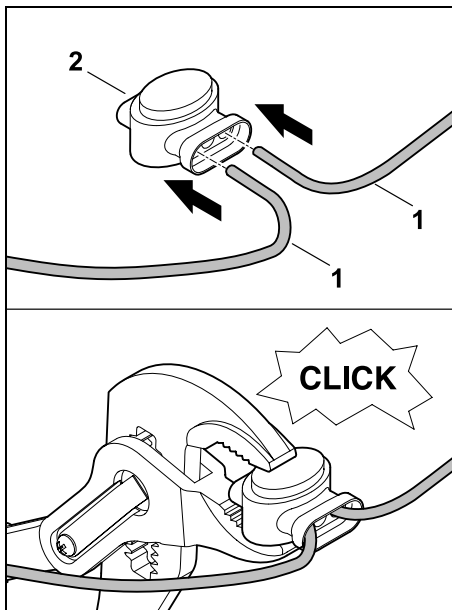


Ułożyć pętlę ograniczającą (1) na długości ok. 1 m pomiędzy 2 kołkami mocującymi (zob. rysunek). Rezerwę drutu zamocować na środku za pomocą dodatkowego kołka mocującego.

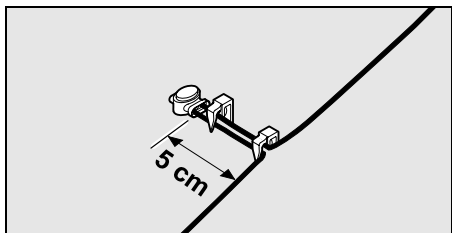
12.16 Stosowanie złączki do drutu

Do przedłużania pętli ograniczającej lub łączenia luźnych końcówek drutu wolno stosować tylko złączki do drutu wypełnione żelazem, należące do wyposażenia dodatkowego. Zapobiegają one przedwczesnemu zużyciu (np. korozji końcówek drutu) i zapewniają optymalne połączenie.

Pozycję złączki do drutu należy zaznaczyć na szkicu koszonej powierzchni. (⇒ 12.2)



Luźne końcówki drutu (1) z nieusuniętą izolacją wsunąć do oporu w złączkę do drutu (2). Zaciśnąć złączkę do drutu odpowiednimi szczypcami – zwrócić uwagę na prawidłowe zatrzaśnięcie.



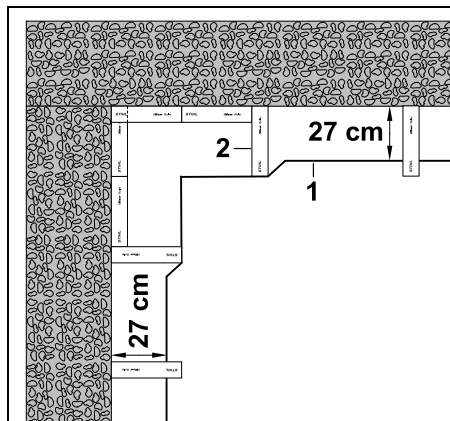
W celu zmniejszenia naprężeń pętlę ograniczającą należy zamocować do gleby dwoma kołkami mocującymi w sposób pokazany na rysunku.

12.17 Małe odległości od krawędzi

Na prostym odcinku, nie w narożnikach, istnieje możliwość zredukowania odległości przewodu od wysokiej przeszkody do **27 cm**. Umożliwia to skoszenie większej powierzchni. Podczas objazdu krawędzi (⇒ 9.12), (⇒ 11.13) należy zwrócić uwagę na wystarczającą odległość (przynajmniej 5 cm) między kosiarką automatyczną a przeszkodami. Ewentualnie zwiększyć odległość przewodu od przeszkód.

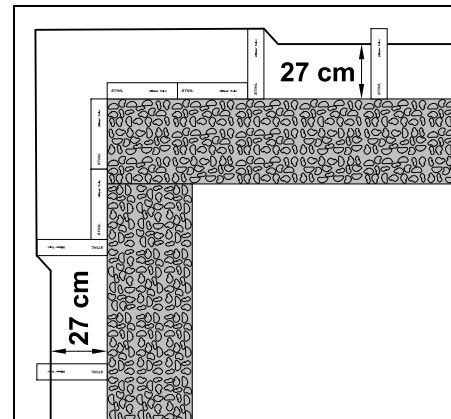
i Małe odległości od krawędzi należy koniecznie zaznaczyć na szkicu ogrodu. (⇒ 12.2)

Małe odległości od krawędzi w narożniku wewnętrznym:



Ułożyć przewód ograniczający (1) w narożniku wewnętrznym w sposób pokazany na rysunku. Użyć miernika iMOW® Ruler (2).

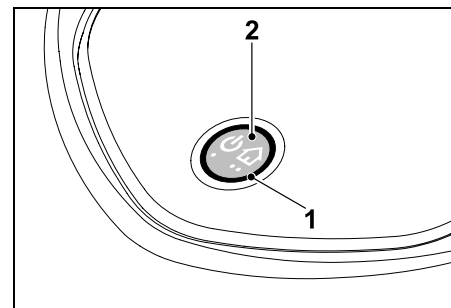
Małe odległości od krawędzi w narożniku zewnętrznym:



Ułożyć przewód ograniczający (1) w narożniku zewnętrznym w sposób pokazany na rysunku. Użyć miernika iMOW® Ruler (2).

13. Ładowarka

13.1 Elementy obsługi ładowarki



Pierścieniowa czerwona dioda LED (1) informuje o stanie ładowarki i sygnali drutu.

Przycisk funkcji (2):

- Włączanie i wyłączanie ładowarki
- Włączanie wezwania
- Włączanie wyszukiwania przerwanej drutu

Dioda LED nie świeci:

- Ładowarka i sygnał drutu są wyłączone.

Dioda LED stale świeci:

- Ładowarka i sygnał drutu są włączone.
- Kosiarka automatyczna nie jest podłączona.

Dioda LED wolno miga (2 s włączona – krótko wyłączona):

- Kosiarka automatyczna jest podłączona, w razie potrzeby akumulator jest ładowany.
- Ładowarka i sygnał drutu są włączone.

Dioda LED szybko miga:

- Pętla ograniczająca jest przerwana – przerwany drut lub drut nie jest prawidłowo podłączony do ładowarki. (⇒ 16.7)

Dioda LED świeci 3 s, a następnie przerwa przez 1 s:

- Zostało włączone wezwanie.

Dioda LED miga 3 razy krótko, 3 razy długo, 3 razy krótko, a następnie przerwa przez ok. 5 s (sygnał SOS):

- Usterka w ładowarce.

Włączanie i wyłączanie ładowarki:

W trybie automatycznym włączanie i wyłączanie odbywa się automatycznie.



Jeżeli kosiarka automatyczna nie jest podłączona do ładowarki, to **krótkie naciśnięcie przycisku** włącza ładowarkę.

Sygnał drutu pozostaje włączony przez 48 godzin, jeżeli wcześniej kosiarka automatyczna nie podłączy się do ładowarki.

Naciskanie przycisku przez **2 s** wyłącza ładowarkę.

Włączanie wezwania:

Podczas koszenia nacisnąć krótko przycisk dwukrotnie w czasie 2 s. Kosiarka automatyczna kończy koszenie, wyszukuje pętli ograniczającej i powraca do ładowarki, aby naładować akumulator. W bieżącym czasie aktywności nie jest wykonywane następne koszenie.



Wezwanie pozostaje aktywne, dopóki kosiarka automatyczna jest podłączona do ładowarki. Ponowne dwukrotne naciśnięcie przycisku na ładowarce powoduje również zakończenie wezwania.

14. Wskazówki dotyczące koszenia

14.1 Informacje ogólne

Kosiarka automatyczna została zaprojektowana do automatycznego koszenia trawników. Dzięki stałemu koszeniu uzyskuje się krótką trawę. W związku z tym trawnik jest ładniejszy i bardziej gęsty.

Trawniki, które wcześniej nie były koszone tradycyjnymi kosiarkami, uzyskują ładny wygląd dopiero po kilku koszeniach. Tak więc zwłaszcza w przypadku nieco wyższej trawy ładny wygląd uzyska się dopiero po kilku koszeniach.

W klimacie gorącym i suchym nie należy ścinać trawy zbyt krótko, ponieważ powoduje to wysychanie trawnika i jego wypalanie przez słońce, pogarszając wygląd trawnika.

Koszenie przy zastosowaniu ostrego noża daje lepsze efekty wizualne, dlatego należy go regularnie wymieniać.

14.2 Mulczowanie

Kosiarka automatyczna jest kosiarką mulczującą.

Podczas mulczowania źdźbła trawy są po ścięciu rozdrabniane w obudowie zespołu tnącego. Następnie spadają na trawnik, gdzie ulegają rozkładowi.

Rozdrobniona trawa oddaje trawnikowi substancje organiczne i służy jako naturalny nawóz. Znacznie zmniejsza się ilość potrzebnego nawozu sztucznego.

14.3 Czasy aktywności

W planie koszenia typu „Standard” kosiarka automatyczna kosi w trakcie całego czasu aktywności, z przerwami jedynie na ładowanie.

W planie koszenia typu „Dynamicznie” podczas czasów aktywności zezwala się kosiarce automatycznej na opuszczanie stacji ładującej w dowolnym momencie i koszenie trawnika. Podczas tych czasów odbywają się **koszenia, ładowania i przerwy**. Kosiarka automatyczna automatycznie rozdziela niezbędne operacje koszenia i ładowania na zaplanowany okres.

Podczas instalacji czasy aktywności są automatycznie rozdzielane na cały tydzień. Uwzględnia się przy tym

zapasowy czas – w ten sposób zapewnia się optymalne koszenie trawnika także wtedy, gdy poszczególne koszenia nie mogły się odbyć (np. ze względu na deszcz).



Podczas czasów aktywności osoby postronne muszą przebywać z dala od obszaru zagrożenia. Należy odpowiednio dopasować czasy aktywności.

Ponadto należy przestrzegać przepisów komunalnych dotyczących eksploatacji kosiarek automatycznych oraz wskazówek podanych w rozdziale „Zasady bezpiecznej pracy” (⇒ 6.) i zmieniać czasy aktywności w menu „Plan koszenia”. (⇒ 11.7) Należy zwłaszcza spytać pracownika odpowiedniego urzędu o dozwolone godziny eksploatacji urządzenia w porze dziennej i nocnej.

14.4 Czas koszenia

Czas koszenia informuje o wymaganej liczbie godzin koszenia trawnika w tygodniu. Można go wydłużyć lub skrócić w ustawieniach tygodniowych (⇒ 11.7).

Czas koszenia odpowiada czasowi, w którym kosiarka automatyczna kosi trawnik. Czas, w którym ładowany jest akumulator, nie jest zaliczany do czasu koszenia.

Podczas pierwszej instalacji kosiarka automatyczna automatycznie oblicza czas koszenia na podstawie podanej wielkości koszonej powierzchni. Ta orientacyjna wartość odnosi się do normalnego suchego trawnika.

Wydajność w odniesieniu do powierzchni:

Na skoszenie powierzchni 100 m² kosiarka automatyczna potrzebuje przeciętnie:

RMI 632, RMI 632 C: 70 min

RMI 632 P,
RMI 632 PC: 65 min

14.5 Strefa ładowarki (RMI 632 C, RMI 632 PC)

Kosiarka automatyczna rozpoznaje za pomocą wbudowanego odbiornika GPS miejsce swojego ustawienia. W celu sprawdzenia prawidłowości ułożenia drutu podczas każdego objeżdżania krawędzi (⇒ 9.12) i programowania punktów początkowych (⇒ 11.14) kosiarka automatyczna zapisuje współrzędne punktów oddalonych maksymalnie na zachód, wschód, południe i północ.

Powierzchnia ta jest zdefiniowana jako strefa ładowarki; można na niej eksploatować kosiarkę automatyczną. Współrzędne są aktualizowane podczas każdego powtórnego objeżdżania krawędzi.

Przy włączonym **lokalizatorze GPS** właściciel urządzenia zostanie poinformowany o jego uruchomieniu poza strefą ładowarki. Ponadto na wyświetlaczu kosiarki automatycznej pojawi się pytanie o kod PIN.

14.6 Koszenie ręczne

Noża kosiarki nie włączać w wysokiej trawie lub przy najmniejszej wysokości koszenia!

Kosiarka automatyczna może być obciążana tylko w takim stopniu, aby prędkość obrotowa silnika kosiarki nie uległa znaczącemu zmniejszeniu. W przypadku zmniejszania się prędkości obrotowej lub prędkości jazdy kosiarki automatycznej należy wybrać większą wysokość koszenia.

15. Uruchamianie urządzenia

15.1 Przygotowanie



Do **pierwszej instalacji** dostępny jest kreator instalacji. (⇒ 9.)



Kosiarkę automatyczną należy ładować i eksploatować w temperaturze zewnętrznej między +5°C a +40°C.

- Zainstalować ładowarkę (⇒ 9.8)
- Ułożyć pętlę ograniczającą (⇒ 9.9) i podłączyć (⇒ 9.10)
- Usunąć z koszonej powierzchni zbędne przedmioty (np. zabawki, narzędzia).
- Naładować akumulator (⇒ 15.8)
- Ustawić datę i godzinę (⇒ 11.10)
- Sprawdzić plan koszenia i w razie potrzeby dostosować – należy zwłaszcza zapewnić, aby podczas czasów aktywności osoby postronne przebywały z dala od obszaru zagrożenia. (⇒ 11.7)



Bardzo wysoką trawę należy krótko skosić tradycyjną kosiarką przed użyciem kosiarki automatycznej (np. po dłuższej przerwie).

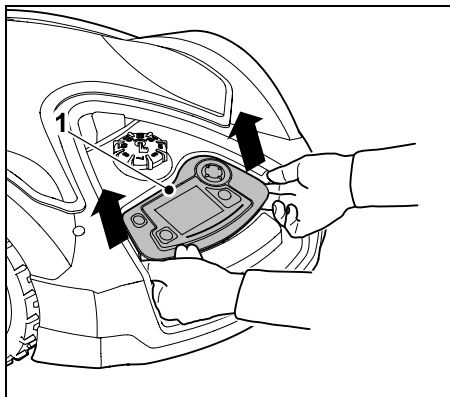
15.2 Wymywanie i wkładanie konsoli sterującej

W razie potrzeby konsolę sterującą można wyjąć z kosiarki automatycznej, aby kosić ręcznie lub np. zmienić program pracy.

Automatyczna praca kosiarki automatycznej jest możliwa wyłącznie z włożoną konsolą sterującą.

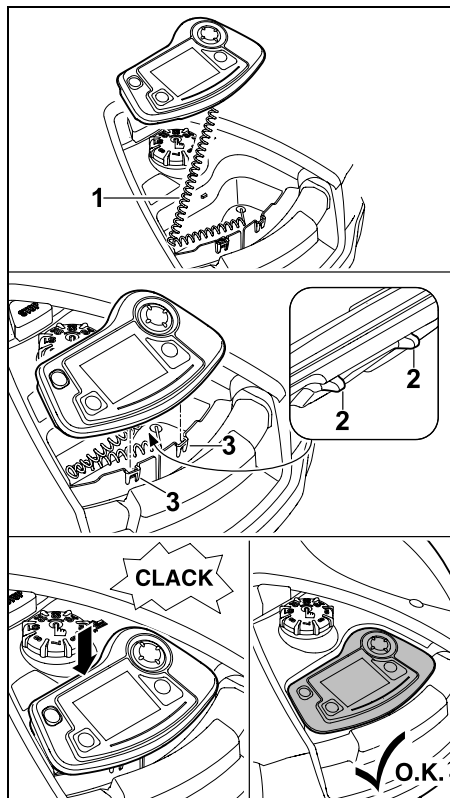
Wymywanie konsoli sterującej:

- Przed wyjęciem konsoli sterującej w trakcie pracy należy nacisnąć przycisk STOP.



Podnieść tylną część konsoli sterującej (1) za pomocą lekkiego szarpnięcia i wyjąć z kosiarki automatycznej. Pozostaje ona połączona z urządzeniem za pomocą przewodu spiralnego.

Zakładanie konsoli sterującej:



Umieścić przewód spiralny (1) w schowku obudowy. Przechylić konsolę sterującą nieco do tyłu, wprowadzić występy mocujące (2) do wgłębień w obudowie (3); następnie naciskając przednią część konsoli sterującej, doprowadzić do jej zablokowania.

15.3 Dostosowanie programu pracy

Aktualnie zaprogramowane wartości można obejrzeć w opcji **Plan koszenia** lub w modelach RMI 632 C, RMI 632 PC – w aplikacji iMOW®. (⇒ 10.)

Plan koszenia jest obliczany z wielkości koszonej powierzchni podczas instalacji lub tworzenia nowego planu koszenia.

Czasy aktywności i czas koszenia można indywidualnie zmieniać. W planie koszenia typu **Standard** kosiarka automatyczna kosi i ładuje się dokładnie w czasach aktywności; w planie koszenia typu **Dynamicznie** wymagane cykle koszenia są automatycznie rozdzielane na dostępne czasy aktywności. W razie potrzeby podczas czasu aktywności przebiega kilka procesów koszenia i ładowania. Krawędź koszonej powierzchni jest koszona na życzenie w regularnych odstępach czasu. (⇒ 11.13)

Można ustawić maksymalnie trzy różne czasy aktywności dziennie. (⇒ 11.7)

Jeżeli kosiarka automatyczna ma celowo wjeżdżać na określone obszary koszonej powierzchni, to należy zdefiniować specyficzne punkty początkowe. (⇒ 11.14)

i Po wybraniu planu koszenia typu **Dynamicznie** w pewnych okolicznościach (np. przy ładnej pogodzie lub długim przedziale czasowym) w celu zapewnienia optymalnej pielęgnacji trawnika nie są wykorzystywane wszystkie czasy aktywności.

Zmiana **czasów aktywności**: (⇒ 11.7)

- Dodatkowe czasy aktywności dla dalszych koszeń
- Dostosowanie przedziałów czasowych, aby zapobiec np. koszeniu rano lub nocą.
- Pomijanie poszczególnych czasów aktywności, ponieważ koszona powierzchnia będzie używana podczas przyjęcia w ogrodzie.

Wydłużanie **czasu koszenia**: (⇒ 11.7)

- Są obszary, które nie są wystarczająco koszone, ponieważ koszona powierzchnia jest np. bardzo kręta.
- Intensywny wzrost trawy w okresach wzrostu
- Wyjątkowo gęsty trawnik

Skracanie **czasu koszenia**: (⇒ 11.7)

- Zmniejszony wzrost trawy ze względu na upał, mróz lub suszę

Tworzenie **nowego planu koszenia**: (⇒ 11.7)

- Wielkość koszonej powierzchni została zmieniona.

Nowa instalacja: (⇒ 9.6)

- Nowe miejsce ustawienia stacji ładującej
- Pierwsze uruchomienie na nowej koszonej powierzchni

15.4 Koszenie automatyczne

- Włączanie koszenia automatycznego: Przy włączonym koszeniu automatycznym na wyświetlaczu obok symbolu akumulatora wyświetlany jest symbol koszenia automatycznego. (⇒ 11.7)



- **Rozpoczęcie** koszenia: W planie koszenia typu **Standard** kosiarka automatyczna wyjeżdża na początku każdego czasu aktywności i kosi trawnik. W planie koszenia typu **Dynamicznie** cykle koszenia są automatycznie rozdzielane na dostępne czasy aktywności. (⇒ 11.7)

- **Zakończenie** koszenia: Gdy akumulator się rozładuje, kosiarka automatyczna automatycznie pojedzie do stacji ładującej. (⇒ 15.7) Za pomocą **przycisku STOP** lub menu „**Powrót**“ można w dowolnym momencie ręcznie zakończyć trwające koszenie. (⇒ 5.1) Włączenie **wezwania** na stacji ładującej również natychmiast kończy bieżące koszenie. (⇒ 13.1) **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Koszenie można ponadto zakończyć za pomocą aplikacji i wysłać kosiarkę automatyczną do stacji ładującej. (⇒ 10.)



Koszone powierzchnie, do których kosiarka automatyczna dojeżdża przez **uliczkę**, są koszone tylko wtedy, gdy na tych powierzchniach są zdefiniowane punkty początkowe.

15.5 Koszenie niezależnie od czasów aktywności

- Podłączoną kosiarkę automatyczną włączyć przez naciśnięcie przycisku. Spowoduje to także włączenie stacji ładującej.

Koszone powierzchnie ze stacją ładującą:

- Natychmiastowe koszenie: wyświetlić menu „**Start**“ (⇒ 11.5) lub nacisnąć **przycisk koszenia**. Koszenie rozpoczyna się natychmiast i trwa do wybranej godziny. Można wybrać punkt początkowy (jeżeli jest).

- **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Rozpocząć koszenie za pomocą aplikacji. (⇒ 10.) Koszenie rozpoczyna się od wybranego czasu rozpoczęcia i trwa do wybranego czasu zakończenia. Można wybrać punkt początkowy (jeżeli jest).
- Ręczne zakończenie koszenia: Za pomocą **przycisku STOP** lub menu „**Powrót**“ (⇒ 11.6) można w dowolnym momencie zakończyć trwający cykl koszenia. (⇒ 5.1) Włączenie **powrotu** na stacji ładującej również natychmiast kończy odbywające się koszenie. (⇒ 13.1) **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Koszenie można ponadto zakończyć za pomocą aplikacji i wysłać kosiarkę automatyczną do stacji ładującej. (⇒ 10.)



W razie potrzeby kosiarka automatyczna ładuje w tym czasie akumulator, a następnie kontynuuje koszenie do wybranego czasu zakończenia.

Powierzchnie dodatkowe:


- Przenieść kosiarkę automatyczną do powierzchni dodatkowej lub przejechać kosiarką.
- Włączyć powierzchnię dodatkową. (⇒ 12.10)
- Natychmiastowe koszenie: wyświetlić menu „**Start**“ (⇒ 11.5) lub nacisnąć **przycisk koszenia**. Koszenie rozpoczyna się natychmiast i trwa do wybranej godziny.



- Zakończenie koszenia:
Po osiągnięciu wybranego czasu zakończenia kosiarka automatyczna jedzie do przewodu ograniczającego i się zatrzymuje. Doprowadzić urządzenie do stacji ładującej w celu naładowania akumulatora i potwierdzić wyświetlony komunikat. (⇒ 24.)
Za pomocą **przycisku STOP** można w dowolnym momencie ręcznie zakończyć bieżące koszenie. (⇒ 5.1)

i Jeżeli akumulator rozładuje się przed wybranym czasem zakończenia, to koszenie zostanie odpowiednio skrócone.

15.6 Koszenie ręczne

i Podczas koszenia ręcznego czujnik dotykowy i funkcja ograniczania krawędzi są nieaktywne.

- W razie potrzeby naładować akumulator (⇒ 15.8)
- Wyjąć konsolę sterującą (⇒ 15.2)
- W menu „Więcej” aktywować podmenu „**Koszenie ręczne**” (⇒ 11.8)
- Do wprawiania kosiarki automatycznej w ruch i kierowania nią służy krzyż sterujący.  Do wyboru są 2 prędkości do przodu: **wolno** przy lekkim naciśnięciu przycisku, **szybko** przy mocnym naciśnięciu przycisku.
- Przed włączeniem noża kosiarki zwrócić uwagę na zachowanie wystarczającego odstępów stóp od zespołu tnącego – zawsze iść za kosiarką automatyczną. (⇒ 4.2)



- W celu włączenia noża kosiarki nacisnąć dłużej prawym kciukiem **przycisk OK**, a następnie lewym kciukiem nacisnąć dłużej **przycisk koszenia** i zwolnić przycisk OK. Nóż kosiarki obraca się dopóty, dopóki przycisk koszenia pozostaje naciśnięty.  
- Podczas koszenia ręcznego lewym kciukiem naciskać przycisk koszenia, a prawą ręką uruchamiać krzyż sterujący.
- W celu wyłączenia noża kosiarki należy zwolnić przycisk koszenia.
- Po koszeniu ręcznym naładować akumulator. (⇒ 15.8)

15.7 Podłączenie kosiarki automatycznej

Podłączenie w trybie automatycznym:

Kosiarka automatyczna automatycznie pojedzie do stacji ładującej, gdy zakończy się czas aktywności lub akumulator będzie wyladowany.

Wymuszanie podłączenia:

- W razie potrzeby włożyć konsolę sterującą (⇒ 15.2)
- W razie potrzeby włączyć stację ładującą (⇒ 13.1) 
- Aktywować powrót. (⇒ 11.6)
- Podczas koszenia można także włączyć na stacji ładującej **wezwanie**. 
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Za pomocą aplikacji wysłać kosiarkę automatyczną do stacji ładującej. (⇒ 10.)

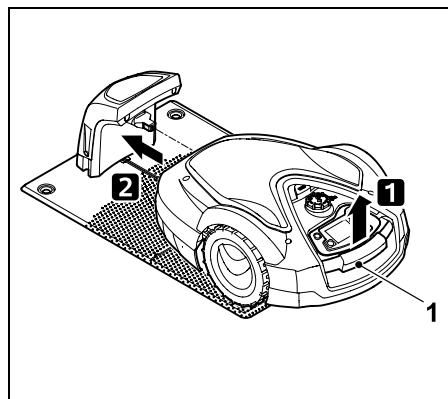
i Po połączeniu nie odbędzie się żadne koszenie w bieżącym czasie aktywności.

Ręczne połączenie:

- Wjechać kosiarką automatyczną do stacji ładującej, korzystając z konsoli sterującej – w tym celu wyjąć konsolę sterującą (⇒ 15.2) i w menu „Więcej” aktywować podmenu „**Koszenie ręczne**” (⇒ 11.8).

lub

- Ręcznie wsunąć kosiarkę automatyczną do stacji ładującej.



Trzymając za uchwyt transportowy (1), podnieść nieco kosiarkę automatyczną i odciążyć koła napędzane. Wsunąć do stacji ładującej urządzenie podparte na kołach przednich.

- W razie potrzeby włożyć konsolę sterującą (⇒ 15.2)

15.8 Ładowanie akumulatora



Akumulator należy ładować wyłącznie za pomocą ładowarki. Nigdy nie wymontowywać akumulatora i nie ładować go zewnętrzną ładowarką.

Automatyczne ładowanie:

Podczas **koszenia** ładowanie następuje automatycznie na zakończenie koszenia, gdy kosiarka automatyczna łączy się z ładowarką.

Ręczne uruchamianie ładowania:

- Po użyciu kosiarki automatycznej **na powierzchniach dodatkowych** przenieść ją na koszoną powierzchnię i podłączyć. (⇒ 15.7)
- Po **przerwaniu koszenia** połączyć kosiarkę automatyczną z ładowarką. (⇒ 15.7)
- W razie potrzeby zakończyć tryb gotowości kosiarki automatycznej przez naciśnięcie przycisku. Ładowanie rozpoczyna się automatycznie.

Ładowanie:

Podczas ładowania we **wskazaniu stanu** wyświetlany jest tekst „Akumulator jest ładowany“.



We wszystkich pozostałych menu w obszarze informacji wyświetlacza pojawia się symbol wtyczki zasilania zamiast symbolu akumulatora.



Czas ładowania ulega zmianie; jest automatycznie dostosowywany do następnego użycia.



W przypadku problemów z ładowaniem na wyświetlaczu pojawia się odpowiedni komunikat. (⇒ 24.)

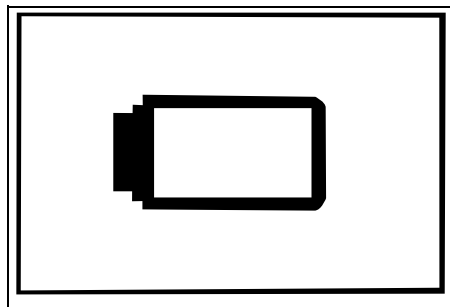
Akumulator jest ładowany dopiero po spadku napięcia poniżej określonej wartości.

Naładowanie:

Aktualne naładowanie można odczytać bezpośrednio we **wskazaniu stanu** po wybraniu odpowiedniego wskazania. (⇒ 11.12)



We wszystkich pozostałych menu **symbol akumulatora** w obszarze informacji wyświetlacza służy do wskazywania naładowania. (⇒ 11.3)



W przypadku niskiego naładowania akumulatora pojawia się odpowiedni symbol akumulatora.

Należy wówczas ustawić kosiarkę automatyczną w ładowarce w celu naładowania akumulatora.

16. Konserwacja



Niebezpieczeństwo zranienia!

Przed wszystkimi czynnościami związanymi z konserwacją i czyszczeniem urządzenia należy zapoznać się z rozdziałem „Zasady bezpiecznej pracy“ (⇒ 6.), a zwłaszcza z podrozdziałem „Konserwacja i naprawy“ (⇒ 6.9); przestrzegać wszystkich wskazówek dotyczących bezpieczeństwa.

Przed wszystkimi czynnościami związanymi z konserwacją lub czyszczeniem należy włączyć blokadę urządzenia. (⇒ 5.2)



Wyciągnąć wtyczkę przed rozpoczęciem czynności konserwacyjnych dotyczących ładowarki.



Wszystkie czynności konserwacyjne, zwłaszcza wykonywane przy nożu kosiarki, wykonywać w rękawicach.



16.1 Plan obsługi technicznej

Terminy obsługi technicznej zależą między innymi od godzin pracy. Odpowiedni licznik „Czas koszenia“ można wyświetlić w menu „Więcej - Informacje“. (⇒ 11.17)

Obsługę techniczną należy przeprowadzać dokładnie w podanych terminach.

Czynności konserwacyjne w dniach z czasami aktywności:

- Sprawdzić wzrokowo ogólny stan urządzenia i stacji ładującej.
- Sprawdzić wskazanie na wyświetlaczu – sprawdzić godzinę i czas rozpoczęcia następnego koszenia.
- Sprawdzić koszoną powierzchnię i w razie potrzeby usunąć przedmioty obce.
- Sprawdzić, czy akumulator jest ładowany. (⇒ 15.8)

Czynności konserwacyjne wykonywane co tydzień:

- Wyczyścić urządzenie. (⇒ 16.2)
- Sprawdzić wzrokowo nóż kosiarki, mocowanie noża i zespół tnący pod względem uszkodzeń (karby, rysy, pęknięcia itp.) oraz zużycia. (⇒ 16.3)

Co 200 godz.:

- Wymienić nóż kosiarki. (⇒ 16.4)

Czynności konserwacyjne wykonywane co roku:

- Zaleca się, aby w miesiącach zimowych serwis Autoryzowanego Dealera STIHL przeprowadził coroczny przegląd. Przeprowadza się przy tym zwłaszcza obsługę akumulatora, układu elektronicznego i oprogramowania.



Aby Dealer mógł prawidłowo wykonać wszystkie czynności konserwacyjne, należy ustawić stopień bezpieczeństwa na „Brak” lub podać Dealerowi używany kod PIN.

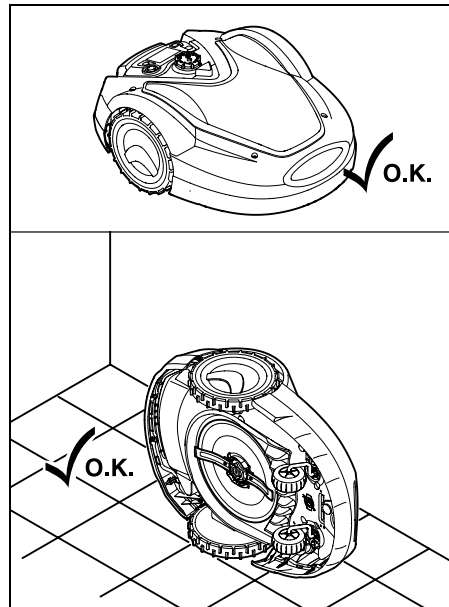
16.2 Czyszczenie urządzenia

Staranne obchodzenie się z urządzeniem chroni je przed uszkodzeniem i wydłuża czas jego eksploatacji.

Pozycja umożliwiająca czyszczenie i konserwację:



Przed czyszczeniem należy zadbać o prawidłowe zamontowanie pokrętki, ponieważ w przeciwnym razie do urządzenia może przedostać się woda.



Przed czyszczeniem ustawić **górną część urządzenia** (pokrywę, pilota) na płaskim, stabilnym i poziomym podłożu. W celu wyczyszczenia **dolnej części urządzenia** (noża kosiarki, zespołu tnącego) przechylić kosiarkę automatyczną na jej lewy bok (zob. rysunek) i oprzeć o ścianę.

- Usunąć zanieczyszczenia szczotką lub szmatką. Wyczyścić przede wszystkim także nóż kosiarki i stację ładującą.
- Przedtem usunąć przy pomocy patyka resztki trawy osadzone w obudowie i zespole tnącym.
- W razie potrzeby użyć specjalnego środka czyszczącego (np. firmy STIHL).
- W regularnych odstępach czasu wymontowywać tarczę zabieraka i usuwać resztki trawy. (⇒ 16.6)



W przypadku wilgotnej pogody należy częściej czyścić tarczę zabieraka. Zanieczyszczenia osadzone pomiędzy tarczą zabieraka i obudową zespołu tnącego są przyczyną tarcia zwiększającego zużycie energii elektrycznej.

16.3 Sprawdzanie granicy zużycia noża kosiarki

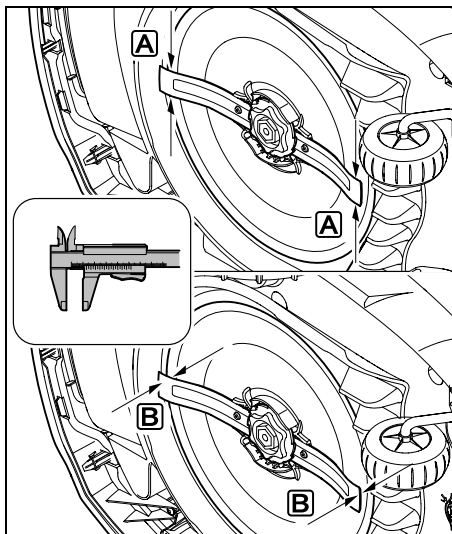


Niebezpieczeństwo zranienia!

Zużyty lub uszkodzony nóż kosiarki może odłamać się i spowodować bardzo poważne obrażenia. W związku z tym należy przestrzegać przepisów dotyczących konserwacji noży. Noże kosiarek mogą ulegać różnicowanemu zużyciu w zależności od miejsca i czasu eksploatacji. Jeżeli urządzenie używane jest na piaszczystym podłożu lub w suchym otoczeniu, to noże ulegają znacznie szybszemu zużyciu.

Nóż kosiarki należy wymieniać przynajmniej co 200 godz. pracy – nie ostrzyć go. (⇒ 16.5)

- Włączyć blokadę urządzenia. (⇒ 5.2)
- Przechylić kosiarkę automatyczną na bok i dobrze oprzeć ją o stabilną ścianę. Starannie wyczyścić zespół tnący i nóż kosiarki. (⇒ 16.2)



Zmierzyć suwmiarką szerokość noża **A** i grubość noża **B**.

A > 25 mm

B > 1,3 mm

Nóż należy wymienić po osiągnięciu podanych wymiarów noża w jednym lub kilku miejscach albo po przekroczeniu dopuszczalnych granic.

16.4 Wymontowanie i zamontowanie noża kosiarki

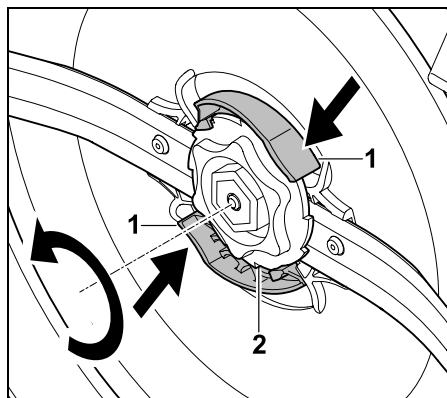


Nóż kosiarki jest zaprojektowany na 200 godzin eksploatacji.

- Włączyć blokadę urządzenia (⇒ 5.2) i założyć rękawice.
- Przechylić kosiarkę automatyczną na bok i dobrze oprzeć ją o stabilną ścianę. Starannie wyczyścić zespół tnący i nóż kosiarki. (⇒ 16.2)



Wymontowanie noża kosiarki:



Wcisnąć ręką oba elementy (1) na tarczy zabieraka i przytrzymać. Wykręcić nakrętkę mocującą (2) drugą ręką. Wyjąć nóż kosiarki wraz z nakrętką mocującą.



Zamontowanie noża kosiarki:

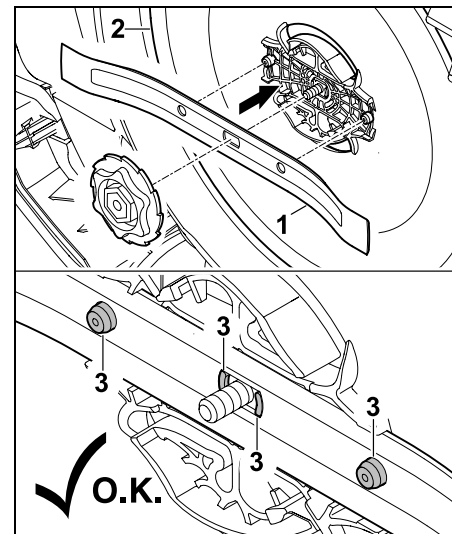


Niebezpieczeństwo zranienia!

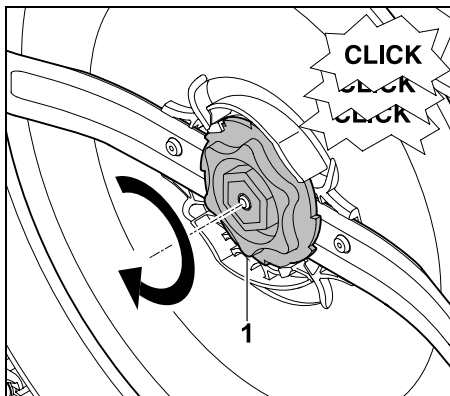
Przed zamontowaniem noża sprawdzić, czy nie występują uszkodzenia. Nóż należy wymienić, jeżeli widoczne są zagłębienia i rysy lub jeżeli ulegnie zużyciu. (⇒ 16.3)

W razie uszkodzenia tarczy zabieraka i nakrętki mocującej (np. złamania, zużycia) należy je także wymienić. Zwłaszcza nakrętka mocująca musi się dokładnie zablokować w tarczy zabieraka.

- Przed montażem wyczyścić nóż, tarczę zabieraka i nakrętkę mocującą.



Założyć nóż kosiarki (1) na tarczę zabieraka (2) w sposób pokazany na rysunku. Zwrócić uwagę na prawidłowe położenie występów mocujących (3) w nożu kosiarki.



Nakręcić do oporu nakrętkę mocującą (1). Podczas dokręcania słycać kilka kliknięć. Ostrożnie potrząsając, sprawdzić, czy nóż jest dobrze osadzony.

- Po zamontowaniu nowego noża kosiarki potwierdzić jego wymianę w menu „Więcej - Serwis“. (⇒ 11.16)

16.5 Ostrzenie noża kosiarki

Nie ostrzyć noża!

Firma STIHL zaleca, aby **zawsze** wymieniać tępy nóż kosiarki na nowy.

- i** Tylko nowy nóż został wyważony z wymaganą precyzją i gwarantuje prawidłowe działanie urządzenia oraz cichą pracę.

16.6 Wymontowanie i zamontowanie tarczy zabieraka

- i** Tarczę zabieraka można wymontować w celu wyczyszczenia zespołu tnącego.

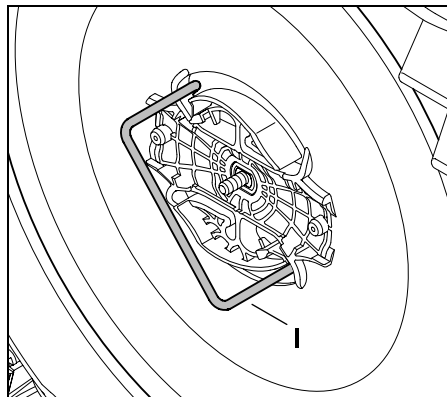
- Włączyć blokadę urządzenia (⇒ 5.2) i założyć rękawice.



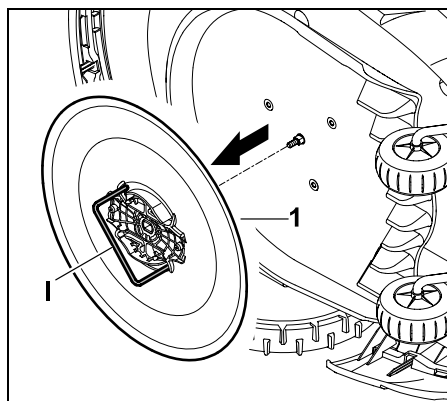
- Przechylić kosiarkę automatyczną na bok i dobrze oprzeć ją o stabilną ścianę. Starannie wyczyścić zespół tnący i nóż kosiarki. (⇒ 16.2)

Wymontowanie tarczy zabieraka:

- Wymontować nóż kosiarki. (⇒ 16.4)

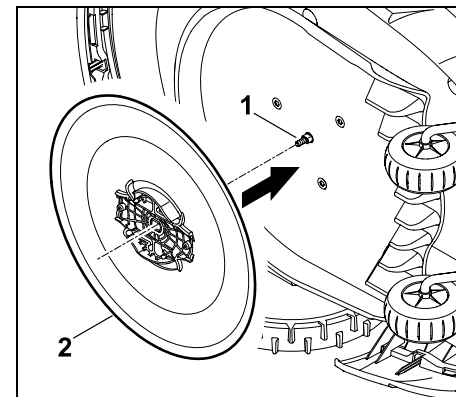


Wprowadzić ściągacz (I) w tarczę zabieraka w sposób pokazany na rysunku i obracać w lewo do oporu.



Podoprzeć urządzenie ręką. Zdjąć tarczę zabieraka (1), pociągając za ściągacz (I).

Zamontowanie tarczy zabieraka:



Dokładnie wyczyścić wałek noża (1) i mocowanie na tarczy zabieraka (2). Nasunąć tarczę zabieraka do oporu na wałek noża.

- Zamontować nóż kosiarki. (⇒ 16.4)

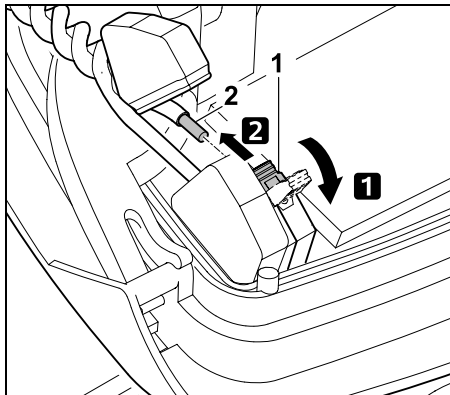
16.7 Wyszukiwanie przerwanych przewodu

- i** W przypadku przerwania przewodu szybko miga czerwona dioda LED stacji ładującej. (⇒ 13.1) Na wyświetlaczu kosiarki automatycznej pokazywany jest odpowiedni komunikat.

Jeżeli nie można znaleźć przerwanych przewodu w opisany sposób, należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem.

Wyszukiwanie przerwanych przewodu można przeprowadzać przy wyjętej lub włożonej konsoli sterującej. Przy dokładnym wyszukiwaniu należy włożyć konsolę sterującą.

- Przed wyszukiwaniem przerwanej przewodu należy nacisnąć **1 raz** przycisk na stacji ładującej (diody LED nadal szybko miga).
- Zdjąć osłonę stacji ładującej i otworzyć panel. (⇒ 9.2)



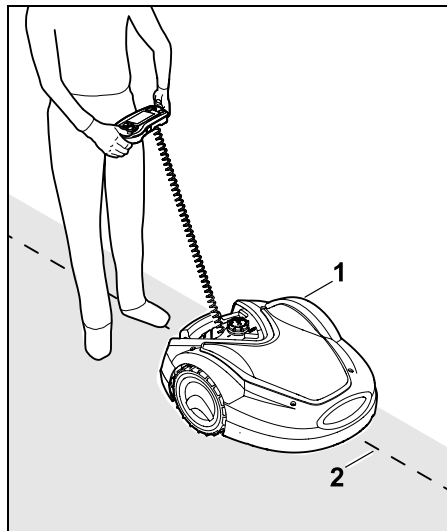
1 Odchylić lewą dźwignię zaciskową (1).
2 Wyjąć końcówkę (2) z bloku zaciskowego i nacisnąć dźwignię zaciskową.

- Zamknąć panel i założyć osłonę stacji ładującej. (⇒ 9.2)

Poniżej opisano wyszukiwanie przerwanej przewodu w prawą stronę; oznacza to objazd przewodu ograniczającego w prawo, rozpoczynając od stacji ładującej. W razie potrzeby wyszukiwać można także w lewą stronę, jednak wówczas należy wyjąć prawą końcówkę przewodu z bloku zaciskowego.

- W razie potrzeby wyjąć konsolę sterującą. (⇒ 15.2)
- W menu „Więcej - Serwis“ wybrać opcję „Znajdź przerw. drut“ i potwierdzić przyciskiem OK. (⇒ 11.16)

Wyszukiwanie z wyjętą konsolą sterującą:



Rozpoczynając od stacji ładującej, podążać kosiarką automatyczną (1) wzdłuż krawędzi koszonej powierzchni w **prawą stronę**. W tym celu kierować urządzeniem za pomocą krzyża sterującego, uważając, aby przewód ograniczający (2) przebiegał pod czujnikami przewodu. Czujniki przewodu są zamontowane i zabezpieczone po lewej i prawej stronie przedniej części kosiarki automatycznej.

Podczas wyszukiwania przerwania przewodu na wyświetlaczu wyświetlana jest **moc sygnału**; czujniki przewodu są optymalnie ustawione nad przewodem ograniczającym, gdy wartość jest największa.

Gdy czujniki przewodu prawidłowo odbierają sygnał drutu, na wyświetlaczu pojawia się symbol **Sygnał drutu OK**.

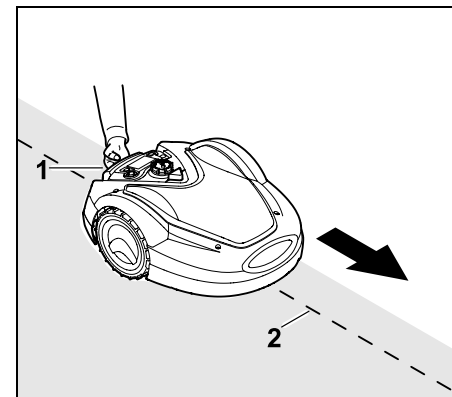


W okolicy przerwania przewodu spada moc sygnału i na wyświetlaczu pokazuje się symbol **Sprawdź sygnał drutu**.



- Miejsce przerwania przewodu zmostkować za pomocą złączki do przewodu (⇒ 12.16); w razie potrzeby w okolicy miejsca przerwania na nowo ułożyć przewód ograniczający.
- Ponownie podłączyć lewą końcówkę przewodu. (⇒ 9.10)
- Jeżeli prawidłowo usunięto przerwanie przewodu, to świeci czerwona dioda LED. (⇒ 13.1)

Dokładne wyszukiwanie z włożoną konsolą sterującą:

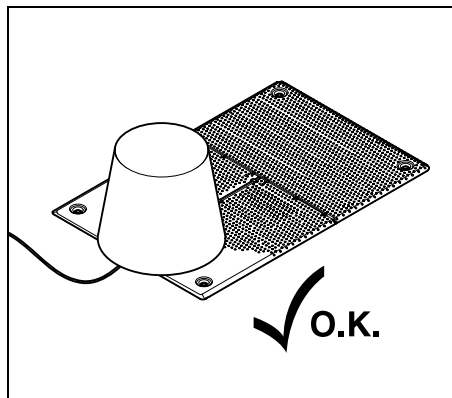


Trzymając za uchwyt transportowy (1), podnieść nieco kosiarkę automatyczną i odciążyć koła napędzane. Popychać urządzenie oparte na kołach przednich wzdłuż przewodu ograniczającego (2). Dalszy sposób postępowania jest taki sam jak podczas wyszukiwania z wyjętą konsolą sterującą.

16.8 Przechowywanie i przerwa zimowa

W przypadku **przeestoju** kosiarki automatycznej (np. przerwy zimowej, chwilowego przechowywania) należy uwzględnić następujące punkty:

- Naładować akumulator (⇒ 15.8)
- Wyłączyć koszenie automatyczne (⇒ 11.7)
- Włączyć najwyższy stopień bezpieczeństwa (⇒ 11.15)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
Włączyć tryb energii ECO (⇒ 11.10)
- Przełączyć kosiarkę automatyczną na przestój zimowy (⇒ 11.16)
- Odłączyć wtyczkę zasilacza od instalacji elektrycznej
- Starannie oczyścić wszystkie zewnętrzne części kosiarki automatycznej i stacji ładującej.



Przykryć stację ładującą odpowiednim wiadrem i je zamocować.

- Kosiarkę automatyczną stojącą na kołach należy przechowywać w suchym, zamkniętym i niezakurzonym pomieszczeniu. Urządzenie należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Przechowywać tylko technicznie sprawną kosiarkę automatyczną.
- Wszystkie śruby powinny być dobrze dokręcone, wymienić nieczytelne tabliczki ostrzegawcze na urządzeniu, sprawdzić całe urządzenie pod względem zużycia lub uszkodzenia. Wymienić zużyte lub uszkodzone części.
- Przed przechowywaniem urządzenia należy usunąć ewentualne awarie.

i Na kosiarce automatycznej nie wolno odkładać lub przechowywać przedmiotów.

Temperatura w pomieszczeniu do przechowywania nie powinna spaść poniżej 5°C.

Ponowne uruchamianie kosiarki automatycznej po dłuższym przeestoju:

i Po dłuższym przeestoju należy ewentualnie skorygować datę i godzinę. Podczas uruchamiania wyświetlane są odpowiednie okna wyboru. Jeżeli okna wyboru nie są wyświetlane automatycznie, należy sprawdzić datę i godzinę w menu „Ustawienia“ i skorygować w razie potrzeby. (⇒ 11.10)

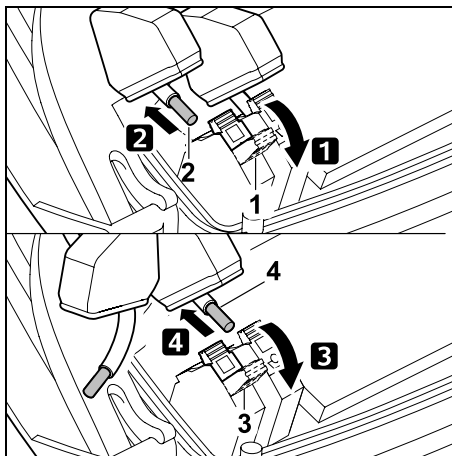
- Przygotować koszoną powierzchnię: Usunąć zbędne przedmioty; wysoką trawę krótko skosić.
- Odślonić stację ładującą i podłączyć zasilacz do instalacji elektrycznej.
- Naładować akumulator (⇒ 15.8)

- Sparować kosiarkę automatyczną ze stacją ładującą. (⇒ 9.11)
- Usunąć przeszkody i niepotrzebne przedmioty w okolicy krawędzi. Uruchomić objazd krawędzi i sprawdzić, czy uliczki i zwężenia są przejezdne. (⇒ 11.13)
- Sprawdzić plan koszenia i zmienić w razie potrzeby. (⇒ 11.7)
- Włączyć koszenie automatyczne (⇒ 11.7)
- **RMI 632 C, RMI 632 PC:**
W razie potrzeby uaktywnić tryb energii Standard (⇒ 11.10) i włączyć lokalizator GPS. (⇒ 11.15)

16.9 Demontaż stacji ładującej

W przypadku **dłuższego przeestoju** kosiarki automatycznej (np. przerwy zimowej) można także zdemontować stację ładującą.

- Przygotowanie kosiarki automatycznej do dłuższego przeestoju (⇒ 16.8)
- Odłączyć wtyczkę zasilacza od instalacji elektrycznej
- Zdjąć osłonę stacji ładującej i otworzyć panel (⇒ 9.2)



1 Odchylić prawą dźwignię zaciskową (1).

2 Wyjąć prawą końcówkę przewodu (2) z bloku zaciskowego.

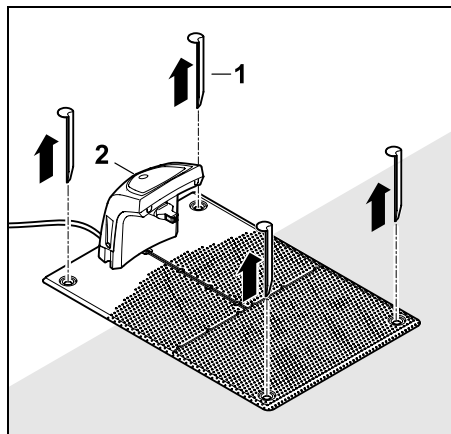
Zamknąć dźwignię zaciskową (1).

3 Odchylić lewą dźwignię zaciskową (3).

4 Wyjąć lewą końcówkę przewodu (4) z bloku zaciskowego.

Zamknąć dźwignię zaciskową (3).

- Zamykanie panelu (⇒ 9.2)
- Osobno wyprowadzić ze stacji ładującej prawą i lewą końcówkę przewodu
- Zakładanie osłony stacji ładującej (⇒ 9.2)



Wyciągnąć śledzie (1), usunąć stację ładującą (2) z podłączonym zasilaczem z kosztnej powierzchni, dokładnie oczyścić (wilgotną ściereczką) i przechować.

- Kosiarkę automatyczną wraz ze stacją ładującą i zasilaczem należy przechowywać w suchym, zamkniętym i niezakurczonym pomieszczeniu w normalnym położeniu. Wprowadzić kosiarkę automatyczną do stacji ładującej. Urządzenie należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Wolne końcówki przewodu ograniczającego zabezpieczyć przed wpływami środowiska (np. okleić odpowiednią taśmą izolacyjną).
- Podczas ponownego montażu stacji ładującej zainstalować ją tak jak podczas pierwszej instalacji – należy zwłaszcza podłączyć z odpowiedniej strony prawą i lewą końcówkę przewodu ograniczającego. (⇒ 9.1)

17. Typowe części zamienne

Nóż kosiarki:
6309 702 0102

18. Wyposażenie dodatkowe

- **STIHL KIT S** do trawników o maksymalnej powierzchni 500 m²
- **STIHL KIT L** do trawników o powierzchni 2000 m² – 4000 m²
- Kołki mocujące **STIHL AFN 075**
- Pętla ograniczająca **STIHL ARB 501**:
Długość: 500 m
Średnica: 3,4 mm
- Złączki do drutu **STIHL ADV 010**
- Moduł do małych trawników **STIHL AKM 100**

Do urządzenia dostępne jest także inne wyposażenie dodatkowe. Szczegółowych informacji udzielają Autoryzowani Dealerzy STIHL; można je znaleźć także w internecie (www.stihl.com) i w katalogu STIHL.

i Ze względów bezpieczeństwa urządzenie można eksploatować tylko z wyposażeniem dodatkowym dopuszczonym przez firmę STIHL.

19. Ograniczanie zużycia i zapobieganie uszkodzeniom

Wskazówki dotyczące konserwacji i pielęgnacji

Akumulatorowa kosiarka automatyczna (STIHL RMI)

Firma STIHL nie ponosi żadnej odpowiedzialności za szkody materialne i osobiste, powstałe w wyniku nieprzestrzegania wskazówek zawartych w niniejszej instrukcji obsługi, w szczególności tych, które dotyczą bezpiecznej pracy, obsługi i konserwacji lub tych, które wystąpią w wyniku zastosowania niewłaściwych akcesoriów lub części zamiennych.

Aby zapobiec uszkodzeniu lub nadmiernemu zużyciu urządzenia STIHL, należy przestrzegać następujących wskazówek.

1. Części zużywające się

Nawet w przypadku właściwej eksploatacji urządzeń STIHL niektóre części ulegają normalnemu zużyciu i powinny być wymieniane w zależności od rodzaju i czasu pracy.

Należą do nich m.in.:

- nóż kosiarki
- akumulator
- opony

2. Przestrzeganie zaleceń instrukcji obsługi

Urządzenie STIHL należy eksploatować, konserwować i przechowywać w sposób przedstawiony w instrukcji obsługi. Użytkownik odpowiada za wszystkie uszkodzenia wynikające z nieprzestrzegania przepisów

bezpieczeństwa oraz wskazówek dotyczących obsługi i konserwacji urządzenia.

Dotyczy to przede wszystkim:

- niewłaściwej obsługi akumulatora (ładowanie, przechowywanie);
- niewłaściwego podłączenia elektrycznego (napięcie);
- dokonywania zmian w urządzeniu bez zgody firmy STIHL;
- korzystania z narzędzi lub wyposażenia dodatkowego niedopuszczonych dla danego urządzenia, nieodpowiednich lub niskiej jakości;
- niezgodnej z przeznaczeniem eksploatacji urządzenia;
- wykorzystywania urządzenia podczas imprez lub zawodów sportowych;
- szkód wynikłych z eksploatacji urządzenia z uszkodzonymi częściami.

3. Czynności konserwacyjne

Należy regularnie wykonywać wszystkie czynności podane w rozdziale „Konserwacja“.

Jeżeli użytkownik nie może sam wykonać czynności związanych z konserwacją, powinien zlecić ich wykonanie Dealerowi.

Firma STIHL zaleca, aby prace konserwacyjne oraz naprawy były wykonywane wyłącznie przez autoryzowanego dealera firmy STIHL.

Dla dealerów firmy STIHL organizowane są regularne szkolenia; oferowana jest też informacja techniczna.

W wyniku niewykonania tych czynności mogą powstać uszkodzenia, za które odpowiada użytkownik.

Zalicza się do nich m.in.:

- uszkodzenia urządzenia spowodowane niewystarczającym lub niewłaściwym czyszczeniem;
- korozję i inne uszkodzenia wynikłe z niewłaściwego przechowywania;
- uszkodzenie urządzenia wynikłe z używania części zamiennych niskiej jakości;
- uszkodzenia w następstwie nieterminowo lub niewłaściwie wykonanej konserwacji lub napraw wykonywanych w warsztatach, które nie należą do Dealera.

20. Ochrona środowiska

Opakowanie, urządzenie i osprzęt zostały wyprodukowane z materiałów będących surowcami wtórnymi, w związku z czym należy je odpowiednio utylizować.

Sortowanie i utylizacja odpadów są korzystne dla środowiska i umożliwiają ponowne wykorzystanie surowców. Z tego względu po upływie okresu eksploatacji należy urządzenie przekazać do punktu skupu surowców wtórnych. Należy zwrócić szczególną uwagę na informacje zamieszczone w rozdziale „Utylizacja“.

(⇒ 6.11)



Odpady, takie jak akumulatory, należy odpowiednio utylizować. Przestrzegać lokalnych przepisów prawnych.

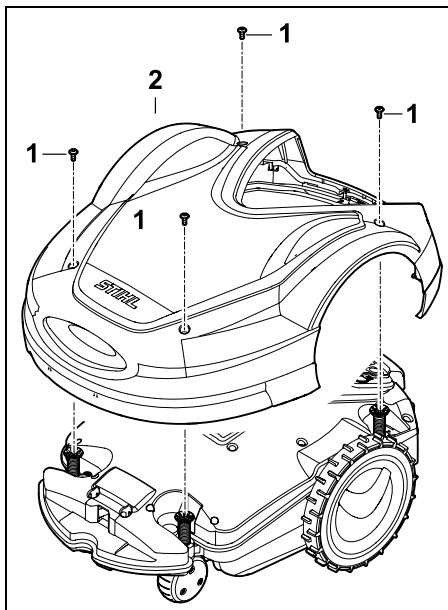


Li-Ion

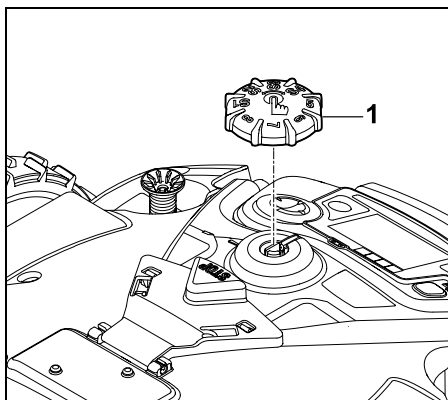
Nie utylizować akumulatorów litowo-jonowych z odpadami komunalnymi, lecz przekazać je Dealerowi lub oddać w punkcie zbiórki odpadów specjalnych.

20.1 Wymontowanie akumulatora

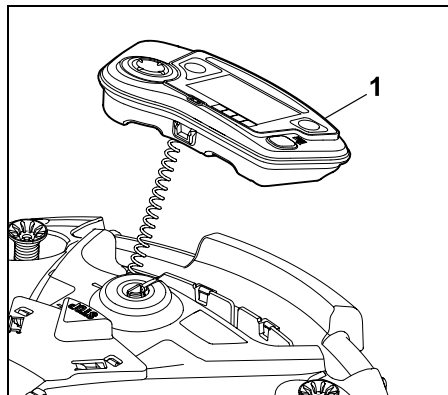
- Włączyć blokadę urządzenia. (⇒ 5.2)



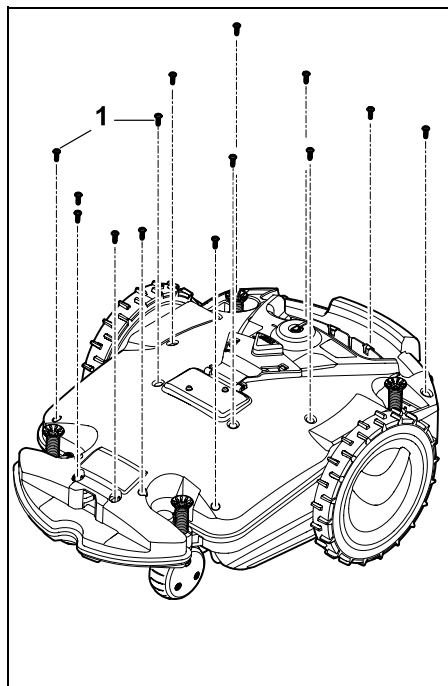
Wykręcić śruby (1) na osłonie (2) i wyjąć. Wyciągnąć osłonę (2) do góry.



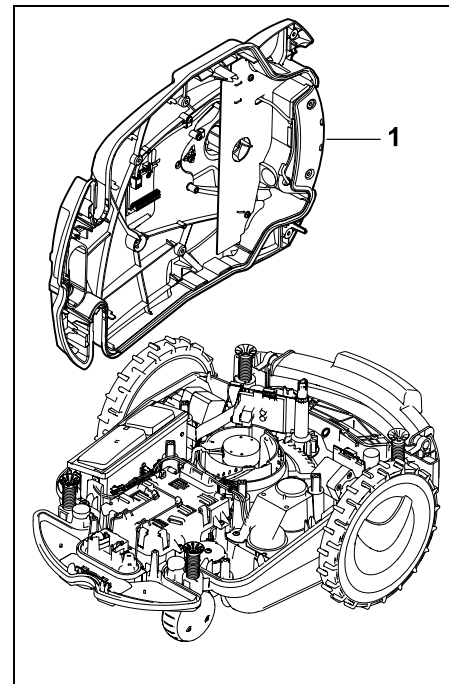
Wyciągnąć do góry przycisk obrotowy (1).



Wyjąć konsolę sterującą (1) i odłożyć do tyłu.



Wykręcić i wyjąć śruby (1).



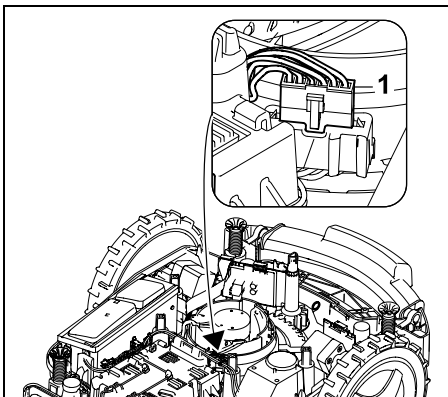
Odłożyć na bok górną część obudowy (1).



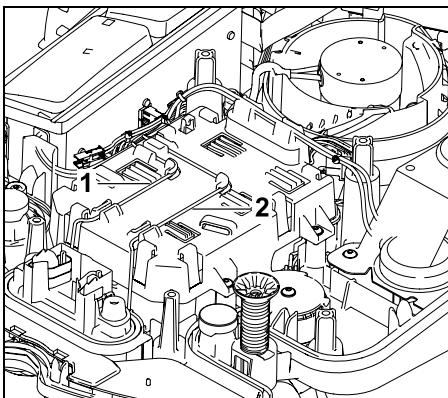
Niebezpieczeństwo zranienia!

Nie wolno przecinać żadnego przewodu przy akumulatorze. Niebezpieczeństwo zwarcia elektrycznego!

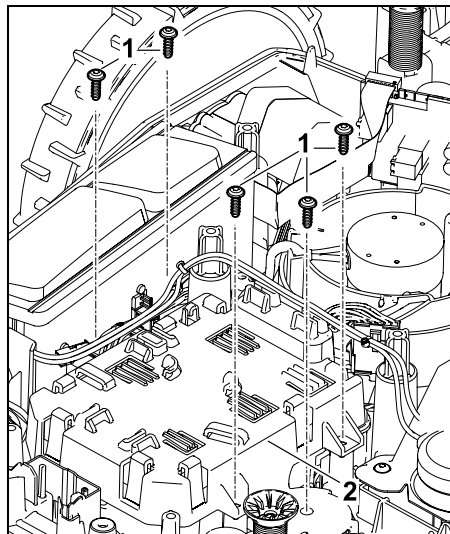
Zawsze odłączaj przewód i wyjmować go razem z akumulatorem.



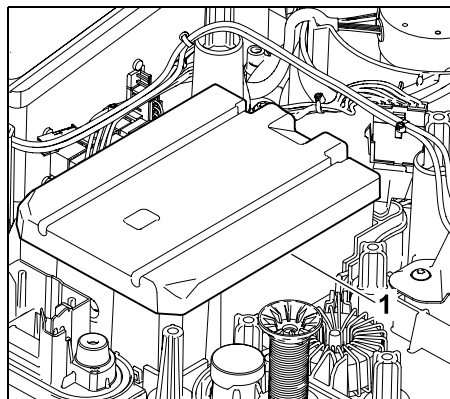
Wyciągnąć wtyk przewodu (1).



Wyjąć przewód (1) i przewód (2) z przelotek.



Zdjąć śruby (1) i osłonę akumulatora (2).

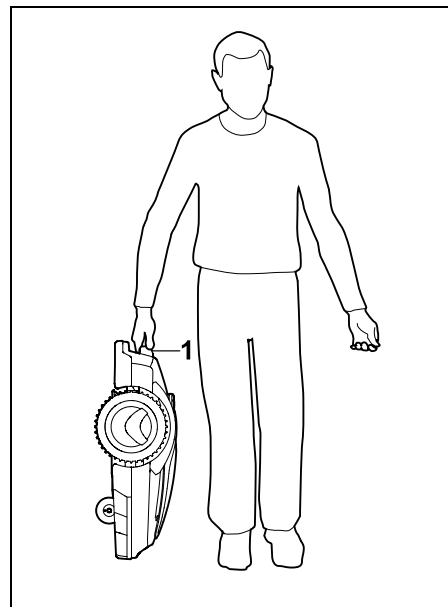


Wyjąć akumulator (1).

21. Transport

! Niebezpieczeństwo zranienia!
 Przed transportem urządzenia należy zapoznać się z rozdziałem „Zasady bezpiecznej pracy“ (⇒ 6.), a zwłaszcza z podrozdziałem „Transport urządzenia“ (⇒ 6.5), przestrzegać wszystkich wskazówek dotyczących bezpieczeństwa i zawsze włączyć blokadę urządzenia. (⇒ 5.2)

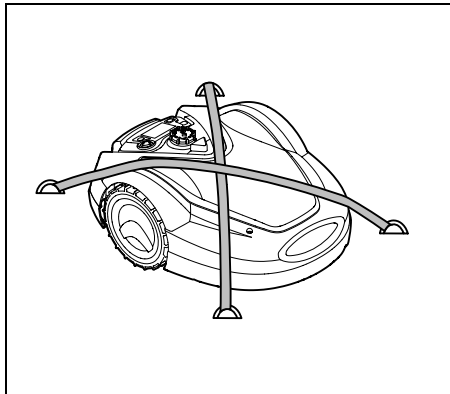
21.1 Podnoszenie lub przenoszenie urządzenia



Kosiarkę automatyczną należy podnosić i przenosić, trzymając za uchwyt transportowy (1). Należy zawsze zwracać

uwagę na odpowiednią odległość noża kosiarki od części ciała, a zwłaszcza od stóp i nóg.

21.2 Mocowanie urządzenia



Zabezpieczyć kosiarkę na powierzchni ładunkowej. W tym celu unieruchomić urządzenie w sposób pokazany na rysunku za pomocą odpowiednich środków mocujących (pasów, lin itp.).

Należy również zabezpieczyć przed przesunięciem transportowane jednocześnie części urządzenia (np. stację ładującą, drobne części).

22. Deklaracja zgodności

22.1 Deklaracja zgodności UE elektrycznej kosiarki automatycznej zasilanej akumulatorowo (RMI) ze stacją ładującą (ADO)

Producent:

STIHL Tirol GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
6336 Langkampfen
Austria

Firma ANDREAS STIHL AG & Co. KG oświadcza na własną odpowiedzialność, że

Rodzaj: kosiarka automatyczna i akumulatorowa

Producent: STIHL

Typ: RMI 632.1
RMI 632.1 P
RMI 632.1 C
RMI 632.1 PC

Nr serii: 6309

Rodzaj: stacja ładująca

Producent: STIHL

Typ: ADO 601.1

Nr serii: 6309

spełnia wymagania odnośnych przepisów dyrektyw 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU i została skonstruowana oraz wyprodukowana zgodnie z obowiązującymi w dniu produkcji wersjami następujących norm: 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)

dotąd dodatkowo w przypadku RMI 632.1 C, RMI 632.1 PC:

ETSI EN 300 440-2 V 2.1.1 (2017-03)

ETSI EN 301 489-52 V 1.1.0 (2016-11)

ETSI EN 301 511 V 9.0.2 (2017-04)

Jednostka notyfikowana TÜV Rheinland LGA Products GmbH, nr. 0197, sprawdziła zgodność według załącznika III modułu B dyrektywy 2014/53/EU i wystawiła następujący certyfikat badania typu UE:
RT 60146449 001

Miejsce przechowywania dokumentacji technicznej:

Andreas STIHL AG & Co. KG
Dział atestacji produktów

Rok produkcji i numer urządzenia (nr serii) podano na urządzeniu.

Waiblingen, 02.11.2020

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

wz.

A handwritten signature in cursive script, appearing to read 'J. Hoffmann'.

dr Jürgen Hoffmann, kierownik działu przepisów i danych produktowych oraz atestacji

23. Dane techniczne

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

Nr identyfikacji serii	6309
Układ tnący	zespół mulczujący

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

Urządzenie tnące	nóż listwowy
Szerokość koszenia	28 cm
Prędkość obrotowa urządzenia tnącego	3150 obr/min
Typ akumulatora	litowo-jonowy
Napięcie akumulatora U_{DC}	29 V
Wysokość koszenia	20 - 60 mm
Klasa ochronności	III
Stopień ochrony	IPX4
Zgodnie z EN 50636-2-107:	
Poziom ciśnienia akustycznego L_{pA}	51 dB(A)
Niepewność pomiarowa K_{pA}	3 dB(A)
Zgodnie z 2000/14/EG / S.I. 2001/1701:	
Zmierzony poziom mocy akustycznej L_{WA}	59 dB(A)
Niepewność pomiarowa K_{WA}	3 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	62 dB(A)
Długość	73 cm
Szerokość	54 cm
Wysokość	27 cm
RMI 632.1:	
Ciężar	14 kg
RMI 632.1 C, RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:	
Ciężar	15 kg

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Moc	120 W
Zasilacz	HLG-120H
	2,9 A

RMI 632.1, RMI 632.1 C:

Oznaczenie akumulatora	AAI 160.1
Energia zmagazynowana w akumulatorze	167 Wh
Pojemność akumulatora	4,9 Ah
Ciężar akumulatora	1,3 kg

RMI 632.1 P, RMI 632.1 PC:

Moc	185 W
Zasilacz	HLG-185H
	4,4 A

Oznaczenie akumulatora	AAI 250.1
Energia zmagazynowana w akumulatorze	251 Wh
Pojemność akumulatora	7,3 Ah
Ciężar akumulatora	1,6 kg

Telefonia komórkowa:

Obsługiwane zakresy częstotliwości	E-GSM-900 DCS-1800
------------------------------------	-----------------------

Maksymalna moc wypromieniowana

E-GSM-900:	880 - 915 MHz: 33,0 dBm
DCS-1800:	1710 - 1785 MHz: 30,0 dBm

Stacja ładująca ADO 601.1:

Napięcie U_{DC}	42 V
Klasa ochronności	III
Stopień ochrony	IPX4
Ciężar	3 kg

Przewód ograniczający i pętla doprowadzająca

Zakres częstotliwości:	1,0 kHz - 90 kHz
Maksymalne natężenie pola:	< 72 μ A/m

Zasilacz:

Napięcie U_{AC}	100 - 240 V
Częstotliwość	50/60 Hz
Napięcie U_{DC}	42 V
Klasa ochronności	I
Stopień ochrony	IP67

Transport akumulatorów STIHL:

Akumulatory STIHL spełniają wymagania zawarte w podręczniku UN ST/SG/AC.10/11/Rev.5 część III, podrozdział 38.3.

Użytkownik może przewozić akumulatory STIHL transportem drogowym do miejsca eksploatacji urządzenia bez spełniania dodatkowych wymagań.


Podczas transportu powietrznego lub morskiego należy przestrzegać przepisów krajowych.

Dokładniejsze wskazówki dotyczące transportu, zob. <http://www.stihl.com/safety-data-sheets>

REACH:




Rozporządzenie REACH wydane przez Wspólnotę Europejską dotyczy rejestracji, oceny i dopuszczania substancji chemicznych. Informacje dotyczą rozporządzenia REACH (WE) nr 1907/2006 – zob. www.stihl.com/reach


24. Komunikaty

Komunikaty informują o aktywnych usterkach, awariach i zaleceniach.  Są one wyświetlane w oknie dialogowym; można je wyświetlić przez naciśnięcie przycisku OK w menu „Więcej - Informacje - Komunikaty”. (⇒ 11.17)


Zalecenia i aktywne komunikaty pojawiają się także we wskazaniu stanu. (⇒ 11.2)

W szczegółach komunikatu można wyświetlić kod komunikatu, czas wystąpienia, priorytet i częstotliwość występowania.

- **Zalecenia** mają priorytet „Małe” lub „Inform.”; pojawiają się we wskazaniu stanu na przemian z tekstem „iMOW® gotowa do pracy”. Kosiarkę automatyczną można nadal uruchamiać; praca automatyczna nadal się odbywa. 
- **Zakłócenia** mają priorytet „Średnie” i wymagają działania użytkownika. Kosiarkę automatyczną można ponownie uruchomić dopiero po usunięciu zakłócenia. 
- W przypadku **usterek** o priorytecie wysokim na wyświetlaczu pojawia się tekst „Skontaktuj się z dealerem”. Kosiarkę automatyczną można ponownie uruchomić dopiero po usunięciu usterki przez Autoryzowanego Dealera STIHL. 

 Jeżeli komunikat pozostaje aktywny pomimo usunięcia usterki, należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem STIHL.

Poniżej nie podano listy usterek, które mogą być usunięte tylko przez Autoryzowanego Dealera STIHL. Jeżeli wystąpiła taka usterka, to należy podać Dealerowi 4-znakowy kod usterki i tekst dotyczący usterki.

 **RMI 632 C, RMI 632 PC:** Komunikaty, które wpływają na normalną eksploatację, są także przekazywane do aplikacji. (⇒ 10.)

Po wysłaniu komunikatu kosiarka automatyczna przechodzi do stanu gotowości i wyłącza łączność komórkową, aby zabezpieczyć akumulator.

Komunikat:
0001 – aktualizacja danych
W celu zatwierdzenia naciśnij OK

- Możliwa przyczyna:**
- Przeprowadzono aktualizację oprogramowania urządzenia
 - Zanik napięcia
 - Błąd oprogramowania lub sprzętu

Usunięcie usterki:

- Po naciśnięciu przycisku OK kosiarka automatyczna pracuje z wcześniejszymi ustawieniami – sprawdzić i skorygować ustawienia (data, godzina, plan koszenia)

Komunikat:
0100 – wyładowany akumulator.
Zbyt niskie napięcie akumulatora

- Możliwa przyczyna:**
- Zbyt niskie napięcie akumulatora

Usunięcie usterki:

- W celu naładowania akumulatora ustawić kosiarkę automatyczną w stacji ładującej (⇒ 15.8)

Komunikat:
0180 – niska temperatura płyty głównej

- Możliwa przyczyna:**
- Zbyt niska temperatura we wnętrzu kosiarki automatycznej

Usunięcie usterki:

- Ogrzać kosiarkę automatyczną

Komunikat:
0181 – wysoka temperatura płyty głównej

- Możliwa przyczyna:**
- Zbyt wysoka temperatura we wnętrzu kosiarki automatycznej

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia

Komunikat:
0183 – wysoka temperatura Płytki drukowana sterowania ładowaniem

- Możliwa przyczyna:**
- Zbyt wysoka temperatura we wnętrzu kosiarki automatycznej

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia

Komunikat:

0185 – wysoka temperatura
Płytką drukowaną sterowania jazdą

Możliwa przyczyna:

- Zbyt wysoka temperatura we wnętrzu kosiarki automatycznej

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia
-

Komunikat:

0186 – niska temperatura
akumulatora

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niska temperatura akumulatora

Usunięcie usterki:

- Ogrzać kosiarkę automatyczną
-

Komunikat:

0187 – wysoka temperatura
akumulatora

Możliwa przyczyna:

- Zbyt wysoka temperatura akumulatora

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia
-

Komunikat:

0302 – usterka silnika napędu
Powyżej zakresu temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt wysoka temperatura w lewym silniku napędu

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia
-

Komunikat:

0305 – usterka silnika napędu
Blokuje się lewe koło

Możliwa przyczyna:

- Przeciążenie lewego koła napędzanego

Usunięcie usterki:

- Wyczyścić kosiarkę automatyczną (⇒ 16.2)
 - Usunąć nierówności (jamy, zagłębienia) w koszonej powierzchni
-

Komunikat:

0402 – usterka silnika napędu
Powyżej zakresu temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt wysoka temperatura w prawym silniku napędu

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia
-

Komunikat:

0405 – usterka silnika napędu
Blokuje się prawe koło

Możliwa przyczyna:

- Przeciążenie prawego koła napędzanego

Usunięcie usterki:

- Wyczyścić kosiarkę automatyczną (⇒ 16.2)
 - Usunąć nierówności (jamy, zagłębienia) w koszonej powierzchni
-

Komunikat:

0502 – usterka silnika kosiarki
Powyżej zakresu temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt wysoka temperatura w silniku kosiarki

Usunięcie usterki:

- Pozostawić kosiarkę automatyczną do ostygnięcia
-

Komunikat:

0505 – usterka siln. kosz.
Przeciążenie silnika kosiarki

Możliwa przyczyna:

- Zanieczyszczenia między tarczą zabieraka a obudową zespołu tnącego
- Nie można włączyć silnika kosiarki
- Przeciążenie silnika kosiarki

Usunięcie usterki:

- Wyczyścić nóż kosiarki i zespół tnący (⇒ 16.2)
Wyczyścić tarczę zabieraka (⇒ 16.6)
 - Ustawić większą wysokość koszenia (⇒ 9.5)
 - Usunąć nierówności (jamy, zagłębienia) w koszonej powierzchni
-

Komunikat:

0701 – temperatura akumulatora
Poza zakresem temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niska lub wysoka temperatura w akumulatorze

Usunięcie usterki:

- Ogrzać lub schłodzić kosiarkę automatyczną – przestrzegać zakresu dopuszczalnej temperatury akumulatora (⇒ 6.4)
-

Komunikat:

0703 – wyładowany akumul.
Zbyt niskie napięcie akumulatora

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niskie napięcie akumulatora

Usunięcie usterki:

- W celu naładowania akumulatora ustawić kosiarkę automatyczną w stacji ładującej (⇒ 15.8)

Komunikat:

0704 – wyładowany akumul.
Zbyt niskie napięcie akumulatora

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niskie napięcie akumulatora

Usunięcie usterki:

- W celu naładowania akumulatora ustawić kosiarkę automatyczną w stacji ładującej (⇒ 15.8)

Komunikat:

1000 – przewrócenie
Przekroczone dopuszczalne nachylenie

Możliwa przyczyna:

- Czujnik nachylenia ustalił przewrócenie

Usunięcie usterki:

- Ustawić kosiarkę automatyczną na kołach, sprawdzić, czy jest uszkodzona, i potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

1010 – iMOW® podniesiona
W celu zatwierdzenia naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Kosiarka automatyczna została podniesiona za pokrywę

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić, czy pokrywa się rusza, i potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

1030 – awaria pokrywy
Sprawdź pokrywę
Następnie naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Nie rozpoznano pokrywy

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić pokrywę (zakres ruchu, dobre zamocowanie) i potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

1100 – konsola sterownicza
Konsola sterownicza wyjęta podczas jazdy

Możliwa przyczyna:

- Konsola sterownicza została wyjęta podczas pracy automatycznej

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK
 - po włożeniu konsoli sterowniczej ponownie zostanie rozpoczęta praca automatyczna

Komunikat:

1120 – pokrywa zablokowana
Sprawdź pokrywę
Następnie naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Rozpoznana stała kolizja

Usunięcie usterki:

- Odblokować kosiarkę automatyczną, w razie potrzeby usunąć przeszkodę lub zmienić ułożenie pętli ograniczającej, następnie potwierdzić komunikat przyciskiem OK
- Sprawdzić, czy pokrywa się rusza, i potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

1125 – usuń przeszkodę
Sprawdź ułożenie drutu

Możliwa przyczyna:

- Niedokładne ułożenie przewodu ograniczającego

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić ułożenie przewodu ograniczającego, sprawdzić odległości miernikiem iMOW® Ruler (⇒ 12.5)

Komunikat:

1130 – blokuje się
Uwolnij iMOW®
Następnie naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Blokuje się kosiarka automatyczna
- Brak przyczepności kół napędzanych

Usunięcie usterki:

- Odblokować kosiarkę automatyczną, usunąć nierówności koszonej powierzchni lub zmienić ułożenie przewodu ograniczającego, następnie potwierdzić komunikat przyciskiem OK

- Oczyszczyć koła napędzane, w razie potrzeby zapobiec pracy podczas deszczu, następnie potwierdzić komunikat przyciskiem OK (⇒ 11.11)

Komunikat:

1135 – poza

Ustaw iMOW® na koszonej powierzchni

Możliwa przyczyna:

- Kosiarka automatyczna jest poza koszoną powierzchnią

Usunięcie usterki:

- Przenieść kosiarkę automatyczną do koszonej powierzchni

Komunikat:

1140 – zbyt stromo

Sprawdź ułożenie drutu

Możliwa przyczyna:

- Czujnik nachylenia ustalił nachylenie zbocza powyżej 22°

Usunięcie usterki:

- Zmienić ułożenie pętli ograniczającej, odgrodzić powierzchnię trawnika o nachyleniu zbocza powyżej 22°

Komunikat:

1160 – naciśnięty uchwyt

W celu zatwierdzenia naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- kosiarka automatyczna została podniesiona za uchwyt transportowy

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

1170 – brak sygnału

Włącz ładowarkę

Możliwa przyczyna:

- Ładowarka jest wyłączona
- Sygnał drutu nie jest już odbierany podczas pracy
- Kosiarka automatyczna jest poza koszoną powierzchnią
- Wymieniono ładowarkę lub elementy elektroniczne

Usunięcie usterki:

- Włączyć ładowarkę i wydać polecenie koszenia
- Sprawdzić napięcie zasilające ładowarkę
- Sprawdzić diodę LED ładowarki – czerwona dioda LED musi stale świecić podczas pracy (⇒ 13.1)
- Przenieść kosiarkę automatyczną do koszonej powierzchni
- Sparować kosiarkę automatyczną z ładowarką (⇒ 11.15)

Komunikat:

1180 – zadokuj iMOW®

Automat. podłączanie niemożliwe

Możliwa przyczyna:

- Stacja ładująca nie została znaleziona
- Nieprawidłowe zainstalowanie początku lub końca uliczki

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić diodę LED w stacji ładującej, w razie potrzeby włączyć stację ładującą (⇒ 13.1)
- Sprawdzić połączenie ze stacją ładującą (⇒ 15.7)
- Sprawdzić lejkowaty wjazd lub wyjazd z uliczki (⇒ 12.11)

Komunikat:

1190 – usterka łączenia

Ładowarka zajęta

Możliwa przyczyna:

- Ładowarka zajęta przez drugą kosiarkę automatyczną

Usunięcie usterki:

- Połączyć kosiarkę automatyczną z ładowarką, jeżeli jest ona ponownie wolna.

Komunikat:

1200 – usterka siln. kosz.

Uruchomienie silnika kosiarki niemożliwe po 5 próbach

Możliwa przyczyna:

- Zanieczyszczenia między tarczą zabieraka a obudową zespołu tnącego
- Nie można włączyć silnika kosiarki
- Przeciążenie silnika kosiarki

Usunięcie usterki:

- Wyczyścić nóż kosiarki i zespół tnący (⇒ 16.2)
- Wyczyścić tarczę zabieraka (⇒ 16.6)
- Ustawić większą wysokość koszenia (⇒ 9.5)
- Usunąć nierówności (jamy, zagłębienia) w koszonej powierzchni

Komunikat:

1210 – usterka silnika napędu

Koło się blokuje

Możliwa przyczyna:

- Przeciążenie koła napędzanego

Usunięcie usterki:

- Wyczyścić kosiarkę automatyczną (⇒ 16.2)
- Usunąć nierówności (jamy, zagłębienia) w koszonej powierzchni

Komunikat:

1220 – rozpoznano deszcz
Koszenie przerwane

Możliwa przyczyna:

- Ze względu na deszcz koszenie zostało przerwane lub nie zostało rozpoczęte

Usunięcie usterki:

- Nie jest potrzebna żadna czynność, w razie potrzeby ustawić czujnik opadów (⇒ 11.11)
-

Komunikat:

1230 – usterka podłączania
Doprowadź iMOW® do stacji ładującej

Możliwa przyczyna:

- Stacja ładująca została znaleziona, automatyczne podłączanie niemożliwe

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić podłączanie, w razie potrzeby ręcznie podłączyć kosiarkę automatyczną do stacji ładującej (⇒ 15.7)
 - Sprawdzić przewód ograniczający – zwrócić uwagę na prawidłowe ułożenie w okolicy stacji ładującej (⇒ 9.9)
-

Komunikat:

2000 – problem z sygnałem
Zadokuj iMOW®

Możliwa przyczyna:

- Wadliwy sygnał drutu, konieczne dokładne dostrojenie

Usunięcie usterki:

- Ustawić kosiarkę automatyczną w stacji ładującej – następnie nacisnąć OK
-

Komunikat:

2020 – zalecenie
Przegląd roczny przez serwis
Autoryzowanego Dealera

Możliwa przyczyna:

- Zaleca się wykonanie przeglądu urządzenia

Usunięcie usterki:

- Zlecić wykonanie przeglądu rocznego serwisowi Autoryzowanego Dealera STIHL
-

Komunikat:

2030 – akumulator
Osiągnięto dopuszczalny czas eksploatacji

Możliwa przyczyna:

- Konieczna wymiana akumulatora

Usunięcie usterki:

- Zlecić wymianę akumulatora Autoryzowanemu Dealerowi STIHL
-

Komunikat:

2031 – błąd ładowania
Sprawdź styki ładowania

Możliwa przyczyna:

- Ładowanie nie może się rozpocząć.

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić styki ładowania w ładowarce i kosiarce i oczyścić w razie potrzeby – następnie potwierdzić komunikat przyciskiem OK
-

Komunikat:

2032 – temperatura akumulatora
Poza zakresem temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niska lub wysoka temperatura akumulatora podczas ładowania

Usunięcie usterki:

- Ogrzać lub schłodzić kosiarkę automatyczną – przestrzegać zakresu dopuszczalnej temperatury akumulatora
-

Komunikat:

2040 – temperatura akumulatora
Poza zakresem temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niska lub wysoka temperatura akumulatora podczas rozpoczynania koszenia

Usunięcie usterki:

- Ogrzać lub schłodzić kosiarkę automatyczną – przestrzegać zakresu dopuszczalnej temperatury akumulatora (⇒ 6.4)
-

Komunikat:

2050 – dopasuj plan koszenia
Przedłuż czas aktywności

Możliwa przyczyna:

- Czasy aktywności zostały skrócone/usunięte lub czas koszenia został wydłużony – zapisane czasy aktywności nie wystarczają na niezbędne koszenia

Usunięcie usterki:

- Przedłużyć czasy aktywności (⇒ 11.7) lub skrócić czas koszenia (⇒ 11.7)
-

Komunikat:

2060 – koszenie zakończone
W celu zatwierdzenia naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Koszenie powierzchni dodatkowej pomyślnie zakończone

Usunięcie usterki:

- Przenieść kosiarkę automatyczną do koszonej powierzchni i podłączyć do ładowarki w celu naładowania akumulatora (⇒ 15.7)
-

Komunikat:

2070 – Sygnał GPS
Brak odbioru na krawędzi

Możliwa przyczyna:

- Cała krawędź koszonej powierzchni znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Powtórzyć objazd krawędzi (⇒ 11.13)
 - Skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem firmy STIHL w sprawie szczegółowej diagnostyki
-

Komunikat:

2071 – sygnał GPS
Brak odbioru w punkcie początkowym 1

Możliwa przyczyna:

- Punkt początkowy 1 znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Zmienić pozycję punktu początkowego 1 (⇒ 11.14)
-

Komunikat:

2072 – sygnał GPS
Brak odbioru w punkcie początkowym 2

Możliwa przyczyna:

- Punkt początkowy 2 znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Zmienić pozycję punktu początkowego 2 (⇒ 11.14)
-

Komunikat:

2073 – sygnał GPS
Brak odbioru w punkcie początkowym 3

Możliwa przyczyna:

- Punkt początkowy 3 znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Zmienić pozycję punktu początkowego 3 (⇒ 11.14)
-

Komunikat:

2074 – sygnał GPS
Brak odbioru w punkcie początkowym 4

Możliwa przyczyna:

- Punkt początkowy 4 znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Zmienić pozycję punktu początkowego 4 (⇒ 11.14)
-

Komunikat:

2075 – sygnał GPS
Brak odbioru w wybranej strefie

Możliwa przyczyna:

- Wybrana strefa znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Ponownie ustalić wybraną strefę (⇒ 10.)
-

Komunikat:

2076 – sygnał GPS
Wybrana strefa nie została znaleziona

Możliwa przyczyna:

- Podczas objeżdżania krawędzi nie można znaleźć wybranej strefy

Usunięcie usterki:

- Ponownie ustalić wybraną strefę. Zwrócić uwagę, aby wybrana strefa i pętla ograniczająca się pokrywały (⇒ 10.)
-

Komunikat:

2077 – wybrana strefa
Wybrana strefa poza strefą ładowarki

Możliwa przyczyna:

- Wybrana strefa znajduje się poza zapisaną strefą ładowarki

Usunięcie usterki:

- Ponownie ustalić wybraną strefę (⇒ 10.)
-

Komunikat:

2090 – moduł radiowy
Skontaktuj się z dealerem

Możliwa przyczyna:

- Usterka komunikacji z modułem radiowym

Usunięcie usterki:

- Niepotrzebne żadne czynności, w razie potrzeby oprogramowanie układowe (firmware) będzie automatycznie aktualizowane
- W przypadku długotrwałego występowania usterki należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem STIHL

Komunikat:

2095 – moduł radiowy
Skontaktuj się z dealerem

Możliwa przyczyna:

- Zakłócona komunikacja z anteną GPS

Usunięcie usterki:

- Niepotrzebne żadne czynności, w razie potrzeby oprogramowanie układowe (firmware) będzie automatycznie aktualizowane
- W przypadku długotrwałego występowania usterki należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem STIHL

Komunikat:

2100 – lokaliz. GPS
Opuść strefę ładowarki
Urządzenie zablokowane

Możliwa przyczyna:

- Kosiarka automatyczna została zabrana ze strefy ładowarki

Usunięcie usterki:

- Doprowadzić kosiarkę automatyczną z powrotem do strefy ładowarki i wprowadzić kod PIN (⇒ 5.10)

Komunikat:

2110 – lokaliz. GPS
Nowe miejsce ustawienia
Niezbędna nowa instalacja

Możliwa przyczyna:

- Kosiarka automatyczna została uruchomiona na innej koszonej powierzchni. Sygnał drutu drugiej ładowarki jest już zapisany.

Usunięcie usterki:

- Wykonać ponowną instalację (⇒ 11.13)

Komunikat:

2400 – pomyślnie przywrócono ustawienia fabryczne iMOW®

Możliwa przyczyna:

- Kosiarka automatyczna została zresetowana do ustawień fabrycznych

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

4000 – błąd napięcia
Podwyższone lub obniżone napięcie akumulatora

Możliwa przyczyna:

- Podwyższone lub obniżone napięcie akumulatora

Usunięcie usterki:

- Niepotrzebne żadne czynności, w razie potrzeby oprogramowanie układowe (firmware) będzie automatycznie aktualizowane
- W przypadku długotrwałego występowania usterki należy skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem STIHL

Komunikat:

4001 – błąd temperatury
Poza zakresem temperatury

Możliwa przyczyna:

- Zbyt niska lub wysoka temperatura w akumulatorze lub we wnętrzu urządzenia

Usunięcie usterki:

- Ogrzać lub schłodzić kosiarkę automatyczną – przestrzegać zakresu dopuszczalnej temperatury akumulatora (⇒ 6.4)

Komunikat:

4002 – przewrócenie
zob. komunikat 1000

Komunikat:

4003 – pokrywa podniesiona
Sprawdź pokrywę
Następnie naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Pokrywa została podniesiona.

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić pokrywę i potwierdzić komunikat przyciskiem OK.

Komunikat:

4004 – przekr. czas hamow. napędu
W celu zatwierdz. naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Usterka wykonywania programu
- Nieprawidłowe ułożenie przewodu
- Przeszkody w okolicy przewodu ograniczającego

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK
- Sprawdzić ułożenie przewodu zwłaszcza w okolicy narożników za pomocą miernika iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Usunąć przeszkody

Komunikat:

4005 – przekr. czas hamow. noża
W celu zatwierdz. naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Usterka wykonywania programu
- Przerwanie sygnału (np. przez awarię zasilania) podczas koszenia automatycznego

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

- Sprawdzić zasilanie napięciem stacji ładującej – podczas pracy czerwona dioda LED musi stale świecić; następnie nacisnąć przycisk OK (⇒ 13.1)

Komunikat:

4006 – ładowanie przerwane
W celu zatwierdz. naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Usterka wykonywania programu
- Awaria zasilania podczas ładowania
- Kosiarka automatyczna wytoczyła się ze stacji ładującej

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK
- Sprawdzić zasilanie napięciem stacji ładującej – czerwona dioda LED miga powoli, gdy kosiarka automatyczna jest podłączona (⇒ 13.1)
- Sprawdzić prawidłowość pozycji stacji ładującej (⇒ 9.1)

Komunikat:

4008 – usterka styku zespołu obsługi
W celu zatwierdzenia naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Konsola sterująca nie jest prawidłowo włożona

Usunięcie usterki:

- Włożyć konsolę sterującą
- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

4009 – usterka czujn. pokrywy
W celu zatwierdz. naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Pokrywa przesunięta

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić pozycję pokrywy

- Sprawdzić, czy pokrywa się rusza i ewent. oczyścić mocowanie pokrywy
- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

4016 – odchyłka czujnika przyc. STOP
W celu zatwierdz. naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Usterka wykonywania programu

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

Komunikat:

4027 – naciśnięto przycisk STOP
W celu zatwierdzenia naciśnij OK

Możliwa przyczyna:

- Został naciśnięty przycisk STOP

Usunięcie usterki:

- Potwierdzić komunikat przyciskiem OK

25. Wykrywanie usterek

Wsparcie techniczne i pomoc dotycząca zastosowania

Autoryzowany Dealer STIHL oferuje wsparcie techniczne i pomoc dotyczącą zastosowania.

Dane kontaktowe oraz inne informacje zamieszczono na stronie:
<https://support.stihl.com/> lub
<https://www.stihl.com/>

- ✂ ewent. zwrócić się do autoryzowanego dealera firmy STIHL.

Awaria:

Kosiarka automatyczna pracuje w niewłaściwym czasie

Możliwa przyczyna:

- Niewłaściwe ustawienie godziny i daty
- Niewłaściwie ustawione czasy aktywności
- Urządzenie uruchomione przez osobę nieuprawnioną

Usunięcie usterki:

- Ustawić datę i godzinę (⇒ 11.10)
 - Ustawić czasy aktywności (⇒ 11.7)
 - Ustawić średni lub wysoki stopień bezpieczeństwa (⇒ 11.15)
-

Awaria:

Kosiarka automatyczna nie pracuje podczas czasu aktywności

Możliwa przyczyna:

- Akumulator jest ładowany
- Koszenie automatyczne wyłączone
- Wyłączony czas aktywności
- Rozpoznano deszcz
- Gdy włączony jest plan koszenia typu „Dynamicznie”: Osiągnięto tygodniowy czas koszenia, w tym tygodniu nie jest konieczne następne koszenie
- Komunikat jest aktywny
- Konsola sterująca nie jest prawidłowo włożona
- Stacja ładująca nie jest podłączona do instalacji elektrycznej
- Poza dopuszczalnym zakresem temperatury
- Zanik napięcia

Usunięcie usterki:

- Złocić całkowite naładowanie akumulatora (⇒ 15.8)
- Włączyć koszenie automatyczne (⇒ 11.7)
- Odblokować czas aktywności (⇒ 11.7)

- Ustawić czujnik opadów (⇒ 11.11)
 - Nie jest potrzebne żadne działanie, cykle koszenia w planie koszenia typu „Dynamicznie“ są automatycznie rozdzielane na tydzień – w razie potrzeby rozpocząć koszenie w menu „Start“ (⇒ 11.5)
 - Usunąć wyświetloną usterkę i potwierdzić komunikat przyciskiem OK (⇒ 24.)
 - Włożyć konsolę sterującą (⇒ 15.2)
 - Sprawdzić napięcie zasilające stację ładującą (⇒ 9.3)
 - Ogrzać lub schłodzić kosiarkę automatyczną – normalny zakres temperatury pracy kosiarki automatycznej: od +5°C do +40°C. Szczegółowych informacji udziela Autoryzowany Dealer. ✖
 - Sprawdzić zasilanie napięciem. Jeżeli po okresowym sprawdzaniu kosiarka automatyczna ponownie rozpozna sygnał drutu, to będzie kontynuowała przerwane koszenie. Dłatego może upłynąć nawet kilka minut, zanim koszenie będzie automatycznie kontynuowane po zaniku napięcia. Odległości pomiędzy poszczególnymi okresowymi kontrolami będą się wydłużały w zależności od długości trwania zaniku napięcia.
-

Awaria:

Kosiarka automatyczna nie kosi po uruchomieniu menu „Start“

Możliwa przyczyna:

- Niewystarczające naładowanie akumulatora
- Rozpoznano deszcz
- Konsola sterująca nie jest prawidłowo włożona
- Komunikat jest aktywny

- Włączono wezwanie na stacji ładującej

Usunięcie usterki:

- Naładować akumulator (⇒ 15.8)
 - Ustawić czujnik opadów (⇒ 11.11)
 - Włożyć konsolę sterującą (⇒ 15.2)
 - Usunąć wyświetloną usterkę i potwierdzić komunikat przyciskiem OK (⇒ 24.)
 - Zakończyć wezwanie lub ponownie uruchomić menu „Start“ po podłączeniu do stacji ładującej
-

Awaria:

Kosiarka automatyczna nie pracuje i nie ma informacji na wyświetlaczu

Możliwa przyczyna:

- Urządzenie jest w trybie gotowości
- Uszkodzony akumulator

Usunięcie usterki:

- Nacisnąć dowolny przycisk w celu obudzenia kosiarki automatycznej – pojawi się wskazanie stanu (⇒ 11.2)
 - Wymienić akumulator (✖)
-

Awaria:

Kosiarka automatyczna hałasuje i wibruje

Możliwa przyczyna:

- Uszkodzony nóż kosiarki
- Mocno zabrudzony zespół tnący

Usunięcie usterki:

- Wymienić nóż kosiarki – usunąć przeszkody z trawnika (⇒ 16.4), (✖)
 - Wyczyścić zespół tnący (⇒ 16.2)
-

Awaria:

Niezadowolający rezultat mulczowania lub koszenia

Możliwa przyczyna:

- Zbyt duża wysokość trawnika w stosunku do wysokości koszenia

- Trawnik jest bardzo mokry
- Stępiony lub zużyty nóż kosiarki
- Niewystarczające czasy aktywności, zbyt krótki czas koszenia
- Nieprawidłowo ustawiona wielkość kosznej powierzchni
- Koszona powierzchnia z bardzo wysoką trawą
- Długie okresy deszczowe

Usunięcie usterki:

- Ustawić wysokość koszenia (⇒ 9.5)
- Ustawić czujnik opadów (⇒ 11.11)
Przesunąć czasy aktywności (⇒ 11.7)
- Wymienić nóż kosiarki (⇒ 16.4), (✘)
- Wydłużyć lub uzupełnić czasy aktywności (⇒ 11.7)
Wydłużyć czas koszenia (⇒ 11.7)
- Utworzyć nowy plan koszenia (⇒ 11.7)
- Dobry rezultat koszenia kosiarką automatyczną uzyskuje się maksymalnie po 2 tygodniach w zależności od wielkości kosznej powierzchni
- Pozwolić na koszenie podczas deszczu (⇒ 11.11)
Przedłużyć czasy aktywności (⇒ 11.7)

Awaria:

Na wyświetlaczu wskazanie w języku obcym

Możliwa przyczyna:

- Zmienione ustawienie języka

Usunięcie usterki:

- Ustawić język (⇒ 11.10)

Awaria:

Na kosznej powierzchni powstają brązowe (ziemiste) miejsca

Możliwa przyczyna:

- Czas koszenia zbyt długi w stosunku do kosznej powierzchni

- Ułożenie pętli ograniczającej o zbyt małych promieniach
- Nieprawidłowo ustawiona wielkość kosznej powierzchni

Usunięcie usterki:

- Skrócić czas koszenia (⇒ 11.7)
- Poprawić ułożenie pętli ograniczającej (⇒ 12.)
- Utworzyć nowy plan koszenia (⇒ 11.7)

Awaria:

Koszenia są wyraźnie krótsze niż zwykle

Możliwa przyczyna:

- Trawa zbyt wysoka lub mokra
- Mocno zabrudzone urządzenie (zespół tnący, koła napędzane)
- Czas eksploatacji akumulatora dobiega końca

Usunięcie usterki:

- Ustawić wysokość koszenia (⇒ 9.5)
Ustawić czujnik opadów (⇒ 11.11)
Przesunąć czasy aktywności (⇒ 11.7)
- Wyczyścić urządzenie (⇒ 16.2)
- Wymienić akumulator – przestrzegać odpowiedniego zalecenia na wyświetlaczu (✘), (⇒ 24.)

Awaria:

Kosiarka automatyczna jest podłączona, akumulator nie jest ładowany

Możliwa przyczyna:

- Ładowanie akumulatora nie jest konieczne
- Ładowarka nie jest podłączona do instalacji elektrycznej
- Wadliwe połączenie z ładowarką

- Skorodowane styki ładowania

Usunięcie usterki:

- Nie jest konieczne żadne działanie – ładowanie akumulatora nastąpi automatycznie po spadku napięcia poniżej określonej wartości
- Sprawdzić napięcie zasilające ładowarkę (⇒ 9.8)
- Wyłączyć kosiarkę automatyczną na kosznej powierzchni i wysłać z powrotem do ładowarki, (⇒ 11.6) sprawdzić przy tym prawidłowość podłączenia do ładowarki – w razie potrzeby poprawić pozycję ładowarki (⇒ 9.1)
- Wymienić styki ładowania (✘)

Awaria:

Nie działa funkcja łączenia

Możliwa przyczyna:

- Nierówności w obszarze dojazdu do ładowarki
- Zabrudzenie kół napędzanych lub podstawy
- Nieprawidłowo ułożona pętla ograniczająca w okolicy ładowarki
- Nieskrócone końcówki pętli ograniczającej

Usunięcie usterki:

- Usunąć nierówności w obszarze dojazdu (⇒ 9.1)
- Wyczyścić koła napędzane i podstawę ładowarki (⇒ 16.2)
- Na nowo ułożyć pętlę ograniczającą – zwrócić uwagę na prawidłowe ułożenie w okolicy ładowarki (⇒ 9.9)
- Skrócić pętlę ograniczającą w opisany sposób i ułożyć bez pozostawiania rezerw drutu – nie nawijać wystających końcówek (⇒ 9.10)

Awaria:

Kosiarka automatyczna przejeżdża obok ładowarki lub podłącza się nieprawidłowo

Możliwa przyczyna:

- Czynniki środowiskowe wpływają na sygnał drutu
- Nieprawidłowo ułożona pętla ograniczająca w okolicy ładowarki

Usunięcie usterki:

- Ponownie sparować kosiarkę automatyczną i ładowarkę – zwrócić uwagę, aby podczas parowania kosiarka automatyczna była prosto ustawiona w ładowarce (⇒ 11.15)
- Na nowo ułożyć pętlę ograniczającą – zwrócić uwagę na prawidłowe ułożenie w okolicy ładowarki (⇒ 9.9)
Sprawdzić prawidłowość podłączenia końcówek pętli ograniczających do ładowarki (⇒ 9.10)

Awaria:

Kosiarka automatyczna przejechała przewód ograniczający

Możliwa przyczyna:

- Przewód ograniczający jest nieprawidłowo ułożony, nieodpowiednie odległości
- Zbyt duże nachylenie koszonej powierzchni
- Wpływ pól zakłócających na kosiarkę automatyczną

Usunięcie usterki:

- Sprawdzić ułożenie przewodu ograniczającego (⇒ 11.13), sprawdzić odległości miernikiem iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Sprawdzić ułożenie przewodu ograniczającego, zagrozić strefy o zbyt dużym nachyleniu zbocza (⇒ 11.13)

- Skontaktować się z Autoryzowanym Dealerem STIHL (✖)

Awaria:

Często blokuje się kosiarka automatyczna

Możliwa przyczyna:

- Zbyt mała wysokość koszenia
- Zanieczyszczone koła napędzane
- Zagłębienia, przeszkody na koszonej powierzchni

Usunięcie usterki:

- Zwiększyć wysokość koszenia (⇒ 9.5)
- Wyczyścić koła napędzane (⇒ 16.2)
- Wypełnić jamy w koszonej powierzchni, zainstalować powierzchnie zamknięte wokół takich przeszkód jak odsłonięte korzenie, usunąć przeszkody (⇒ 12.)

Awaria:

Czujnik dotykowy nie jest uaktywniany, gdy kosiarka automatyczna trafia na przeszkodę

Możliwa przyczyna:

- Niska przeszkoda (wysokość poniżej 10 cm)
- Przeszkoda nie jest na stałe połączona z podłożem – np. opadły owoc lub piłka tenisowa

Usunięcie usterki:

- Usunąć przeszkodę lub ogrodzić powierzchnią zamkniętą (⇒ 12.9)
- Usunąć przeszkodę

Awaria:

Ślady kół przy krawędzi koszonej powierzchni

Możliwa przyczyna:

- Zbyt częste koszenie krawędzi
- Zbyt długi czas koszenia
- Używane punkty początkowe

- Akumulator jest bardzo często ładowany pod koniec czasu eksploatacji
- Jazda do stacji ładującej z przesunięciem (korytarz) nie została włączona

Usunięcie usterki:

- Wyłączyć koszenie krawędzi lub zmniejszyć do jednego koszenia tygodniowo (⇒ 11.13)
- Skracanie czasu koszenia
- Na odpowiednich powierzchniach wszystkie koszenia rozpoczynać od stacji ładującej (⇒ 11.14)
- Wymienić akumulator – przestrzegać odpowiedniego zalecenia na wyświetlaczu (✖), (⇒ 24.)
- Włączyć jazdę do stacji ładującej z przesunięciem (korytarz) (⇒ 11.13)

Awaria:

Nieskoszona trawa na krawędzi koszonej powierzchni

Możliwa przyczyna:

- Wyłączone koszenie krawędzi
- Niedokładne ułożenie przewodu ograniczającego
- Trawa poza zasięgiem noża kosiarki

Usunięcie usterki:

- Kosić krawędź raz lub dwa razy w tygodniu (⇒ 11.13)
- Sprawdzić ułożenie przewodu ograniczającego (⇒ 11.13), sprawdzić odległości miernikiem iMOW® Ruler (⇒ 12.5)
- Nieskoszone miejsca regularnie kosić odpowiednią podkaszarką

Awaria:

Brak sygnału drutu

Możliwa przyczyna:

- Wyłączona ładowarka – nie świeci żadna dioda LED
- Ładowarka nie jest podłączona do instalacji elektrycznej – nie świeci żadna dioda LED
- Pętla ograniczająca niepodłączona do ładowarki – miga czerwona dioda LED(⇒ 13.1)
- Przerwana pętla ograniczająca – miga czerwona dioda LED(⇒ 13.1)
- Kosiarka automatyczna i ładowarka nie są sparowane
- Usterka układu elektronicznego – miga dioda LED (sygnał SOS) (⇒ 13.1)

Usunięcie usterki:

- Włączyć ładowarkę (⇒ 13.1)
- Sprawdzić napięcie zasilające ładowarkę (⇒ 9.8)
- Podłączyć pętlę ograniczającą do ładowarki (⇒ 9.10)
- Wyszukać przerwany drut (⇒ 16.7), następnie naprawić pętlę ograniczającą za pomocą złączki do drutu (⇒ 12.16)
- Sparować kosiarkę automatyczną z ładowarką (⇒ 11.15)
- Skontaktować się z autoryzowanym Dealerem (✂)

Awaria:

Miga dioda LED na ładowarce (sygnał SOS)

Możliwa przyczyna:

- Długość pętli ograniczającej poniżej minimalnej
- Uszkodzony układ elektroniczny

Usunięcie usterki:

- Zainstalować wyposażenie dodatkowe (AKM 100) (✂)

- Skontaktować się z autoryzowanym Dealerem (✂)

Awaria:

kosiarka automatyczna nie odbiera sygnału GPS

Możliwa przyczyna:

- Połączenie z satelitami właśnie jest nawiązywane
- Trzy lub mniej satelitów znajdujących się w zasięgu
- Urządzenie znajduje się poza zasięgiem sygnału

Usunięcie usterki:

- Nie potrzeba wykonywać dodatkowej czynności, nawiązywanie połączenia może trwać kilka minut
- Ominąć lub usunąć przeszkody (np. drzewa, zadaszenia)

Usterka:

Kosiarka automatyczna nie może nawiązać połączenia w sieci telefonii komórkowej

Możliwa przyczyna:

- Koszona powierzchnia znajduje się poza zasięgiem sygnału
- Moduł radiowy nie jest uaktywniony

Usunięcie usterki:

- Zlecić uaktywnienie modułu radiowego serwisowi Autoryzowanego Dealera firmy STIHL (✂)

Awaria:

Nie można połączyć się z kosiarką automatyczną za pomocą aplikacji

Możliwa przyczyna:

- Nieaktywny moduł radiowy
- Kosiarka automatyczna w trybie gotowości
- Brak połączenia z internetem

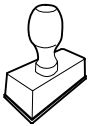
- Kosiarce automatycznej przydzielono niewłaściwy adres e-mail

Usunięcie usterki:

- Podczas procesu parowania moduł radiowy jest wyłączany; następnie jest ponownie włączany i można połączyć się z kosiarką automatyczną
- Włączyć kosiarkę automatyczną przez naciśnięcie przycisku, ustawić tryb energii „Standard“ (⇒ 11.10)
- Połączyć z internetem urządzenie, w którym zainstalowana jest aplikacja
- Poprawić adres e-mail (⇒ 10.)

26. Plan czynności serwisowych

26.1 Potwierdzenie przekazania


Model:	_____
Numer seryjny:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	
Następny przegląd	
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>


26.2 Potwierdzenie obsługi serwisowej



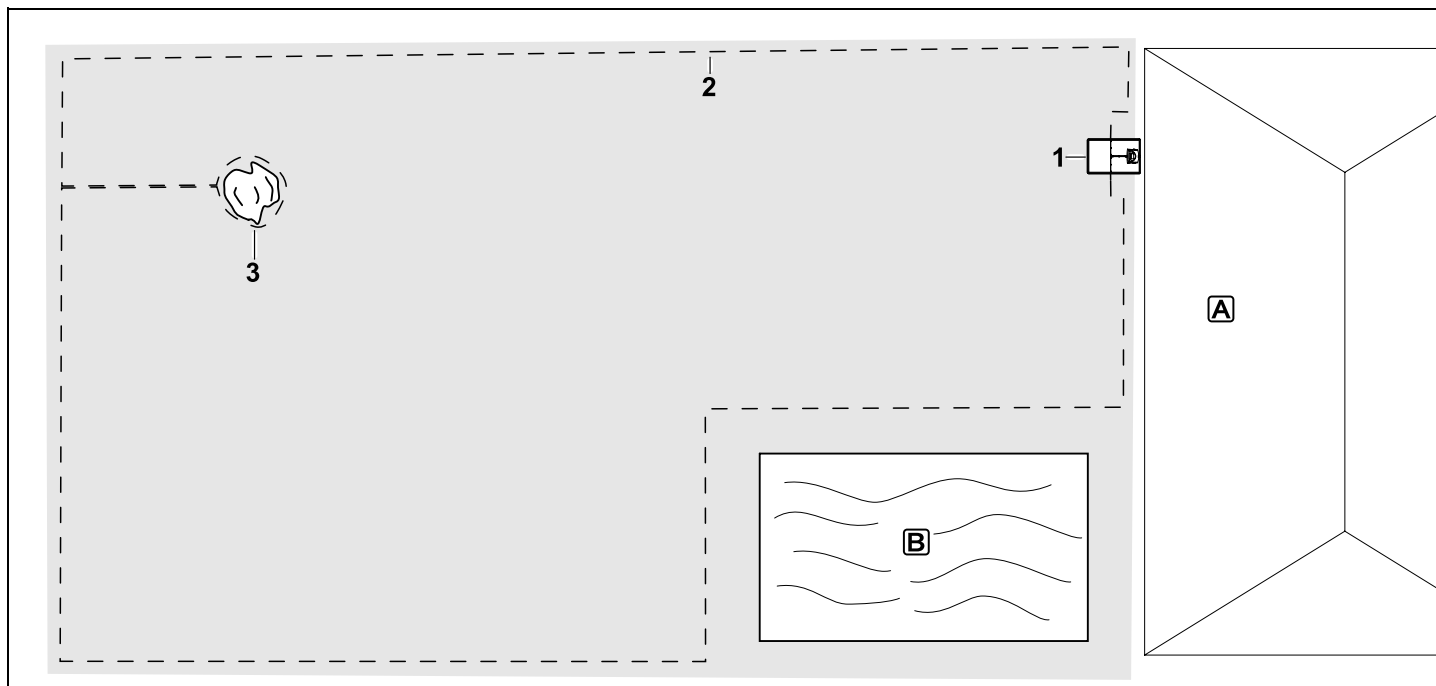
Niniejszą instrukcję obsługi należy przekazać autoryzowanemu dealerowi firmy STIHL wykonującemu czynności konserwacyjne.

W wydrukowanych polach Dealer potwierdza wykonanie czynności serwisowych.

 Data wykonania obsługi serwisowej

 Data następnej obsługi serwisowej

27. Przykłady instalacji



Prostokątna koszona powierzchnia z drzewem i basenem pływackim

Ładowarka:

Miejsce ustawienia (1) bezpośrednio przy budynku **A**

Powierzchnia zamknięta:

Instalacja wokół wolno stojącego drzewa (3), rozpoczynając od odcinka łączącego zainstalowanego prostopadłe do krawędzi.

Basen:

Ze względów bezpieczeństwa (wymagana odległość drutu) pętlę ograniczającą (2) układa się wokół basenu **B**.

Odległości drutu: (⇒ 12.5)

Odległość od krawędzi: **33 cm**

Odległość od sąsiedniej, przejezdnej powierzchni (np. ścieżki) z uskokiem terenu poniżej +/- 1 cm: **0 cm**

Odległość wokół drzewa: **33 cm**

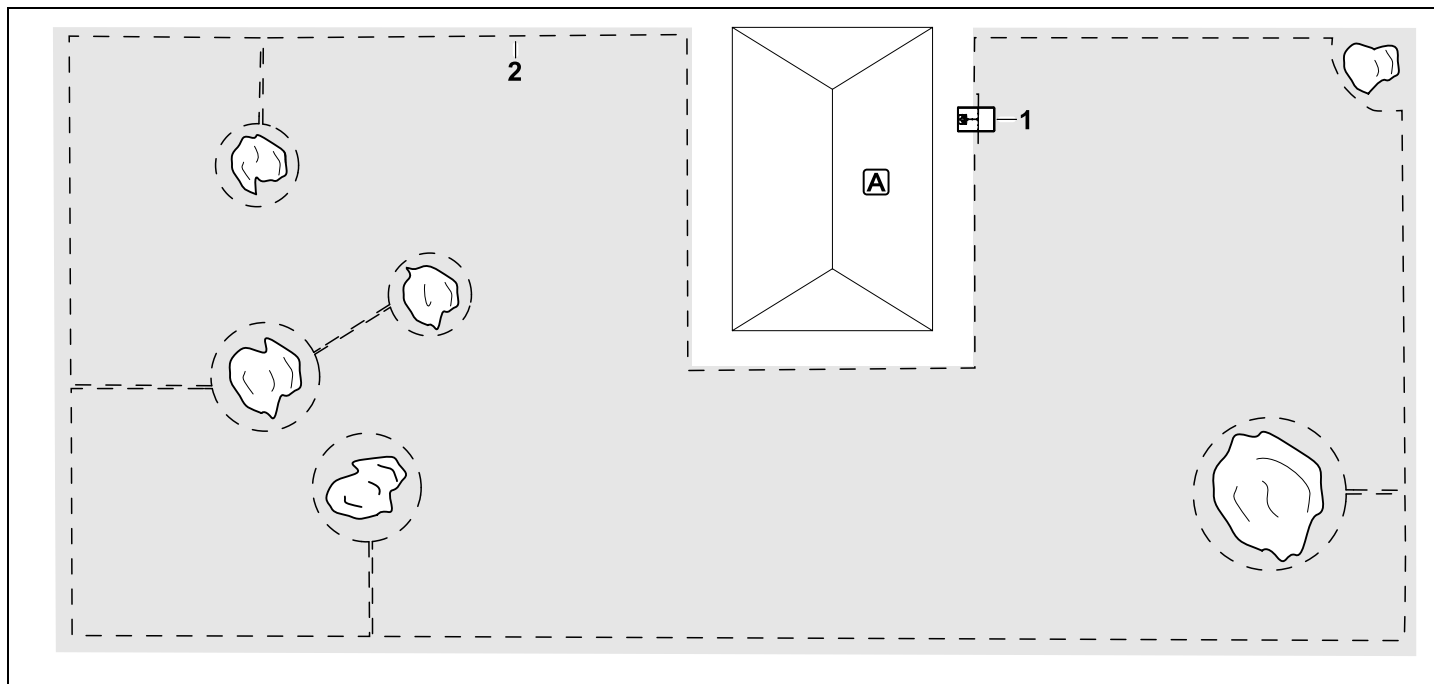
Odległość do powierzchni wody: **100 cm**

Programowanie:

Po ustaleniu wielkości koszonej powierzchni dodatkowe dostosowania nie są potrzebne.

Cechy szczególne:

Nieskoszone obszary wokół basenu należy regularnie kosić ręcznie lub za pomocą odpowiedniej podkaszarki.



Koszona powierzchnia z kilkoma wolno stojącymi drzewami

Ładowarka:

Miejsce ustawienia (1) bezpośrednio przy budynku **A**

Powierzchnie zamknięte:

Instalacja wokół wolno stojących drzew, za każdym razem rozpoczęta od odcinków łączących zainstalowanych prostopadle do krawędzi (2), 2 powierzchnie zamknięte są połączone jednym odcinkiem łączącym.

Odległości drutu: (⇒ 12.5)

Odległość od krawędzi: **33 cm**

Odległość od sąsiedniej, przejezdnej powierzchni (np. ścieżki) z uskokiem terenu poniżej +/- 1 cm: **0 cm**

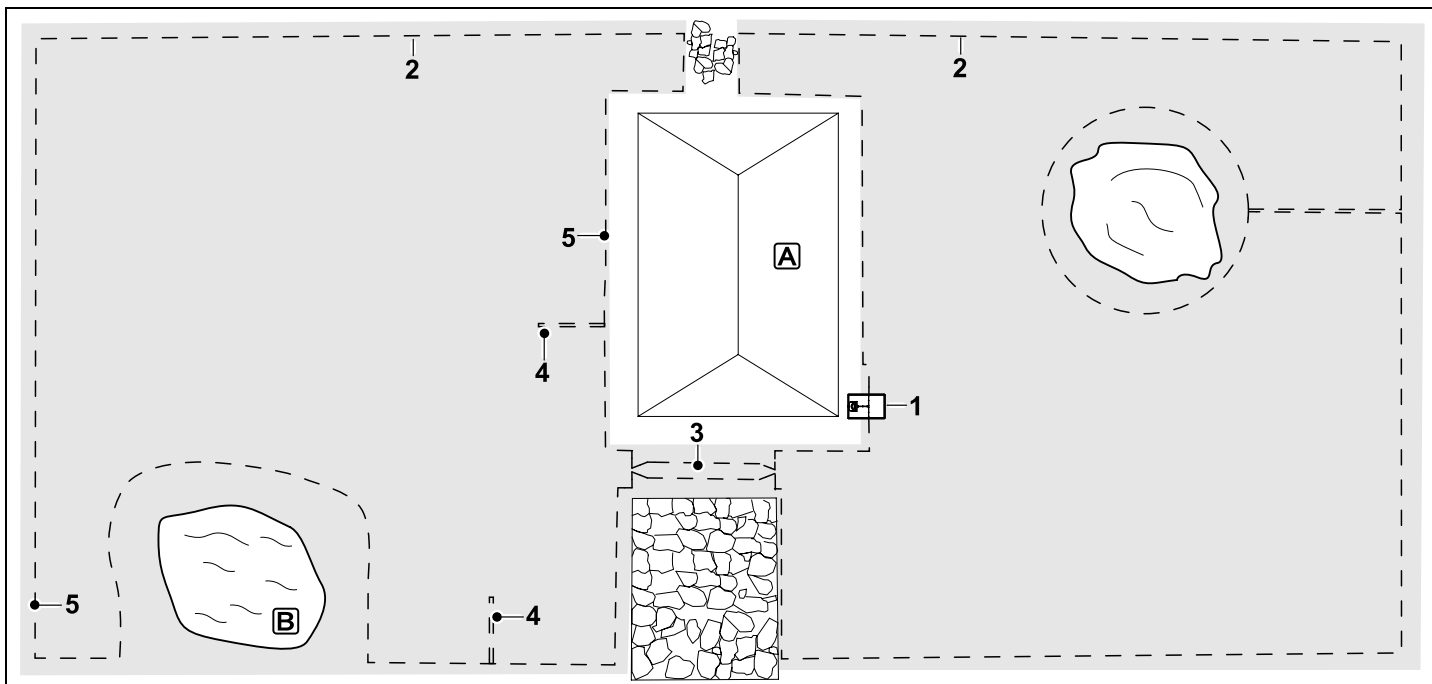
Odległość wokół drzew: **33 cm**

Programowanie:

Po ustaleniu wielkości koszonej powierzchni dodatkowe dostosowania nie są potrzebne.

Cechy szczególne:

Drzewo w narożniku koszonej powierzchni – obszar za odgradzonym drzewem należy regularnie kosić odpowiednią podkaszarką lub pozostawić na nim wysoką trawę.



Dwuczęściowa koszona powierzchnia ze stawem i wolno stojącym drzewem

Ładowarka:

Miejsce ustawienia (1) bezpośrednio przy budynku **A**

Powierzchnia zamknięta:

Instalacja wokół wolno stojącego drzewa, rozpoczynając od odcinka łączącego zainstalowanego prostopadle do krawędzi.

Staw:

Ze względów bezpieczeństwa (wymagana odległość drutu) pętlę ograniczającą (2) układa się wokół stawu **B**.

Odległości drutu: (⇒ 12.5)

Odległość od krawędzi: **33 cm**

Odległość od sąsiedniej, przejezdnej powierzchni (np. ścieżki) z uskokiem

terenu poniżej +/- 1 cm: **0 cm**

Wokół drzewa: **33 cm**

Odległość od powierzchni wody: **100 cm**

Uliczka:

Instalacja uliczki (3). Odległość drutu: **27 cm** (⇒ 12.11)

Pętle doprowadzające:

Instalacja dwóch pętli doprowadzających (4) do korzystania z funkcji jazdy do ładowarki z przesunięciem toru. (⇒ 11.13)

Minimalna odległość od wjazdu do uliczki: **2 m**

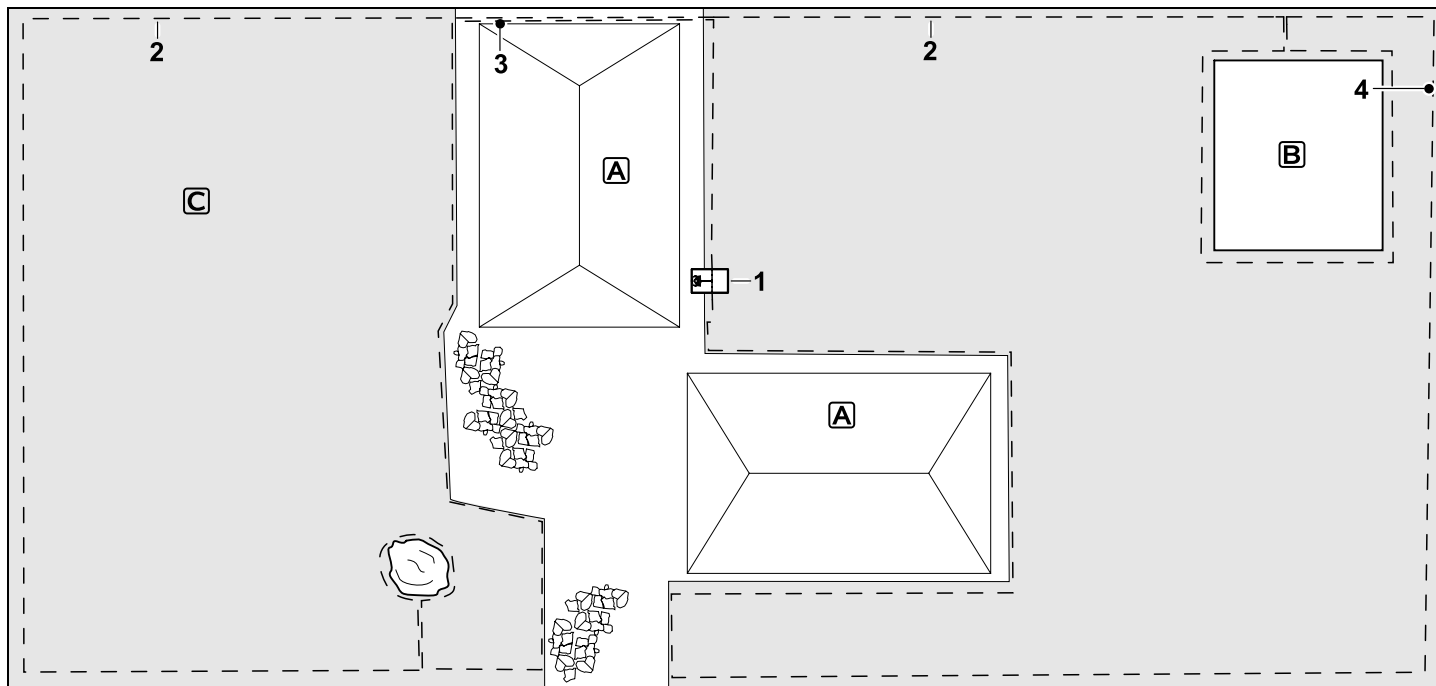
Zwrócić uwagę na minimalną odległość od narożników. (⇒ 12.12)

Programowanie:

Ustalić całkowitą wielkość koszonej powierzchni, zaprogramować 2 punkty początkowe (5) (w pobliżu ładowarki i w krętym narożniku przy stawie) (⇒ 11.14)

Cechy szczególne:

Nieskoszone obszary, np. wokół stawu, należy regularnie kosić ręcznie lub za pomocą odpowiedniej podkaszarki.



Dwuczęściowa koszona powierzchnia – kosiarka automatyczna nie może samodzielnie przejechać do drugiej koszonej powierzchni.

Stacja ładująca:

Miejsce ustawienia (1) bezpośrednio obok budynków **A**

Powierzchnie zamknięte:

Instalacja wokół wolno stojącego drzewa i ogrodu warzywnego **B**, rozpoczynając od odcinka łączącego zainstalowanego prostopadle do krawędzi.

Odległości przewodu: (⇒ 12.5)

Odległość od sąsiedniej, przejezdnej powierzchni (np. tarasu) z uskokiem terenu poniżej +/- 1 cm: **0 cm**

Odległość od wysokich przeszkód: **33 cm**

Odległość od drzewa: **33 cm**

Minimalna odległość przewodu w zwężeniach za ogrodem warzywnym:

54 cm

Powierzchnia dodatkowa:

Na tarasie budynku instalację powierzchni dodatkowej **C**, odcinka łączącego (3) umieścić w kanale na przewody.

Programowanie:

Ustalić wielkość koszonej powierzchni (bez powierzchni dodatkowej), zaprogramować 1 punkt początkowy (4) w zwężeniu do korzystania z funkcji jazdy do stacji ładującej z przesunięciem (⇒ 11.13) – częstotliwość rozpoczynania 2 z 10 wyjazdów (⇒ 11.14)

Cechy szczególne:

Kilka razy w tygodniu przenosić kosiarkę automatyczną na powierzchnię

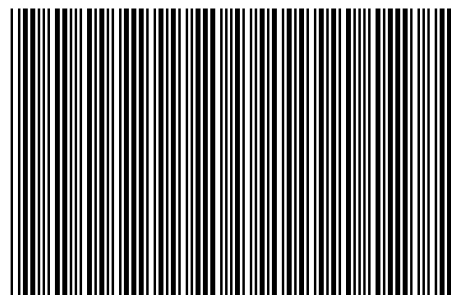
dodatkową i aktywować menu „Start“.
(⇒ 11.5)

Przestrzegać wydajności w odniesieniu do powierzchni. (⇒ 14.4)

W razie potrzeby zainstalować dwie osobne koszone powierzchnie z 2 stacjami ładującymi.

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

STIHL



0478 131 9854 C

C

EUR 2