

# Autoclip 528 S

# Autoclip 530 SG

# Autoclip 550 SG

ES - Manual de instrucciones

NO - Instruksjonsbok

FI - Käyttöohjeet

CS - Návod k použití

PL - Instrukcje obsługi

SL - Priročnik za uporabo

ET - Kasutusjuhend

**STIGA**





## SPIS TREŚCI

|   |           |
|---|-----------|
| <b>Informacje ogólne</b> .....  | <b>2</b>  |
| Cel instrukcji obsługi.....   | 2         |
| Identyfikacja producenta i urządzenia.....  | 3         |
| <b>Informacje dotyczące bezpieczeństwa</b> .....                                    | <b>3</b>  |
| Przepisy bezpieczeństwa.....  | 3         |
| Urządzenia zabezpieczające robota.....  | 4         |
| Znaki ostrzegające przed niebezpieczeństwem.....                                    | 5         |
| <b>Informacje techniczne</b> .....  | <b>6</b>  |
| Dane techniczne.....  | 6         |
| Ogólny opis urządzenia.....   | 7         |
| Główne elementy.....  | 8         |
| <b>Instalacja</b> .....   | <b>9</b>  |
| Pakowanie i rozpakowywanie.....   | 9         |
| Planowanie instalacji urządzenia.....   | 9         |
| Określenie trasy kabla obwodowego.....  | 11        |
| Metoda powrotu do stacji ładującej.....   | 11        |
| Przygotowanie szybkiego powrotu robota do stacji ładującej.....                     | 12        |
| Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy.....                                      | 13        |
| Instalacja kabla obwodowego.....  | 17        |
| Instalacja stacji ładującej i zasilacza.....  | 18        |
| <b>Regulacje</b> .....  | <b>20</b> |
| Zalecenia dotyczące regulacji.....  | 20        |
| Regulacja wysokości ścinania.....   | 20        |
| <b>Obsługa i działanie</b> .....  | <b>21</b> |
| Zalecenia dotyczące użytkownika.....  | 21        |
| Opis panelu sterowania i widok ogólny menu.....                                     | 21        |
| Impostazione iniziale.....  | 23        |
| Accesso al menù.....  | 23        |
| Ustawianie menu – tryb programowania.....   | 24        |
| Wprowadzenie do użytkownika – tryb automatyczny.....                                | 28        |
| Bezpieczne zatrzymanie robota.....  | 28        |
| Automatyczny powrót do stacji ładującej.....  | 28        |
| Użytkowanie robota w obszarach zamkniętych nie wyposażonych w stację ładowania..... | 29        |
| Wizualizacja wyświetlacza w fazie pracy.....  | 30        |
| Przedłużony czas nieaktywności i ponowne wprowadzenie do użytku.....                | 30        |
| Ładowanie akumulatora po dłuższym nieużytkowaniu.....                               | 31        |
| Wskazówki dotyczące użytkownika.....  | 31        |
| <b>Konserwacja codzienna</b> .....  | <b>32</b> |
| Zalecenia co do konserwacji.....  | 32        |
| Tabela przedziałów czasowych zaplanowanej konserwacji okresowej.....                | 32        |
| Czyszczenie robota.....   | 33        |
| Wyszukiwanie uszkodzeń.....   | 34        |
| <b>Awarie, ich przyczyny i środki zaradcze</b> .....                                | <b>34</b> |
| <b>Wymiana części składowych</b> .....  | <b>37</b> |
| Zalecenia co do wymiany części.....   | 37        |
| Wymiana akumulatorów.....   | 37        |
| Wymiana ostrza tnącego.....   | 37        |
| Utylizacja robota.....  | 38        |
| <b>Deklaracja zgodności we</b> .....  | <b>39</b> |

PL

Zabronione jest powielanie, również częściowe, tego dokumentu bez pisemnego upoważnienia Producenta. Producent zobowiązuje się do wprowadzania ciągłych ulepszeń i zastrzega sobie prawo do dokonywania modyfikacji bez obowiązku wcześniejszego powiadomienia, pod warunkiem że nie będzie to stwarzało zagrożeń dla bezpieczeństwa. © 2008 – Autor tekstów, ilustracji i układu graficznego: Tipolito La Zecca. Teksty mogą być powielane, w całości lub w części, pod warunkiem że zostanie przytoczone nazwisko autora.

### CEL INSTRUKCJI OBSŁUGI

- Ta instrukcja obsługi, stanowiąca integralną część urządzenia, została opracowana przez Producenta w celu dostarczenia niezbędnych informacji osobom upoważnionym do jego obsługi podczas przewidywanego okresu jego trwałości użytkowej.
- Oprócz zastosowania dobrych technik pracy, odbiorcy informacji muszą przeczytać je uważnie i stosować je w rygorystyczny sposób.
- Te informacje są dostarczone przez Producenta w jego ojczystym języku (włoskim) i mogą być przetłumaczone na inne języki w celu spełnienia wymogów prawnych i/lub handlowych.
- Przeczytanie tych informacji pozwoli na uniknięcie zagrożeń zdrowotnych i zagrożeń związanych z bezpieczeństwem osób oraz szkód materialnych.
- Należy przechowywać tę instrukcję obsługi przez cały okres trwałości użytkowej urządzenia w widocznym i łatwo dostępnym miejscu, aby była ona zawsze do dyspozycji, kiedy znajdzie potrzeba posłużenia się nią.
- Pewne informacje i ilustracje zawarte w tym podręczniku nie muszą dokładnie odpowiadać posiadanemu przez Państwa urządzeniu; nie zważa to jednak na ich wartości użytkowej.
- Producent zastrzega sobie prawo do wprowadzania modyfikacji bez obowiązku wcześniejszego powiadamiania o tym.
- W celu oznaczenia pewnych części tekstu o znaczącej ważności lub w celu wskazania pewnych ważnych specyfikacji, zostały zastosowane pewne symbole, których znaczenie zostanie opisane poniżej.



#### Niebezpieczeństwo – Uwaga

**Symbol wskazuje sytuacje o dużym stopniu zagrożenia, których zignorowanie może doprowadzić do poważnych zagrożeń dla zdrowia i bezpieczeństwa osób.**



#### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Symbol wskazuje sytuacje wymagające odpowiedniego zachowania w celu uniknięcia zagrożenia dla zdrowia i bezpieczeństwa osób oraz szkód materialnych.**



#### Ważne

**Symbol wskazuje informacje techniczne o dużej ważności, które nie mogą być ignorowane.**

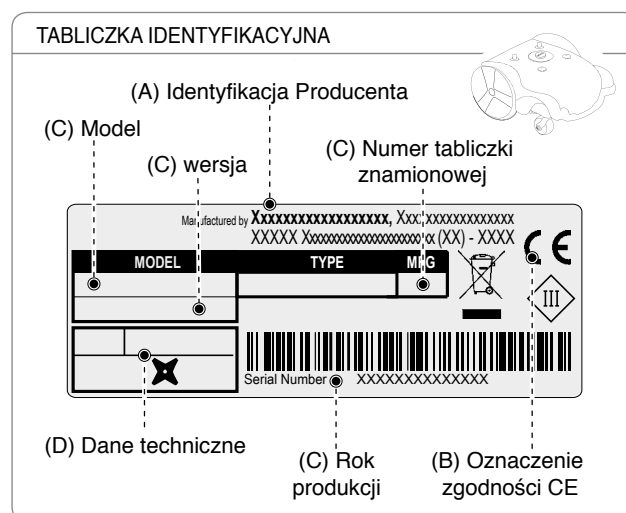
## IDENTYFIKACJA PRODUCENTA I URZĄDZENIA

Tabliczka identyfikacyjna jest umieszczona bezpośrednio na urządzeniu. Na tabliczce zostały wskazane wszelkie istotne informacje i zalecenia niezbędne do bezpiecznej eksploatacji.

W razie zaistnienia takiej potrzeby należy zwrócić się do Serwisu Technicznego Producenta lub do jakiegokolwiek autoryzowanego centrum serwisowego.

W razie konieczności skorzystania z serwisu technicznego, należy podać dane wskazane na tabliczce identyfikacyjnej, przybliżony łączny czas użytkowania i rodzaj powstałego uszkodzenia.

- A. Identyfikacja Producenta.
- B. Oznaczenie zgodności CE.
- C. Model i wersja / numer tabliczki znamionowej / rok produkcji.
- D. Dane techniczne. napięcie, prąd, stopień ochrony, ciężar, szerokość koszenia.



## INFORMACJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

Producent zwrócił szczególną uwagę na zagadnienia, które mogą stwarzać zagrożenie dla bezpieczeństwa i zdrowia osób stykających się z urządzeniem. Celem niniejszej informacji jest uwrażliwienie użytkowników na zachowanie najwyższej uwagi, aby zapobiec możliwym zagrożeniom.



### PRZEPISY BEZPIECZEŃSTWA



### NINIEJSZY PRODUKT ZOSTAŁ WYPOSAŻONY W OSTRZE. NIE JEST ZABAWKĄ!

- Zapoznać się uważnie z treścią niniejszej instrukcji, a w szczególności z informacjami dotyczącymi bezpieczeństwa. Upewnić się, że zostały prawidłowo zrozumiane. Urządzenie wykorzystywać wyłącznie do celów określonych przez producenta. Stosować się rygorystycznie do instrukcji dotyczących działania, konserwacji i napraw.
- Podczas działania robota sprawdzić, czy w polu operacyjnym nie znajdują się osoby, a zwłaszcza dzieci, osoby starsze i niepełnosprawne oraz zwierzęta domowe. W przeciwnym przypadku zaprogramować pracę robota na godziny, w których w strefie działania nie przebywają osoby. Jeżeli w pobliżu robota przebywają zwierzęta domowe, dzieci lub inne osoby, nadzorować jego pracę. Jeżeli na trasie przebiegu robota znajdzie się osoba lub zwierzę, natychmiast zatrzymać jego pracę.
- W strefach roboczych przylegających do obszarów publicznych lub prywatnych, które nie zostały wyznaczone trudnym do sforsowania ogrodzeniem, nadzorować urządzenie podczas pracy.
- Robot nie może być obsługiwany przez dzieci lub osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych, czuciowych lub umysłowych, nieposiadające doświadczenia i/lub wiedzy, chyba że będą one nadzorowane przez osobę odpowiedzialną za ich bezpieczeństwo lub zostaną pouczone w zakresie obsługi urządzenia. Nadzór nad dziećmi jest konieczny, aby upewnić się, że nie bawią się urządzeniem.
- Nie zezwalać na użytkowanie robota osobom, które nie posiadają wiedzy w zakresie jego działania i zachowania.
- Operatorzy dokonujący konserwacji i napraw powinni być zaznajomieni z charakterystyką urządzenia i zasadami bezpieczeństwa. Przed rozpoczęciem użytkowania robota zapoznać się uważnie z instrukcją operatora i upewnić się, że została w pełni zrozumiana.
- Używać wyłącznie oryginalnych części zamiennych. Nie modyfikować budowy robota. Nie dokonywać ingerencji w jego obrębie, nie usuwać ani nie omijać zamontowanych

urządzeń bezpieczeństwa. Producent nie ponosi żadnej odpowiedzialności z tytułu używania nieoryginalnych części zamiennych. Nieprzestrzeganie tego wymogu może skutkować poważnym zagrożeniem dla bezpieczeństwa i zdrowia osób.

- Sprawdzić, czy na trawniku nie ma zabawek, wyposażenia, gałęzi, odzieży lub innego rodzaju przedmiotów, które mogłyby uszkodzić noże. Ewentualne przedmioty na trawniku mogą również uszkodzić lub spowodować blokadę robota.
- Zabrania się siadania na robocie. Nie podnosić robota w celu kontroli noża lub nie przenosić go w trakcie pracy. Nie wsuwać dłoni ani stóp pod urządzenie, gdy jest ono w ruchu.
- Nie używać robota gdy włączone jest urządzenie nawadniające. W takim przypadku zaprogramować robota i urządzenie nawadniające, w taki sposób, aby nie działały jednocześnie. Nie myć robota strumieniami wody pod ciśnieniem i nie zanurzać częściowo ani całościowo w wodzie, ponieważ nie jest on wodoszczelny.
- Przed rozpoczęciem jakiegokolwiek regulacji lub konserwacji, leżących w zakresie użytkownika, odłączyć zasilanie elektryczne i włączyć urządzenie bezpieczeństwa. Używać środków ochrony indywidualnej przewidzianych przez producenta. W szczególności, podczas prac dotyczących noża do cięcia używać rękawic ochronnych.
- Czyszczenie i konserwacja, których wykonanie leży w zakresie użytkownika, nie mogą być wykonywane przez dzieci bez nadzoru.
- Nie używać robota gdy nóż jest uszkodzony. Wymienić nóż tnący.
- Nie używać robota, gdy części zewnętrzne są uszkodzone. W razie stwierdzenia uszkodzeń mechanicznych, część należy wymienić.
- Nie używać robota gdy uszkodzony jest kabel zasilania transformatora. Uszkodzony kabel stwarza zagrożenie zetknięcia się z komponentami pod napięciem. Kabel powinien zostać wymieniony przez producenta lub jego serwis techniczny albo przez osobę z podobnymi kwalifikacjami, w taki sposób, aby zapobiec każdemu rodzajowi ryzyka.
- Jeżeli podczas eksploatacji zostanie stwierdzone zużycie kabla zasilania, nacisnąć przycisk „STOP”, aby zatrzymać robota. Wysunąć wtyczkę zasilania z gniazda elektrycznego.
- Regularnie dokonywać kontroli wzrokowej robota, aby sprawdzić, czy nóż, śruby montażowe i mechanizm tnący nie są zużyte lub uszkodzone. Sprawdzić, czy wszystkie nakrętki, śruby i wkręty są dobrze dokręcone, aby zapewnić dobry stan robota.
- Jeżeli podczas eksploatacji wystąpią nieprawidłowe drgania, nacisnąć przycisk „STOP”, aby zatrzymać robota. Wysunąć wtyczkę zasilania z gniazda elektrycznego.
- Kategoriecznie zabrania się ładowania robota w otoczeniu zagrożonym wybuchem lub łatwopalnym.
- Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza producenta. Niewłaściwe użytkowanie może skutkować porażeniem elektrycznym, przegrzaniem lub wyciekami płynów żrących z akumulatora. W razie wycieku płynu z akumulatora należy umyć go wodą/płynem neutralizującym. W razie kontaktu płynu z oczami zasięgnąć porady lekarza.

---

## URZĄDZENIA ZABEZPIEZAJĄCE ROBOTA

---

### 1. Zderzaki

W przypadku, gdy robot uderzy w masywny obiekt o wysokości większej niż 10 cm (3.94 "), czujnik uderzenia zostanie aktywowany, ruch robota w tym kierunku zostanie zablokowany, a robot wycofa się, unikając przeszkody.

### 2. Miernik nachylenia

Gdy robot pracuje na zboczu bardziej stromym niż maksymalnie dopuszczalne wskazane w specyfikacjach technicznych lub w przypadku, gdy wywraca się, robot zatrzyma ostrze tnące.

### 3. Przełącznik awaryjnego zatrzymania

Znajduje się na górnej części robota, a widniejący na nim napis "STOP" jest większy, niż inne sterowania znajdujące się na klawiaturze. Naciśnięciu przycisku w czasie działania spowoduje natychmiastowe zatrzymanie robota oraz zatrzymanie noża.

### 4. Ochrona przed przetężeniami






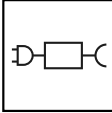

Każdy z silników napędzających (ostrza tnące i koła) jest stale monitorowany podczas pracy pod kątem wszelkich sytuacji, które mogłyby doprowadzić do przegrzania. Kiedy zdarzy się w to silniku napędzającym koła, robot będzie próbował poruszać się w przeciwnym kierunku. Jeżeli przetężenie nie ustępuje, robot zatrzyma się sygnalizując błąd. Jeśli przetężenie ujawni się w silniku napędzającym ostrze tnące, są dwa rodzaje interwencji. Jeśli parametry mieszczą się w pierwszym zakresie wartości

granicznych, robot będzie kontynuował manewr w celu odblokowania ostrza tnącego. Jeśli wartość przetężenia znajduje się poniżej zakresu zabezpieczającego, robot zatrzyma się i zasygnalizuje błąd silnika.

## 5. Czujnik braku sygnału

W przypadku braku sygnału robot zatrzyma się automatycznie.

### ZNAKI OSTRZEGAJĄCE PRZED NIEBEZPIECZEŃSTWEM

|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
|    | <p>Przed użyciem maszyny należy przeczytać i pojąć treść instrukcji obsługi.</p>  |    | <p>Zachować bezpieczną odległość od maszyny w czasie jej działania.</p> <p>W czasie funkcjonowania robota należy upewnić się, czy w strefie pracy nie przebywają osoby postronne (zwłaszcza dzieci lub osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe. Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy zaprogramować pracę robota w stosownych porach.</p>  |
|    | <p>Nie dotykać noża obrotowego, nie wkładać rąk czy stóp pod pracujące urządzenie. Należy poczekać na całkowite zatrzymanie noża i części obrotowych przed wykonywaniem czynności pod podwoziem urządzenia.</p> |   | <p>Ostrzeżenie! Nie należy czyścić lub myć maszyny strumieniem wody.</p> <p>W czasie funkcjonowania robota należy upewnić się, czy w strefie pracy nie przebywają osoby postronne (zwłaszcza dzieci lub osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe. Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy zaprogramować pracę robota w stosownych porach.</p> |
|   | <p>Nie wchodzić na maszynę.</p>   |  | <p>Używać robota wyłącznie z wykorzystaniem modeli zasilaczy podanych w „Danych technicznych”, w rozdziale „Informacje techniczne”.</p>   |
|  | <p>Uruchomić urządzenie zabezpieczające przed wykonaniem jakichkolwiek prac na maszynie lub przed jej podniesieniem.</p>  |   |   |

# INFORMACJE TECHNICZNE

## DANE TECHNICZNE

| Opis   | Model                 |  |   |
|--|-----------------------|--|---|
|  | Autoclip 528 S        | Autoclip 530 SG  | Autoclip 550 SG   |
|  | 7250DE0               | 7250EL0  | 8250ES0   |
| Maksymalna zalecana powierzchnia koszonego obszaru                       |                       |  |   |
| Wydajność robocza ( -20%(*))   | m <sup>2</sup> (sq ') | <b>2600</b><br>(27976')  | <b>3200</b><br>(34432 ')  |
| <b>Właściwości techniczne</b>  |                       |  |   |
| Wymiary (Szerokość x Wysokość x Głębokość)                               | mm                    | <b>890x440x700</b>   |   |
| Waga robota wraz z akumulatorem  | kg                    | 15,3   | 16,2  |
| Wysokość ścinania (Min.-Max)   | mm (")                | <b>25-70</b> (0,99 - 2,76 ")   |   |
| Średnica ostrza  | mm (")                | <b>290</b> (11,42 ")   |   |
| Silniki  |                       | bezsztukowe  |   |
| Szybkość ostrza tnącego  | Obr. na min.          | 3000 przy konserwacji  |   |
| Prędkość przemieszczania   | <b>Metry/minutę</b>   | <b>30</b> (98.43 ')  |   |
| Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu (*)                 | %                     | 45% Dopuszczalne, w zależności od stanu powierzchni trawiastej i zainstalowanych akcesoriów.<br>Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu wynosi 35%. W warunkach równego trawnika.<br>20% W pobliżu zewnętrznego krańca trawnika lub kabla obwodowego. |   |
| Temperatura otoczenia przy pracy   | Max °C                | <b>ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max)</b><br><b>STACJA ŁADUJĄCA: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max)</b><br><b>ŁADOWARKA AKUMULATORA: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)</b>  |   |
| Poziom mocy zmierzonego akustycznej                                      | dB(A)                 | 66   |   |
| Klasa ochrony przed wodą   | IP                    | IP44   |   |
| <b>Właściwości elektryczne</b>   |                       |  |   |
| Ładowarka (dla akumulatorów litowych)                                    |                       | Mean Well<br>ELG-150-30ZCTE<br><br>Wejście:<br>100 - 240 V~; 2 A;<br>50/60 Hz; Klasa 1<br><br>Wyjście:<br>29.4 V ---; 5.0 A  | Mean Well<br>PB-360P-24KF<br><br>Wejście:<br>100-120 V~; 7 A;<br>200-240 V~; 3 A;<br>50/60Hz; Klasa 1<br><br>Wyjście:<br>29.4 V ---; 12.5 A |
| Typ akumulatora i ładowarki  |                       |  |   |
| Akumulator litowo-jonowy wielokrotnego ładowania (napięcia znamionowego) |                       | 25.9V 1x7.5Ah  | 25.9V 2x7.5Ah   |
| Ładowarka akumulatora  |                       | 29.4 Vcc - 5.0 A   | 29,4 Vcc - 12.5 A   |
| Czas trwania ładowania   | hh:mm                 | 2:30   | 3:00  |
| Średni czas pracy po całkowitym naładowaniu (*)                          | hh:mm                 | 3:30   | 7:00  |

(\*) W zależności od stanu trawy, powierzchni trawiastej oraz złożoności obszaru koszenia.



| Wyposażenie/akcesoria/funkcje   |       |                            |         |
|---|-------|----------------------------|---------|
| Zarządzane strefy, w tym strefa główna  |       | 8                          |         |
| Czujnik deszczu   |       | seryjny                    |         |
| Eco-Mode - Autoprogramowanie (patentowany)  |       | seryjny                    |         |
| Connect module (GPS, GPRS)  |       | niedostępny                | seryjny |
| Metoda powrotu do stacji ładującej  |       | "V-Meter" - "Za przewodem" |         |
| Maksymalna długość kabla obwodowego (orientacyjna, obliczona na podstawie regularnego obwodu) | m (') | 1000 (3280')               |         |

(\*) W zależności od stanu trawy, powierzchni trawiastej oraz złożoności obszaru koszenia.

## OGÓLNY OPIS URZĄDZENIA

Urządzeniem jest robot zaprojektowany i skonstruowany do automatycznego ścinania trawy w ogrodach i na trawnikach przydomowych o dowolnej porze dnia i nocy. Jest mały, kompaktowy, cichy i łatwy do przemieszczania.

W zależności od różnych właściwości powierzchni do koszenia, robot może zostać zaprogramowany do wykonywania pracy w większej ilości stref: jednej głównej i w strefach drugorzędnych (w zależności od specyfikacji różnych modeli).

Podczas pracy robot kosi obszar odgraniczony przez kabel obwodowy.

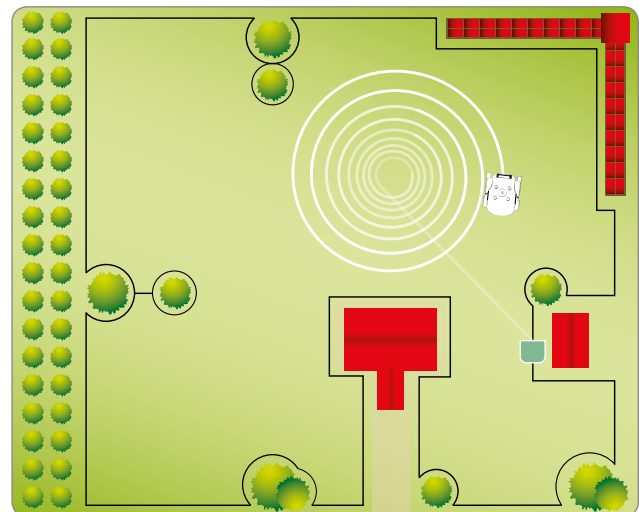
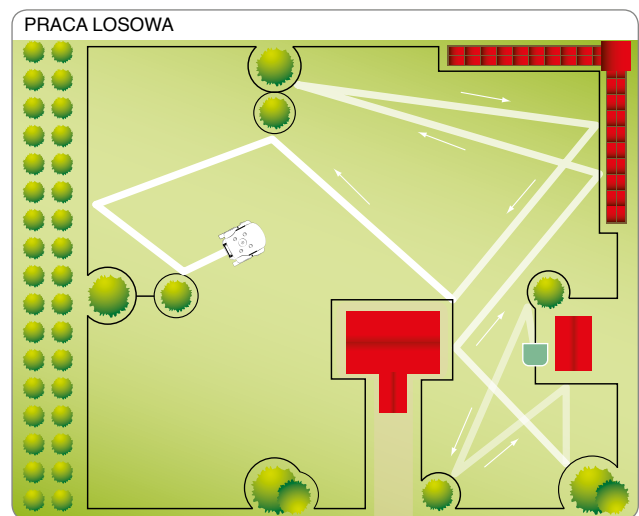
Gdy robot wykryje kabel obwodowy lub napotka na przeszkodę, zmienia swoją trasę w sposób losowy i ponownie rozpoczyna koszenie w nowym kierunku. Robot nie wykracza poza drut obwodowy na odległość większą, niż połowa jego długości.

W oparciu o swoją zasadę działania "losowo" robot automatycznie kosi cały odgraniczony obszar trawnika (patrz. rysunek).

Robot jest w stanie rozpoznać obecność wyższej i/lub bardziej gęstej trawy na obszarze ogrodu i uruchomić automatycznie, jeżeli uzna za konieczne, ruch spiralny w celu lepszego wykończenia ścinania trawnika. Ruch spiralny może być aktywowany również przez operatora poprzez naciśnięcie polecenia "ENTER" podczas gdy robot wykonuje ścinanie.

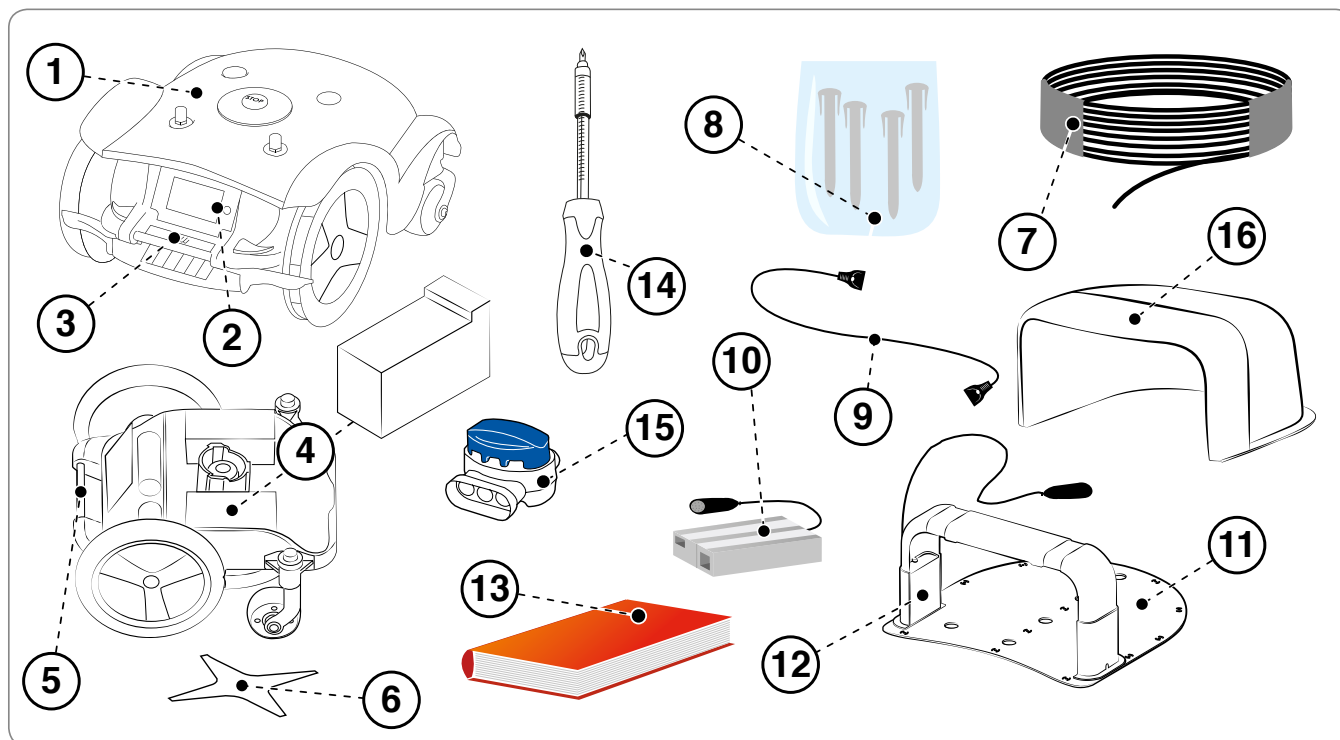
To jaką powierzchnię trawnika robot może skosić jest uzależnione od wielu czynników:

- modelu robota i rodzaju zainstalowanych akumulatorów;
- charakterystyki obszaru (nieregularne obwody, niejednorodna powierzchnia, podzielone obszary itp.);
- charakterystyki trawnika (rodzaj i wysokość trawy, wilgotność itp.);
- stanu ostrza tnącego (o skutecznym poziomie naostrzenia, nagromadzenia resztek trawy i kamienia osadowego, itp.).



## GŁÓWNE ELEMENTY

| MODEL  |                                       | Autoclip 528 S | Autoclip 530 SG | Autoclip 550 SG |
|--------|---------------------------------------|----------------|-----------------|-----------------|
|        |                                       | 7250DE0        | 7250ELO         | 8250ES0         |
| Wersja |                                       | A              | B               | B               |
| ①      | Robot                                 | ✓              | ✓               | ✓               |
| ②      | Klawiatura sterownicza                | ✓              | ✓               | ✓               |
| ③      | Czujnik deszczu                       | ✓              | ✓               | ✓               |
| ④      | Akumulator                            | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑤      | Uchwyt                                | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑥      | Ostrze tnące                          | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑦      | Zwój kabla obwodowego                 | 0              | 0               | 0               |
| ⑧      | Szpilki mocujące                      | 20             | 20              | 20              |
| ⑨      | Kabel zasilający do zasilacza         | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑩      | Zasilacz                              | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑪      | Stacja ładująca                       | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑫      | Przełącznik                           | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑬      | Instrukcja obsługi                    | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑭      | Klucz do regulacji wysokości ścinania | ✓              | ✓               | ✓               |
| ⑮      | Złącze do kabla obwodowego            | -              | -               | -               |
| ⑯      | Pokrywa stacji ładującej              | -              | ✓               | ✓               |



Robot jest dostarczony odpowiednio zapakowany. Przy rozpakowywaniu należy go wyjąć z ostrożnością i sprawdzić integralność części składowych.



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Przechowywać elementy z folii plastikowej oraz plastikowe pojemniki poza zasięgiem noworodków i małych dzieci. Niebezpieczeństwo uduszenia!**



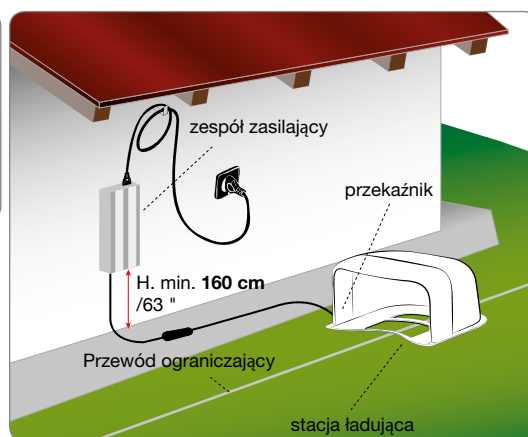
### Ważne

**Należy zachować materiał opakowaniowy do użycia w przyszłości.**

## PLANOWANIE INSTALACJI URZĄDZENIA

Instalacja robota nie jest trudna, ale wymaga pewnego minimalnego wstępnego planowania, aby określić najlepszy obszar do zainstalowania stacji ładującej, zasilacza i do wytyczenia trasy kabla obwodowego.

- Stacja ładująca musi zostać umiejscowiona na krawędzi trawnika, najlepiej w strefie o większych rozmiarach, i z której będzie łatwy dostęp do innych stref trawnika. Strefa w której zostanie umiejscowiona stacja ładująca będzie dalej zwana "Strefą Główną".



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Należy umieścić zasilacz w strefie niedostępnej dla dzieci. Na przykład na wysokości większej niż 160 cm (63 ").**



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Postępować w taki sposób, by dostęp do zasilacza miały tylko osoby upoważnione.**



### Środki ostrożności- Ostrzeżenie

**Podczas przyłączenia elektryczności konieczne jest, aby gniazdko prądu było ulokowane w pobliżu obszaru instalacji. Należy upewnić się, czy przyłączenie do sieci zasilającej spełnia wymogi obowiązujących w tej materii przepisów. Aby pracować w pełni bezpiecznie, należy upewnić się, czy instalacja elektryczna, do której jest podłączony zasilacz jest wyposażona w dobrze działający system uziemienia. Zamontowany obwód powinien być chroniony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie aktywacji nie przekraczającym 30 mA.**



### Ważne

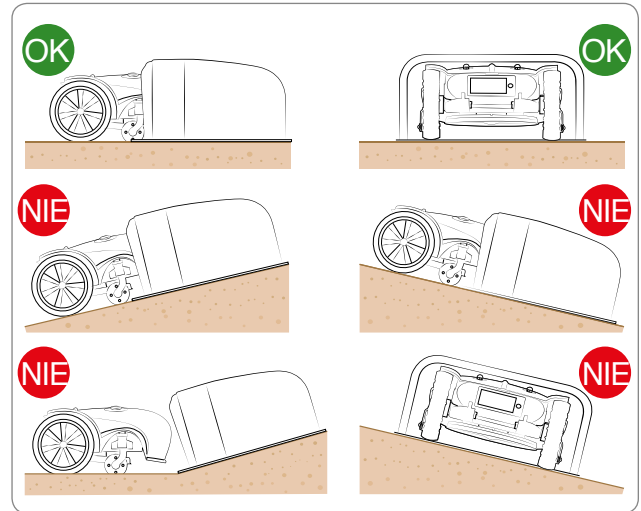
**Zaleca się zainstalowanie zespołu w szafce dla komponentów elektrycznych (do użytkowania pod dachem i na powietrzu), wyposażonej w zamykany na klucz zamek i dobrze wentylowanej, aby zachować właściwy obieg powietrza.**

- Po zakończeniu każdego cyklu pracy robot musi być w stanie łatwo odnaleźć stację ładującą, która posłuży jako punkt wyjścia dla nowego cyklu roboczego i do dotarcia do innych stref roboczych, dalej zwanych "Strefami drugorzędnymi".
- Należy umiejscowić stację ładującą przestrzegając poniższych zasad:
  - obszar musi być płaski;
  - grunt musi być zwarty i stabilny z dobrym odprowadzaniem wody;
  - najlepiej w strefie trawnika o największych wymiarach;
  - jeśli obecne są zraszacze, należy upewnić się, czy strumień wodny nie jest skierowany do wnętrza stacji ładującej;
  - wjazd do stacji ładującej musi być ulokowany jak pokazano na rysunku, tak aby robot mógł się do niej dostać podążając za kablem obwodowym w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara;
  - przed bazą musi znajdować się prosty obszar na długości 200 cm (78,74 ");
  - ewentualne metalowe pręty, krawężniki lub przegrody znajdujące się na trawniku w pobliżu bazy mogą spowodować zakłócenia sygnału. Umieścić bazę po innej stronie ogrodu lub oddalić bazę od metalowych przegród lub prętów. W celu uzyskania dalszych informacji prosimy o zwrócenie się do Serwisu Obsługi producenta lub do jednego z autoryzowanych centrów serwisowych.

- Stacja ładująca musi być dobrze przytwierdzona do podłoża. Aby zapobiec powstawaniu małego wzdórka z przodu stacji, umieść kawałek imitacji trawy przy wjeździe do niej jako środek zapobiegawczy. Innym rozwiązaniem jest usunięcie części powierzchni trawiastej i zainstalowanie podstawy na poziomej trawie.
- Stacja ładująca musi być przyłączona do zasilacza poprzez przewód, który musi przebiegać z dala od stacji ładującej po zewnętrznej stronie obszaru ścinania.

- Umieścić zasilacz przestrzegając następujących zasad:

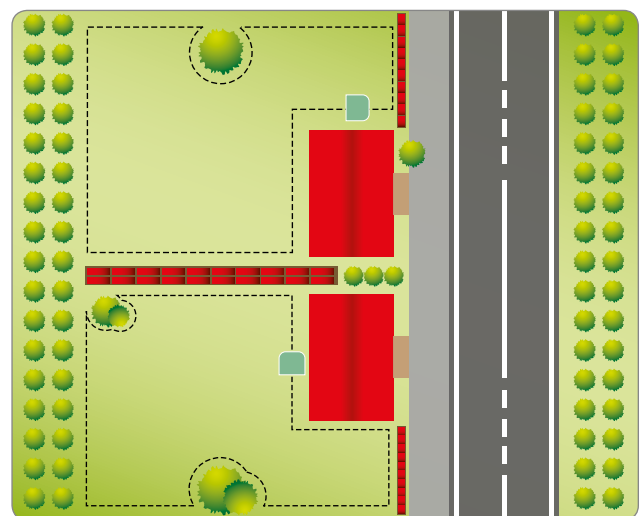
- w napowietrzonej strefie i z dala od działania czynników atmosferycznych oraz w miejscu nie wystawionym na bezpośrednie działanie promieni słonecznych;
- najlepiej w budynku mieszkalnym, garażu lub składziku;
- jeżeli zostanie on umiejscowiony na zewnątrz, nie może być wystawiony na bezpośrednie działanie promieni słonecznych i wody: należy zatem zabezpieczyć go wewnątrz wentylowanej skrzyni. Nie może on być umiejscowiony bezpośrednio na gruncie lub w wilgotnym środowisku;
- umieścić go poza trawnikiem, nie w strefie trawnika;
- rozciągnąć nadmiar kabla, który dochodzi od stacji ładującej do zasilacza. Nie skracać, ani nie przedłużać kabla.



- Odcinek kabla na wejściu musi być prostoliniowy i wyosiowany prostopadle w stosunku do stacji ładującej na przynajmniej 200 cm (78,74 "), a odcinek na wyjściu musi być oddalony od stacji ładującej; pozwala to robotowi na prawidłowe wejście.



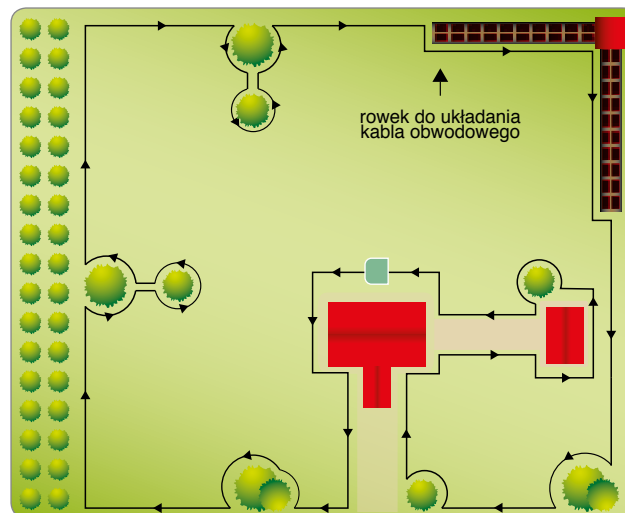
W przypadku zainstalowania robota w pobliżu strefy, w której został zainstalowany inny robot (identyczny lub innego producenta), w fazie instalacji trzeba będzie dokonać modyfikacji przełącznika i odbiornika w taki sposób, by częstotliwości na których pracują oba roboty nie przeszkadzały sobie wzajemnie. W takim przypadku należy zwrócić się do najbliższego centrum serwisowego.



## OKREŚLENIE TRASY KABLA OBWODOWEGO

Przed przystąpieniem do układania kabla obwodowego należy skontrolować całą powierzchnię trawnika. Oszacować ewentualne zmiany, które należy wprowadzić na powierzchni trawiastej lub środki ostrożności, które należy zastosować podczas układania kabla obwodowego w celu lepszego funkcjonowania robota.

1. Należy oszacować jaka metoda powrotu do stacji ładującej jest preferowana, posługując się zaleceniami zawartymi w rozdziale "METODA POWRÓTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ".
2. Należy oszacować, o ile to jest potrzebne, szczególnie umieszczenie kabla obwodowego zgodnie z zaleceniami opisanymi w rozdziale "PRZYGOTOWANIE SZYBKIEGO POWRÓTU ROBOTA DO STACJI ŁADUJĄCEJ".
3. Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy.
4. Instalacja kabla obwodowego.
5. Instalacja stacji ładującej i zasilacza. W fazie układania kabla obwodowego należy przestrzegać kierunku instalacji (w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara) i kierunku obrotu dookoła kwietnika (w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara). Zgodnie z tym co zostało wskazane na rysunku.



## METODA POWRÓTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Robot może powrócić do stacji ładującej na dwa sposoby, w zależności od konfiguracji menu użytkownika pod pozycją "Ustawienia – Powrót do bazy". Należy zastosować metodę "Po kablu" tylko w przypadkach, gdy wewnątrz ogrodu znajduje się dużo przeszkód oraz w pobliżu kabla obwodowego (mniej niż 2M.). We wszystkich innych przypadkach w celu szybszego powrotu do stacji ładującej jest preferowane stosowanie metody "V-Meter".

**"Po kablu"**. Ta metoda powrotu do stacji wskazuje robotowi przemieszczanie się po kablu obwodowym, z umiejscowieniem kół nad tymże kablem. Jeżeli zostanie aktywowana ta metoda nie jest potrzebne przygotowanie ("Przywołania po kablu"), tak jak zostało to opisane poniżej.

**"V-Meter"**. Po ustawieniu tej metody powrotu do stacji ładującej, robot będzie przemieszczał się wzdłuż kabla obwodowego w orientacyjnej odległości, która waha się od kilku cm do 1M. (3.2"), od czasu do czasu dotykając go, szczególnie na odcinkach nieprostoliniowych, do momentu dopóki nie rozpozna sygnał emitowany przez stację ładowania umożliwi robotowi bezpośredni powrót do stacji, kierując się po kablu.

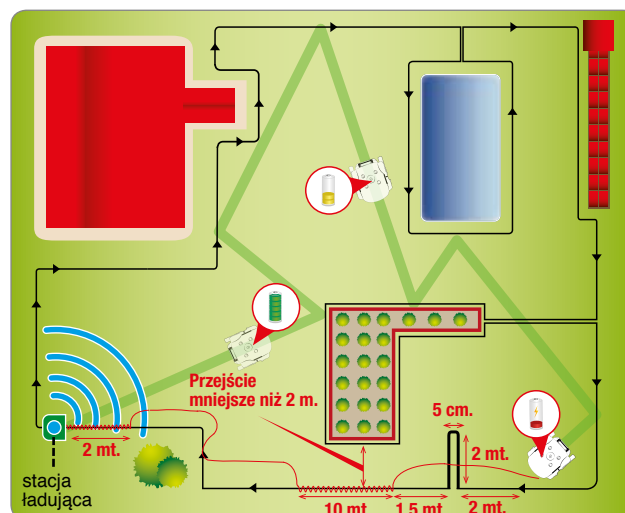
W przypadku obecności wąskich przejść lub skosu do szybkiego powrotu do stacji ładującej, należy ułożyć kabel w specjalny sposób zwany "Przywołanie po kablu".

Jak tylko zostanie rozpoznane "Przywołanie", robot będzie postępował za kablem obwodowym z małą prędkością i z większą precyzją na około 10 m. (33'), po to, by następnie powrócić do bazy z wykorzystaniem metody "V-Meter", o ile nie napotka stacji ładującej lub nie będzie zmuszony wykonać szybkiego powrotu.

Należy zastosować się do następujących zasad instalacji "Przywołania":

- "przywołanie" jest kawałkiem przewodu, który jest rozciągnięty w ogrodzie na długości 2 m. (6,6"), i w odległości 5 cm. (1,96") pomiędzy kablami;
- "przywołanie" musi być umiejscowione na odcinku przed wąskimi przejściami mniejszymi niż 2 M. (6,6 stopy);
- "przywołanie" musi być umiejscowione na odcinku przed "Szybkimi powrotami".

**NB: Jeżeli robot nie może napotkać stacji ładującej w pewnym przedziale czasowym, będzie postępował za kablem obwodowym w trybie "Po kablu".**



## PRZYGOTOWANIE SZYBKIEGO POWROTU ROBOTA DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Szybki powrót jest szczególnym ułożeniem kabla obwodowego pozwalającym robotowi na skrócenie przejazdu powrotnego do stacji ładującej. Należy zastosować ten szczególny sposób ułożenia kabla tylko w ogródkach, w których szybki powrót prowadzi do rzeczywistego skrócenia przejazdu i przy długości obwodu orientacyjnie większej niż 200 m.

W celu zainstalowania szybkiego powrotu, należy umieścić kabel obwodowy w terenie, w taki sposób, by utworzyć trójkąt o jednym boku o długości **50 cm** (19,7 ") i dwóch bokach kabla obwodowego, każdy o długości **40 cm** (15,75 "), tak jak zostało wskazane na rysunku.

Robot powracając do stacji ładującej z kołami umiejscowionymi nad kablem, kiedy wykrywa ten szczególny kształt trójkąta, przerywa bieg, obraca się orientacyjnie o 90° w stronę wnętrza ogrodu i wznawia bieg w nowym kierunku, dopóki nie napotka kabla obwodowego na przeciwnym boku.

Należy wykonać przygotowanie szybkiego powrotu w miejscu bezpośrednio poprzedzonym przez kabel prostoliniowy o długości przynajmniej **200 cm** (78,74 "), i za którym będzie postępował kabel prostoliniowy o długości przynajmniej **150 cm** (59,05 ").

Przygotowanie szybkiego powrotu nie będzie mogło być wykonane wzdłuż odcinka prostoliniowego bezpośrednio poprzedzającego stację ładującą, lub w pobliżu przeszkód. Należy sprawdzić, czy wzdłuż trajektorii powrotnej nie występują przeszkody, które mogłyby utrudnić szybki powrót.

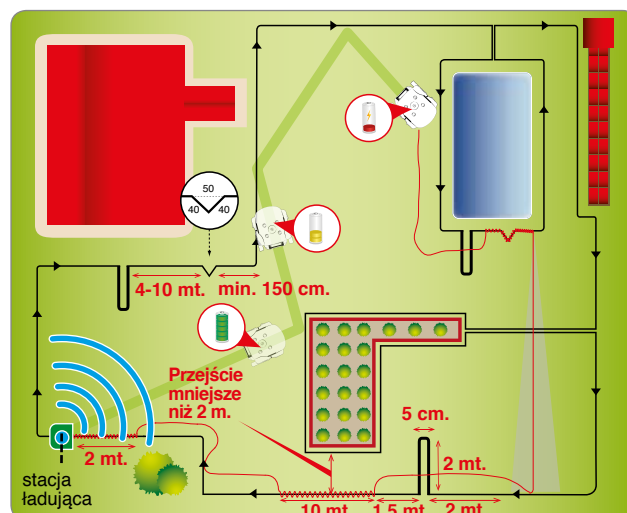
Przygotowanie nie może się odbywać na powierzchniach o zbyt dużym nachyleniu, aby umożliwić robotowi łatwe rozpoznanie. Maksymalne nachylenie zależy w znacznym stopniu od stanu terenu; zaleca się nieprzekraczanie nachylenia 20%.



### Ważne

**Przygotowanie szybkiego powrotu umiejscowionego w nieprawidłowym miejscu mogłoby nie pozwolić robotowi na szybki powrót do stacji ładującej. Kiedy robot przejeżdża obwód, by dotrzeć do drugorzędnej strefy, nie wykrywa przygotowania do szybkiego powrotu.**

Na ilustracji są wskazane zalecenia niezbędne do prawidłowej instalacji i przygotowania robota do szybkiego powrotu.



## Przygotowanie trawnika do koszenia

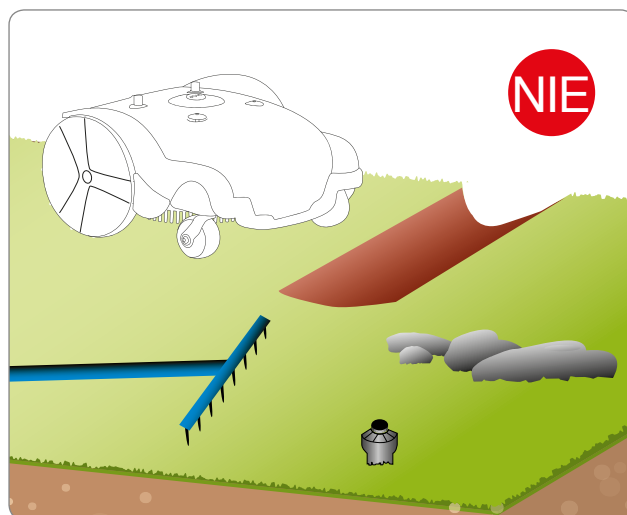
1. Należy sprawdzić, czy trawnik do koszenia jest jednorodny i nie ma w nim żadnych dziur, nie ma na nim kamieni, ani innych przeszkód. W przeciwnym razie należy wykonać niezbędne czynności przygotowujące trawnik. Jeśli nie byłoby możliwe usunięcie pewnych przeszkód, jest konieczne prawidłowe odgraniczenie odpowiednich stref przy pomocy kabla obwodowego.
2. Robot może kosić powierzchnie wewnątrz strefy roboczej o maksymalnym nachyleniu 45% (45 cm na metr długości) w przypadku regularnego, suchego trawnika, gdzie nie występuje ryzyko ślizgania się kół i w zależności od zainstalowanych akcesoriów. W pozostałych przypadkach, należy przestrzegać nachylenia 35%.

Kabel obwodowy musi być ułożony na terenie o nachyleniu nieprzekraczającym 20% (20 cm na metr długości) pamiętając, że, podczas powrotu na stanowisko ładowania, robot wymaga większej przyczepności. W związku z tym, należy uważnie kontrolować stan terenu i przestrzegać limitów.

Jeżeli kabel obwodowy znajduje się na powierzchniach o nachyleniu przekraczającym 20%, robot może się od niego oddalić w celu łatwiejszego przemieszczania, ponieważ nie jest w stanie przejść przez wąskie przejścia i rozpoznać udogodnień umożliwiających szybki powrót.

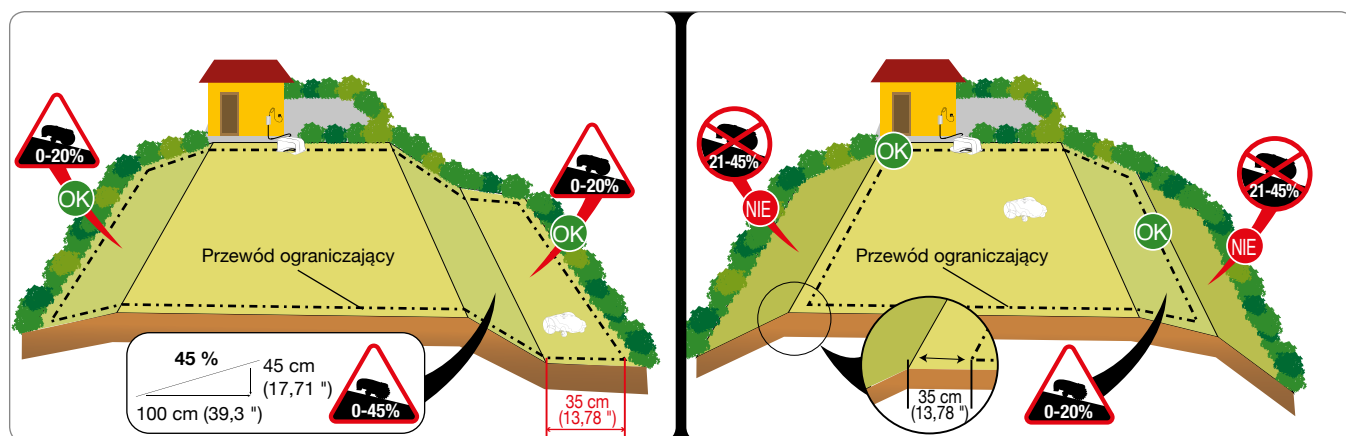
Nachylenie terenu nie może wzrastać na odcinku przynajmniej 35 cm, zarówno w kierunku na zewnątrz, jak i do wewnątrz kabla obwodowego. W przypadku nieprzestrzegania tych zaleceń może się zdarzyć, że w czasie normalnej pracy na nachylonym terenie, koła robota poślizgną się w chwili wykrycia kabla, i wyjdą ze strefy pracy.

W przypadku obecności przeszkód na terenach o nachyleniu znajdującym się w pobliżu limitów opisanych powyżej, konieczne jest wyrównanie gruntu na odcinku wynoszącym co najmniej 35 cm po stronie znajdującej się przed przeszkodą, aby zmniejszyć nachylenie.



### Ważne

**Obszary, które mają większe nachylenie niż to dopuszczalne, nie mogą być koszone przez robota. Należy więc umiejscowić kabel obwodowy przed nachyleniem, wyłączając z koszenia ten obszar trawnika.**



## Odgraniczanie strefy pracy

- Należy skontrolować całą powierzchnię trawnika i oszacować, czy będzie potrzebne podzielenie go na kilka oddzielnych stref roboczych, zgodnie z kryteriami, które zostaną opisane poniżej. Przed rozpoczęciem czynności związanych z instalacją kabla obwodowego, dla ich uproszczenia i łatwiejszego wykonania, doradza się skontrolowanie całej trasy. Na ilustracji został przedstawiony trawnik z rowkiem do ułożenia kabla obwodowego.

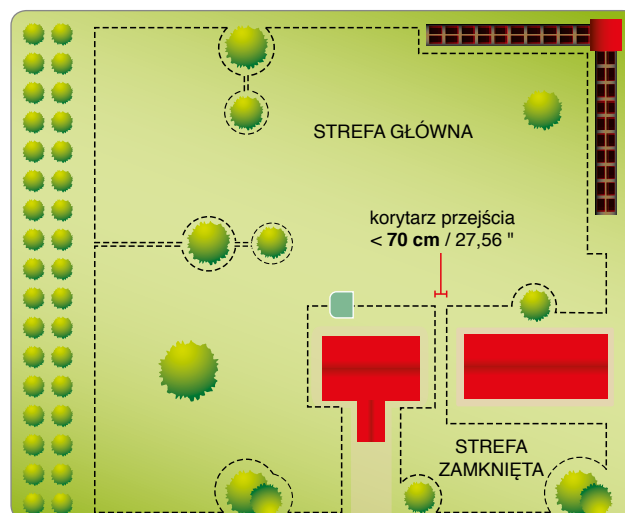
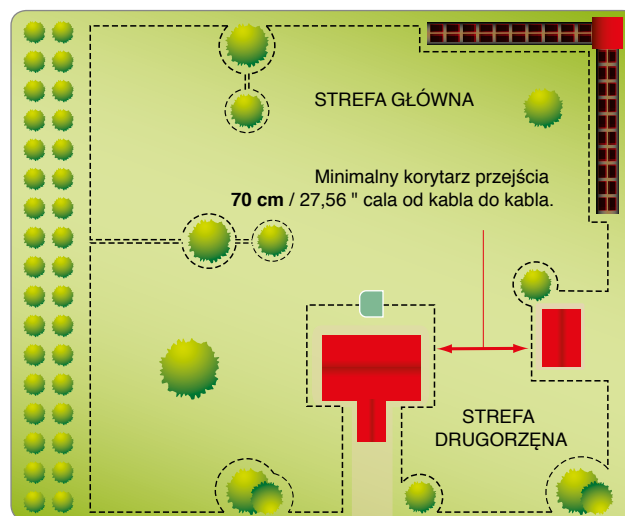
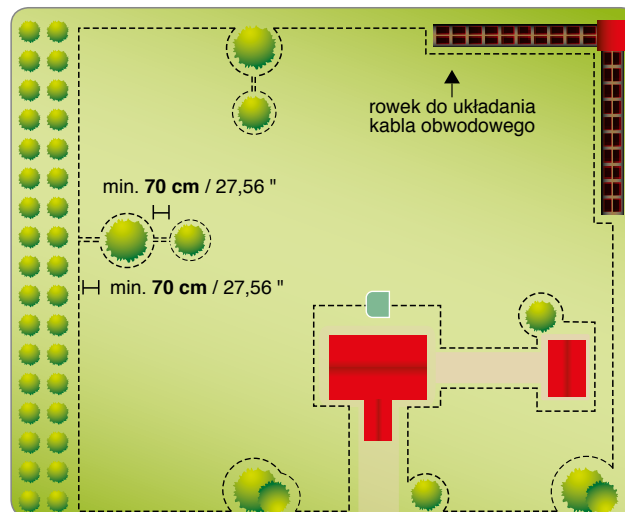
Podczas instalacji urządzenia należy określić ewentualne strefy drugorzędne i ewentualne strefy zamknięte. Strefa drugorzędna jest rozumiana jako część trawnika połączona z głównym trawnikiem za pomocą przewężenia drogi, do której trudno dotrzeć na zasadzie przypadkowego ruchu wykonanego przez robota. Dostęp do strefy powinien być osiągalny bez schodków i różnic poziomów przekraczających dopuszczalne wielkości. To, czy strefa zostanie określona jako "strefa drugorzędna", zależy również od wielkości strefy pierwotnej. Im większa jest strefa pierwotna, tym trudniej jest dotrzeć do wąskich przejść. Jedynymi słowy przejście mniejsze niż **200 cm** (78,74 ") należy uznać za strefę drugorzędną. Ilość stref drugorzędnych zarządzanych przez robota jest uzależniona od właściwości technicznych modelu ("Patrz Dane Techniczne").

Minimalne dopuszczalne przejście od kabla do kabla obwodowego wynosi **70 cm** (27,56 "). Kabel obwodowy musi zostać ułożony w pewnej odległości, która zostanie dalej wskazana, od ewentualnych obiektów zewnętrznych w stosunku do trawnika, jedynymi słowy całkowite przejście, całkowite przejście, które musimy mieć do dyspozycji musi mieć szerokość **140 cm** (55,12 "), jeśli po obu stronach znajduje się murek czy żywopłot.

W przypadku gdyby to przejście było bardzo długie, preferowana szerokość pomiędzy kablami obwodowymi powinna wynosić 70 cm (27,56 ").

Podczas programowania jest konieczne skonfigurowanie wymiarów stref drugorzędnych w wartościach procentowych w stosunku do trawnika i kierunku jak najszybszego ich osiągnięcia (Kierunek zgodny z ruchem wskazówek zegara / Kierunek przeciwny do ruchu wskazówek zegara), oprócz potrzebnych ilości kabla niezbędnego do dotarcia do drugorzędnej strefy. Patrz "Tryb programowania".

W przypadku gdyby minimalne, wyżej opisane wymogi nie zostały spełnione, czyli gdyby strefa została oddzielona przez schodek, przez różnicę poziomów przekraczającą dopuszczalne dla robota wielkości, lub przez przejście (korytarz) o szerokości mniejszej niż **70 cm** (27,56 ") od przewodu do kabla obwodowego, taką strefę trawnika należy uznać za "Strefę zamkniętą". W celu instalacji "Zamkniętej strefy" należy ułożyć odcinek prowadzący i powrotny kabla obwodowego na tej samej trasie w odległości mniejszej niż **1 cm** (0,40 "). W tym przypadku robot nie będzie w stanie dotrzeć do strefy samodzielnie, dlatego też będzie ona zarządzana zgodnie z tym, jak zostało opisane w rozdziale "Zarządzanie zamkniętymi strefami". Zarządzanie "Zamkniętymi strefami" zmniejsza ilość metrów kwadratowych obsługiwanych samodzielnie przez robota.



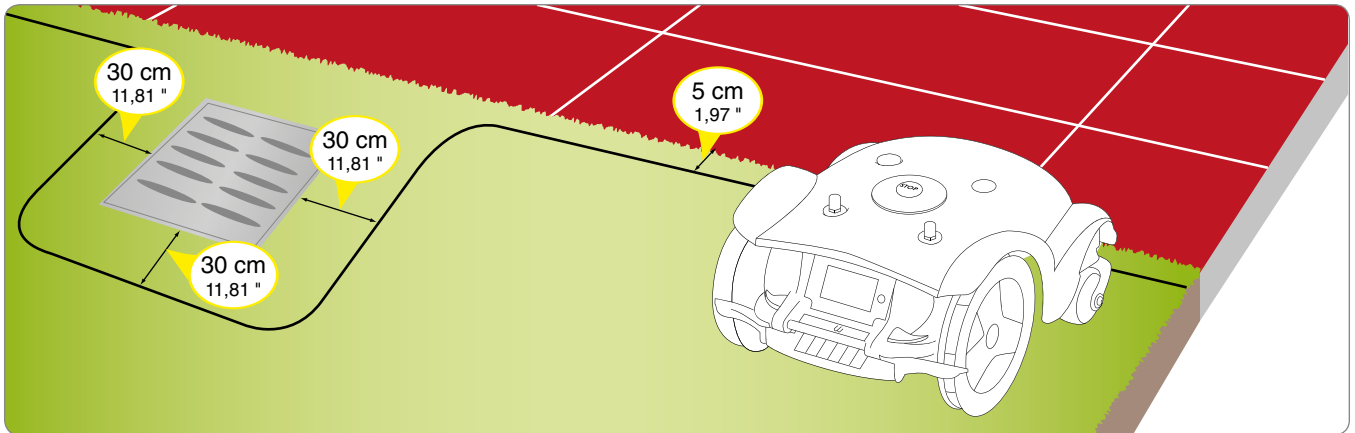


4. Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się chodnik lub alejka, znajdujące się na tym samym poziomie co trawnik, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości do 5 cm (1,96 ") od krawężnika chodnika. Robot lekko wyjdzie poza trawnik i cała trawa zostanie skoszona. Jeżeli chodnik jest metalowy, lub gdy w strefie znajduje się metalowa pokrywa włazu, podest prysznicowy lub kable elektryczne, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości przynajmniej 30 cm (11,81") w celu uniknięcia nieprawidłowego działania robota i zakłóceń na kablu obwodowym.

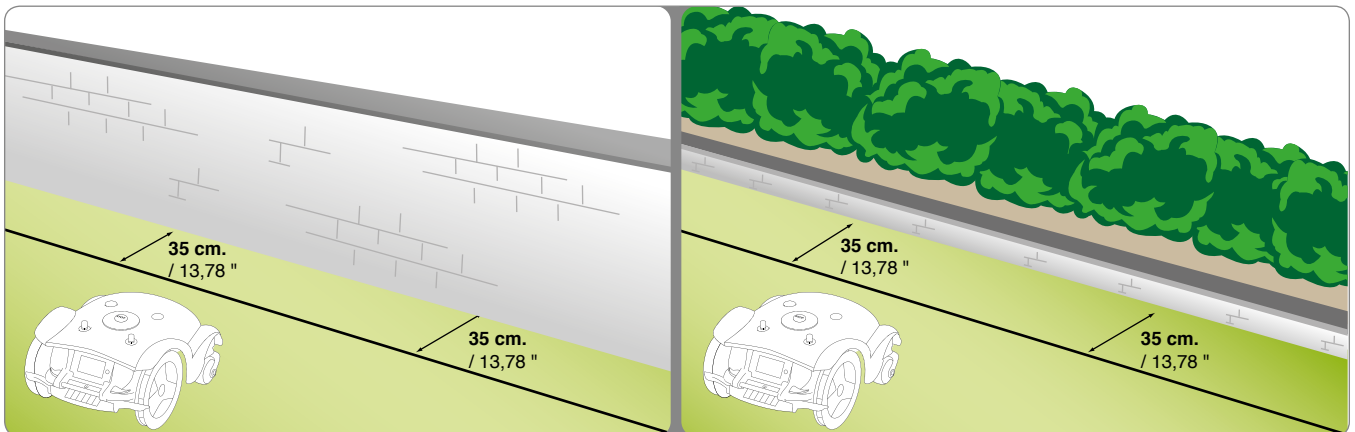


### Ważne

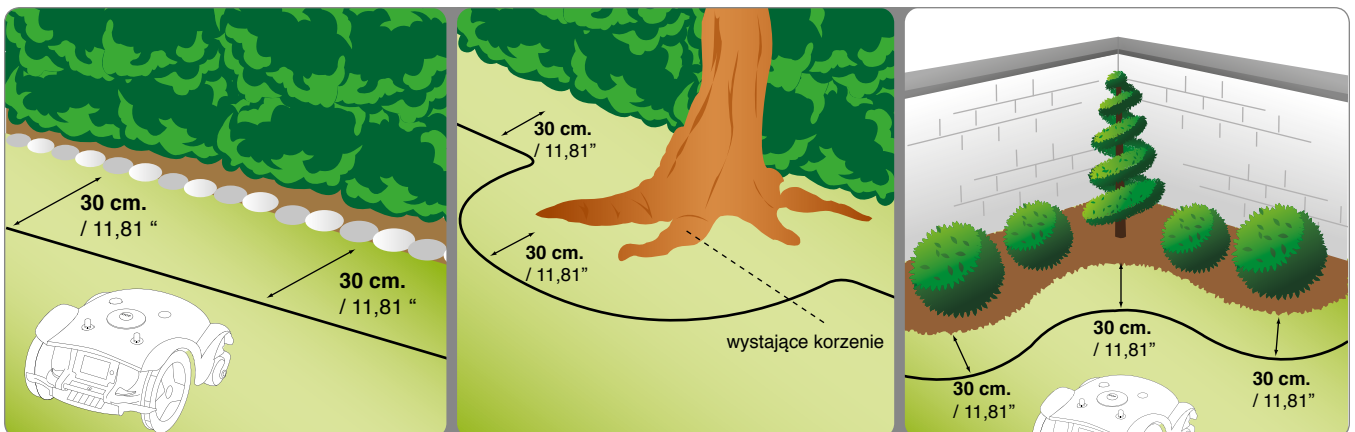
**Na ilustracji zostały pokazane przykłady wewnętrznych i zewnętrznych elementów prawidłowej strefy pracy i odległości, które muszą być przestrzegane podczas układania kabla obwodowego. Należy odgraniczyć wszystkie elementy metalowe lub wykonane z innych metali (pokrywy włazów, podłączenia elektryczne, itp.) w celu uniknięcia zakłóceń na kablu obwodowym.**



Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się przeszkoda, np. krawężnik, ściana lub murek, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 35 cm (13,78 ") od przeszkody; jeżeli chcemy uniknąć kolizji robota, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 40 cm (15,75 "). Ewentualne wykoszenie trawy w miejscu z osłoniętą krawędzią, gdzie nie będzie operował robot, może zostać wykończony przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów.



Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się kwietnik, ogrodzenie lub drzewo z wystającymi korzeniami, mały rowek o szer. 2-3 cm lub mały krawężnik o szer. 2-3 cm, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości przynajmniej 30 cm (11,81 ") w celu uniknięcia ich uszkodzenia przez robota lub po to, by robot nie został uszkodzony przez znajdujące się przeszkody. Ewentualne wykoszenie trawy na obszarze, gdzie nie będzie operował robot, może zostać wykończony przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów.

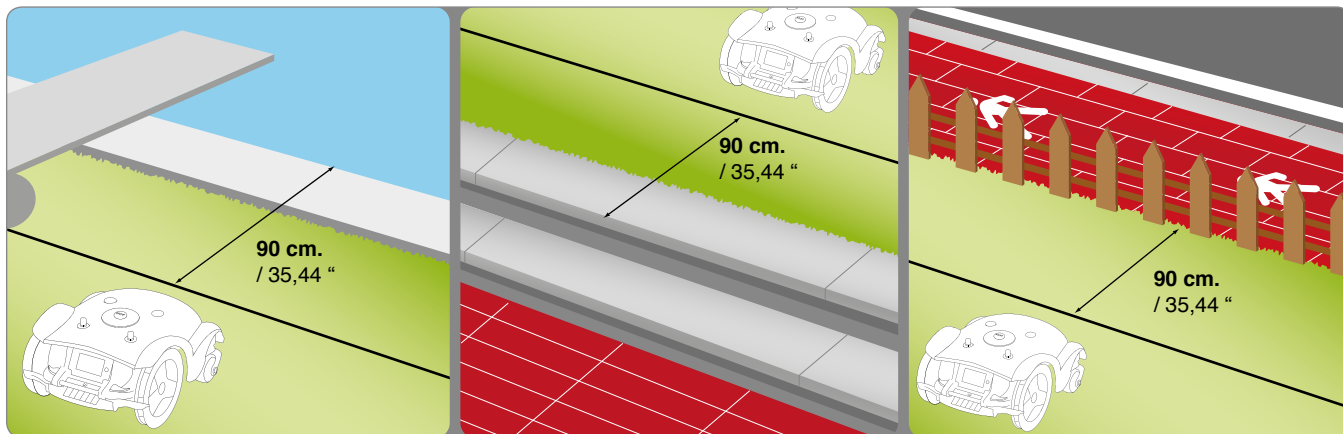


Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się basen, oczko wodne, urwisko, dół, schodek lub droga publiczna, które nie są chronione lub chronione łatwym do sforsowania ogrodzeniem, zamontować przewód obwodowy na wysokości co najmniej 90 cm (35,43"). Aby zamontować przewód obwodowy możliwie jak najbliżej krawędzi strefy cięcia, jeżeli jest to obszar publiczny, zamontować trudne do sforsowania ogrodzenie, a w pozostałych przypadkach ogrodzenie o wysokości co najmniej 15 cm. Umożliwi to przeprowadzenie przewodu obwodowego z przestrzeganiem odległości zalecanych w poprzednich punktach.



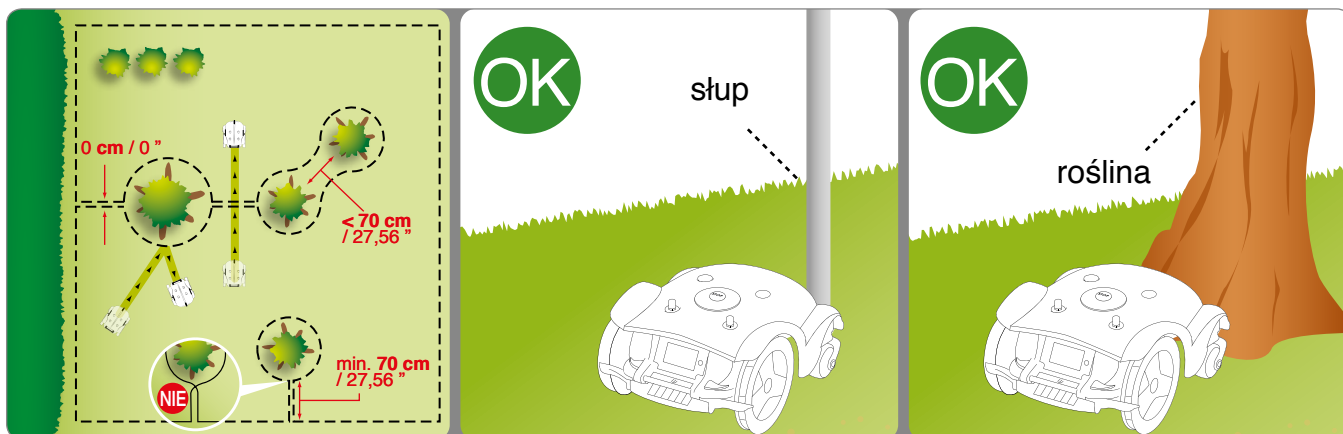
### Ważne

**Rygorystyczne przestrzeganie odległości i nachyleń zamieszczonych w specyfikacjach zapewnia optymalną instalację i dobre funkcjonowanie robota. Gdyby występowały nachylenia lub śliski teren, należy zwiększyć odległość o przynajmniej 30 cm. / 11,81".**



Jeżeli wewnątrz strefy pracy znajdują się przeszkody wytrzymałe na uderzenia, takie jak na przykład drzewa, krzewy lub słupy, które nie mają ostrych krawędzi, nie ma potrzeby ich odgraniczania. Robot uderzy w przeszkodę i zmieni kierunek. Jeżeli chcemy, by robot nie uderzał w przeszkody i dla jego bezpiecznej i cichszej pracy, zaleca się odgraniczenie wszystkich nieruchomych przeszkód. Przeszkody lekko pochylone, takie jak wazon z kwiatami, kamienie lub drzewa z wystającymi korzeniami, muszą zostać odgraniczone w celu uniknięcia ewentualnych uszkodzeń ostrza tnącego i uszkodzeń wywołanych przez same przeszkody. W celu odgraniczenia przeszkody, wychodząc z najbardziej zewnętrznego punktu obwodu, jak najbliższego w stosunku do obiektu, który ma być odgraniczony, należy ułożyć kabel obwodowy aż do przeszkody, owinąć go, zachowując prawidłowe odległości opisane w poprzednich punktach i znów poprowadzić kabel wzdłuż poprzedniej trasy. Ułożyć kabel prowadzący i powrotny, tak by zachodziły na siebie pod nitem, w tym przypadku robot wyjdzie poza granicę kabla obwodowego. Dla prawidłowej pracy robota minimalna długość kabla obwodowego zachodzącego na siebie musi wynosić 70 cm (27,56"), co pozwoli robotowi na prawidłowe przemieszczanie się.

PL



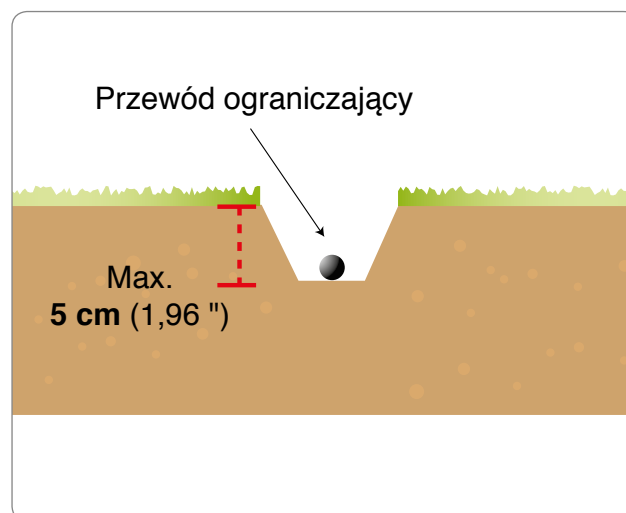
## INSTALACJA KABLA OBWODOWEGO

Kabel obwodowy może być zakopany w ziemi lub poprowadzony na gruncie. W przypadku, gdy ma się do dyspozycji maszynę do układania kabla, jest preferowane zakopanie go w ziemi, co zapewni większe zabezpieczenie tegoż kabla. W przeciwnym wypadku należy poprowadzić kabel po gruncie, stosując odpowiednie nity, tak jak opisano poniżej.



### Ważne

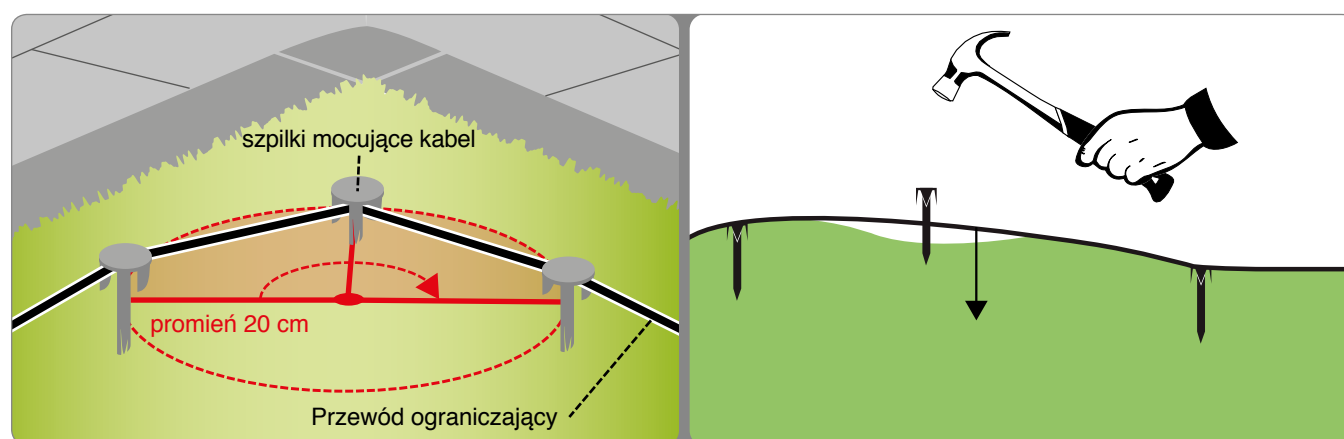
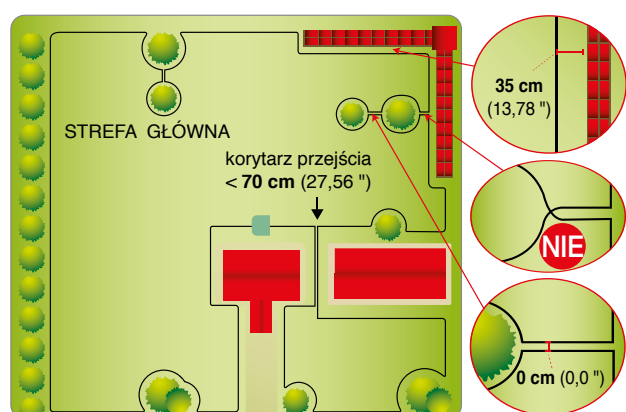
**Należy rozpocząć układanie kabla obwodowego od strefy instalacji stacji ładującej i pozostawić kilka metrów więcej, by potem przyciąć go na wymiar w końcowej fazie przyłączenia do zespołu.**



### Kabel układany na gruncie

Skosić bardzo nisko trawę przy pomocy podkaszarki krawędziowej lub przycinarki do żywopłotów wzdłuż całej trasy, na której zostanie ułożony kabel. W ten sposób będzie łatwiej ułożyć kabel mający styczność z gruntem i uniknąć przecięcia kabla lub uszkodzenia jego izolacji przez ostrze tnące.

- Umieścić kabel w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara wzdłuż całej trasy i przymocować go przy pomocy odpowiednich nitów rozmieszczonych w odległości około 100 cm (39,37 "). Kabel musi stykać się z terenem. Pozwoli to na uniknięcie uszkodzenia kabla przez robota zanim trawa urośnie i przykryje kabel.
  - W fazie układania kabla obwodowego należy przestrzegać kierunku obrotu dookoła kwiatników, który musi odbywać się w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara.
  - Na odcinkach nieprostoliniowych należy przymocować kabel, tak aby nie ulegał on skrzywieniu, i aby jego krzywizna była prawidłowa (promień 20 cm).



### Kabel zakopany w ziemi

- Wykopać w terenie regularny rowek (około 2÷3 cm (0,787÷ 1,181")).
- Umieścić kabel w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, wzdłuż całej trasy na głębokości kilku centymetrów. Nie zakopywać kabla na głębokości powyżej 5 cm, aby nie zmniejszyć jakości i intensywności sygnału przechwytywanego przez robota.
- Podczas układania kabla, o ile to jest potrzebne, należy unieruchomić go w paru punktach przy pomocy odpowiednich nitów, po to by utrzymać go w odpowiednim położeniu podczas przykrywania go ziemią.
- Ponownie przykryć cały kabel ziemią i sprawić, by pozostał napięty w ziemi.

Łączenie kabla obwodowego.

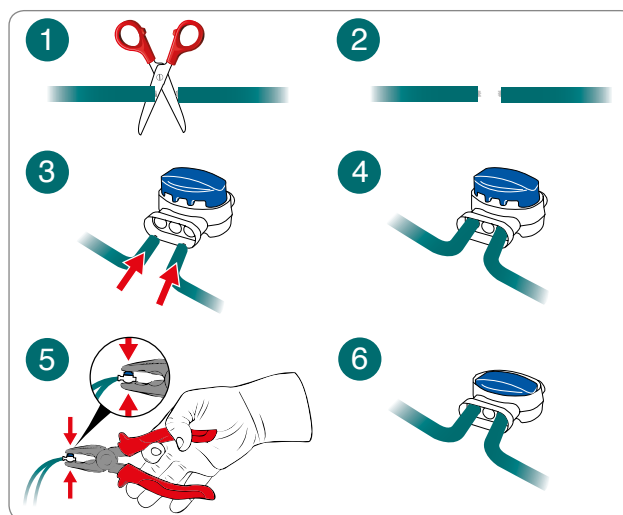
Gdy dla zakończenia instalacji jest potrzebny drugi kabel obwodowy stosować wyłącznie złącze oryginalne.

Wsunąć wszystkie końcówki kabla do złącza i sprawdzić, czy kable zostały całkowicie włożone do złącza tak, aby ich końcówki były widoczne po drugiej stronie. Przy użyciu kleszczy nacisnąć do oporu przycisk znajdujący się na górnej stronie.



### Ważne

- Stosować wyłącznie złącza oryginalne, które gwarantują bezpieczne i wodoszczelne połączenie elektryczne.
- Nie stosować taśmy izolacyjnej ani innych połączeń, które nie zapewniają prawidłowego połączenia (końcówki kablowe, zaciski), ponieważ wilgoć gleby po pewnym czasie doprowadza do oksydacji i uszkodzenia kabla obwodowego.



## INSTALACJA STACJI ŁADUJĄCEJ I ZASILACZA



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

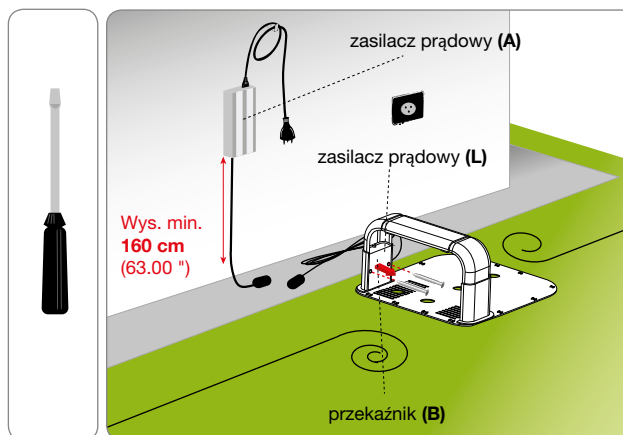
Przed wykonaniem jakiegokolwiek czynności należy odłączyć zasilanie elektryczne ogólne.

Należy umiejscowić zasilacz w strefie niedostępnej dla dzieci. Na przykład na wysokości wyższej niż 160 cm. (63.00").

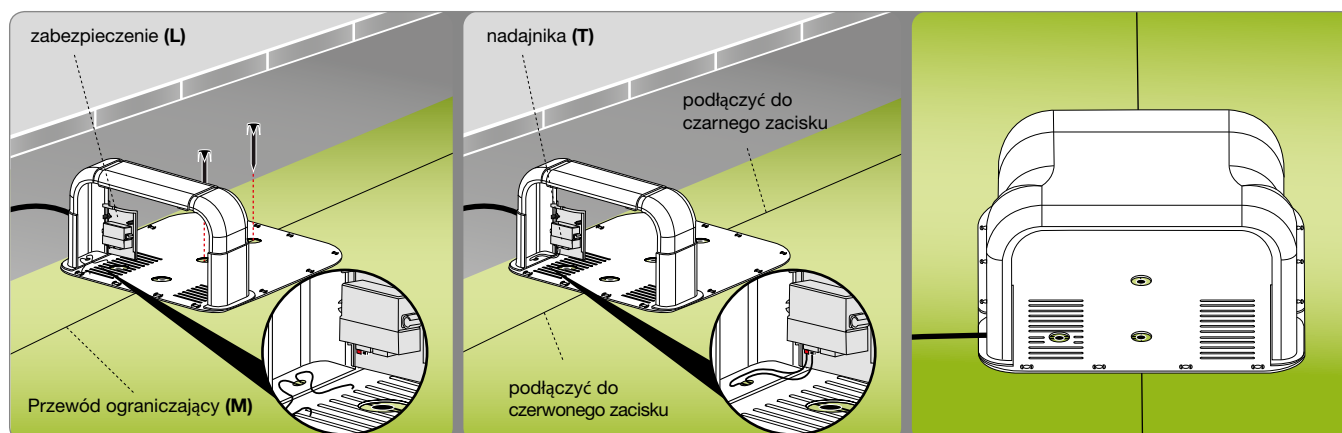
Kabel prowadzący do stacji ładowania nie może być skracany lub wydłużany. Nadmierną ilość kabla należy nawinąć w formie 8, jak to zostało pokazane na rysunku.

Drut obwodowy użyty do montażu nie może znajdować się na wysokości mniejszej, niż 50 m. Skontaktować się z najbliższym centrum serwisowym.

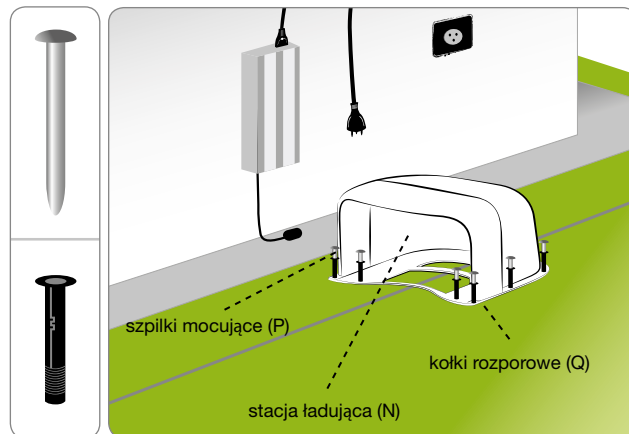
1. Zdemontować zabezpieczenie (L).
2. Umieścić bazę we wcześniej określonej strefie.
3. Wprowadzić kabel obwodowy (m) wzdłuż szyn w stacji ładowanej. Uciąć nadmierną ilość drutu w odległości ok. 5 cm ponad łącznikami.
4. Podłączyć przewód wejściowy u podstawy czerwonego zacisku nadajnika (T). Podłączyć przewód wyjściowy u podstawy czarnego zacisku.



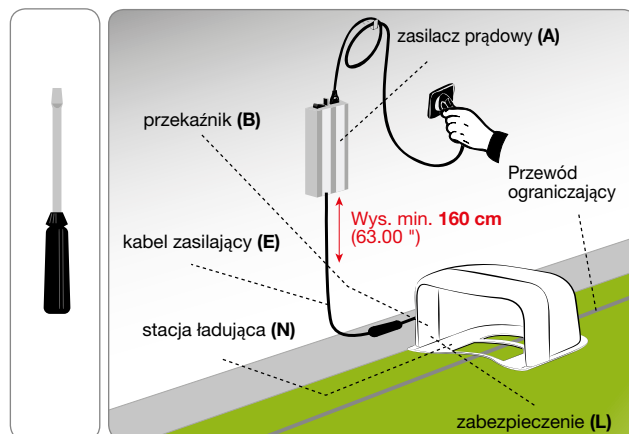
### Zaciski można wykorzystywać wyłącznie do podłączenia oryginalnego drutu obwodowego.



5. Przymocować bazę (N) do gruntu za pomocą odpowiednich nitów (P). Jeżeli to jest konieczne, przymocować bazę za pomocą kołków rozporowych (Q).



6. Zainstalować zasilacz (A).
7. Przyłączyć kabel zasilający (E) stacji ładującej (N) do zasilacza (A).
8. Włożyć wtyczkę zasilacza (A) do gniazda elektrycznego.
9. Jeżeli dioda LED przekaźnika miga, podłączenie jest prawidłowe. W przeciwnym wypadku należy zidentyfikować nieprawidłowość (patrz "Wyszukiwanie uszkodzeń").
10. Zamontować zabezpieczenie (L).



## ZALECENIA DOTYCZĄCE REGULACJI



## Ważne

Użytkownik musi wykonywać regulacje zgodnie z procedurami opisanymi w instrukcji obsługi. Nie należy wykonywać jakichkolwiek regulacji, o ile nie są wyraźnie wskazane w instrukcji obsługi. Wszelkie regulacje specjalne, nie wskazane wyraźnie w instrukcji obsługi, mogą być przeprowadzane jedynie przez personel z Autoryzowanych Centrów Serwisowych Producenta.

## REGULACJA WYSOKOŚCI ŚCINANIA

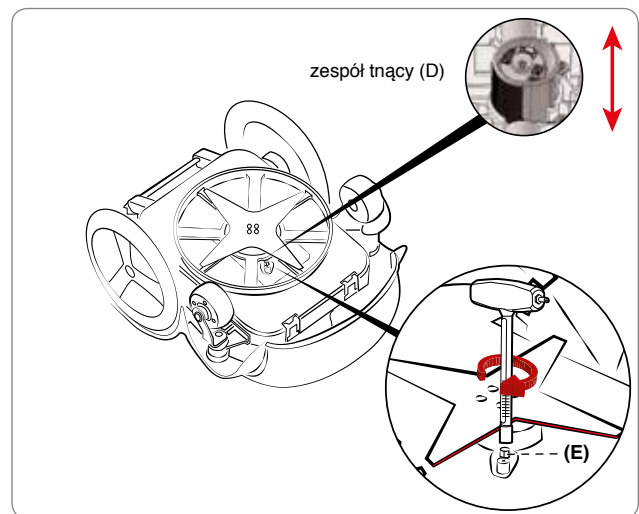
Przed ustawieniem wysokości ścinania przez ostrze należy upewnić się, czy robot został bezpiecznie zatrzymany (patrz „Bezpieczne zatrzymanie robota”).



## Ważne

Należy używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zranieniu rąk.

1. Należy odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
2. Obrócić przy pomocy odpowiedniego klucza strzeмиę (E) w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara
3. podnieść lub obniżyć zespół tnący (D) w celu określenia pożądanej wysokości ścinania. Wartość można zmierzyć przy pomocy stopniowanej skali znajdującej się na kluczu będącym na wyposażeniu.



## Ważne

Nie należy użytkować robota do koszenia, gdy trawa znajduje się na wysokości wyższej niż 1 cm (0,40 ") w stosunku do ostrza tnącego. Należy zmniejszać wysokość ścinania stopniowo. Zaleca się zmniejszanie wysokości ścinania o mniej niż 1 cm (0,40 ") co 1÷2 dni aż do uzyskania idealnej wysokości.

4. Po zakończeniu regulacji obrócić w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara strzeмиę (E).
5. Przekręcić robota z powrotem do położenia roboczego.



**Ważne**

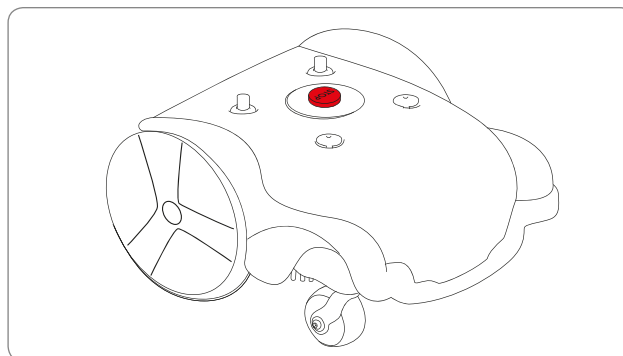
- **Przed pierwszym użytkowaniem robota należy dokładnie przeczytać instrukcje obsługi i upewnić się, że zostały prawidłowo zrozumiane, w szczególności czy zostały prawidłowo zrozumiane informacje dotyczące bezpieczeństwa.**
- **Wykorzystywać wyłącznie do użytku przewidzianego przez producenta. Nie dokonywać ingerencji w żadne z urządzeń w celu uzyskania wydajności innej, niż operacyjna.**
- **Nie używać robota i jego końcówek obwodowych w niekorzystnych warunkach pogodowych, zwłaszcza podczas wyładowań atmosferycznych.**

**OPIS PANELU STEROWANIA I WIDOK OGÓLNY MENU**

Rysunek przedstawia pozycję i funkcję poleceń znajdujących się w obudowie bocznej maszyny.



**STOP.**  
Nacisnąć, aby bezpiecznie zatrzymać kosiarkę. Stosować w przypadku zagrożenia i do wykonywania czynności konserwacji robota.



Umieszczony po prawej stronie wyświetlacza, pozwala na włączanie i wyłączenie robota.



Wskazuje stan odbiornika pozycji GPS.



Wskazuje stan odbiornika bluetooth.



Wskazuje stan odbiornika pozycji GPS do transmisji danych.



Wskazuje poziom ładowania akumulatora.



Informacje dotyczące robota. Zainstalowana wersja i informacje dotyczące czasów i cykli roboczych.



Home. Uzyskuje dostęp do menu użytkownika.



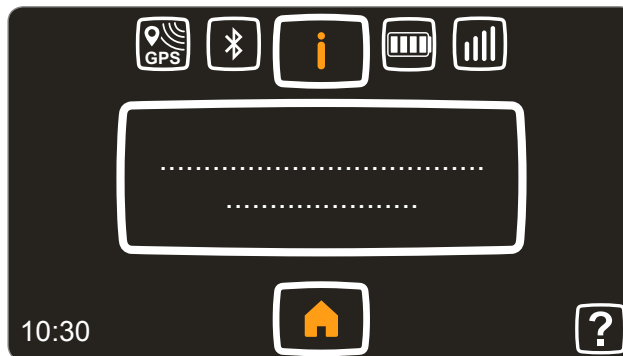
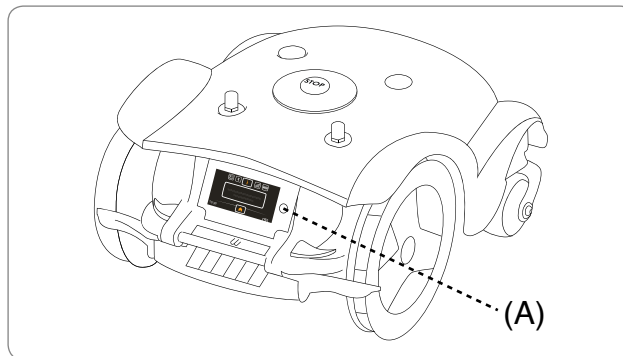
Help na linii: Wskazuje krótki opis funkcji dostępnych na stronie.



Wraca do poprzedniego poziomu.



Potwierdza czynność.



## Robot w stacji ładowania



### "Praca"

Natychmiastowe rozpoczęcie cyklu roboczego. Gdy robot jest w trakcie ładowania, możliwy jest wybór obszaru roboczego i powrotu do stacji ładowania.



Pracuje natychmiast.



Pozwala na ustawienie obszaru roboczego i godziny powrotu do stacji ładowania.



### "Przerwa"

Robot przerywa programowanie automatyczne. Jest możliwe wskazanie dnia tygodnia, w którym wznowia cykl automatyczny. Aby przerwać pracę przez ponad tydzień, należy wyłączyć robota.



### "Ustawienia"

Pozwala na zaprogramowanie robota. Patrz rozdział "Ustawianie menu - Tryb programowania"



## Robot w ogrodzie



### "Powrót"

Wraca natychmiast do stacji ładowania.



Wraca do stacji ładowania i wznowia następny cykl roboczy według zaprogramowania.



Wraca do stacji ładowania i zostaje tam do dnia i godziny wybranego tygodnia.



### "Praca"

Pozwala na wybranie specjalnych funkcji roboczych.



Wznawia pracę.



Pracuje w wybranym obszarze, aż do godziny możliwej do ustawienia.



Pracuje w obszarze zamkniętym.



Wyjdz. Robot nie pracuje w ustawionym promieniu. (funkcja dostępna w modelach wyposażonych w odbiornik GPS)

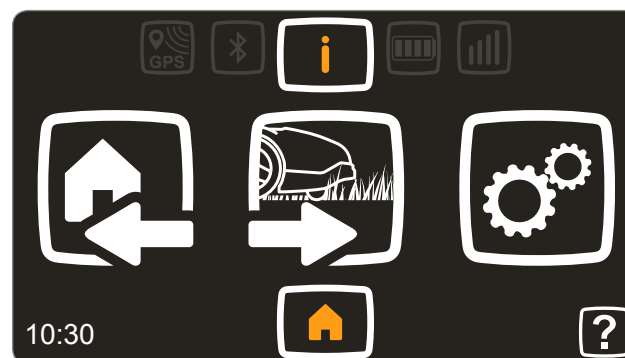


Wykonuje spiralę, w celu optymalizacji cięcia w obszarze, w którym znajduje się robot.



### "Ustawienia"

Pozwala na zaprogramowanie robota. Patrz rozdział "Ustawianie menu - Tryb programowania"





---

## USTAWIANIE POCZĄTKOWE

---

Podczas pierwszego uruchomienia robota, jest wyświetlana strona dotycząca ustawień początkowych, pozwalająca na ustawienie języka, daty, godziny i niektórych parametrów głównych dotyczących robota.

- Ustawić robota w stacji ładowania
- Nacisnąć przycisk włączania ON/OFF.
- Przed rozpoczęciem pracy należy zawsze przeczytać instrukcje dotyczące bezpieczeństwa!
- Ustawić preferowany język
- Ustawić datę w formacie DD/MM/RRRR i godzinę w formacie 24 godzin
- Wykonać procedurę opisaną na wyświetlaczu w celu pierwszej konfiguracji robota

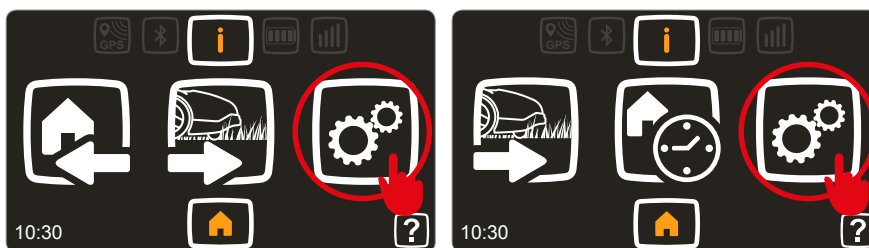
Procedura ustawiania daty i godziny jest zakończona. Wejść do procedury ustawienia menu użytkownika, aby zmienić lub skonfigurować parametry działania robota na podstawie cech obszaru di cięcia.

---

## DOSTĘP DO MENU

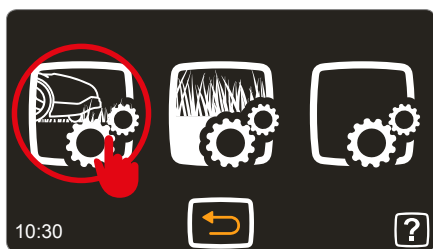
---

Wejść do menu użytkownika, aby ustawić parametry instalacji i działania robota. Aby wejść do menu użytkownika, należy nacisnąć , gdy robot znajduje się w stacji ładowania, nacisnąć STOP gdy robot działa na trawie.



Nacisnąć przycisk ustawiania , aby wejść do menu użytkownika.

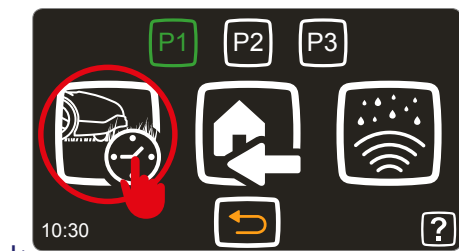
## Programowanie robota



### Ważne


- Aby w najlepszy sposób wykorzystać robota, zaleca się zaprogramowanie robota do codziennej pracy.
- W przypadku gdy jest niezbędne ustawienie więcej niż jednego obszaru roboczego, zaleca się zastosowanie przy programowaniu co najmniej dwóch zakresów godzin, aby zwiększyć częstotliwość cięcia w obszarach.

## Ustawienie licznika roboczego

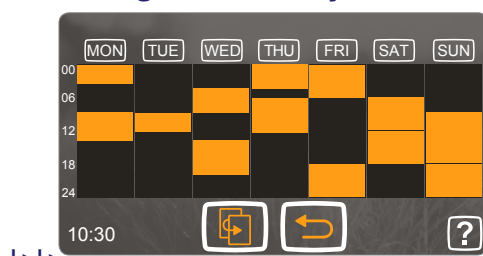


Nie jest możliwe ustawienie 3 różnych profili roboczych, które mogą być stosowane w szczególnych momentach, np. gdy chcemy zastosować kosiarkę, dla celów innych niż tych codziennych.

Ostatni ustawiony profil zostaje oznaczony innym kolorem i jest profilem aktywnym podczas działania robota w trybie automatycznym.



Nacisnąć kilka razy przycisk , aby wrócić do głównego menu.

## Program roboczy



Dla każdego dnia tygodnia istnieje możliwość ustawienia do 4 zakresów godzin.

Nacisnąć obszar wyświetlacza odpowiadający dniowi, który chcemy ustawić, następnie przejść do programowania zakresu godzin.

UWAGA: Jeżeli chcemy skopiować ustawienie z innego dnia, należy wybrać symbol , następnie dzień, który chcemy skopiować, a potem każdy dzień, do którego chcemy zastosować kopię. Zakończyć, naciskając ponownie .

## Programowanie dnia



Dla każdego zakresu godzin pracy (T1, T2, T3, T4) ustawić godzinę rozpoczęcia, zakończenia i w jakich obszarach może pracować robot.

**Zakresy godzin T1, T2, T3, T4 nie mogą się nakładać, robot wykluczy godzinę, która będzie w konflikcie z inną godziną.**

“Cięcie brzegów”. Gdy ta funkcja jest włączona, robot rozpoczyna cykl roboczy od cięcia trawy wzdłuż brzegu. Zaleca się stosowanie tej funkcji dwa razy w tygodniu.

Na przykład, ustawiając:

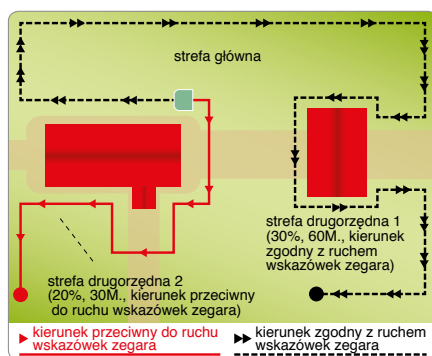
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4

T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

Robot w godzinach 15:00-17:00 będzie próbować wykonać cykl roboczy wyłącznie w obszarze A1 lub A2.

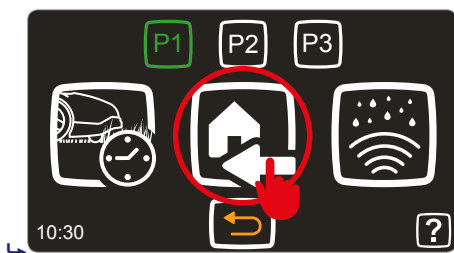
**Aby dotrzeć do obszarów roboczych, aby powrócić do stacji ładowania lub pracując przypadkowo, robot może wejść także do obszaru A3 i A4.**

Ustawienie zakresu godzin pracy robota jest podstawą dla prawidłowego działania produktu. Wiele parametrów ma wpływ na konfigurację zakresu godzin pracy, jak np. liczba obszarów, wydajność akumulatora, jakość trawnika, rodzaj trawy itp. Ogólnie należy zwiększyć liczbę godzin pracy, w przypadku ogrodów posiadających więcej niż jeden obszar, ogrodów z wieloma przeszkodami i w przypadku skomplikowanych obszarów. Podajemy tabelkę przydatną do pierwszej konfiguracji.

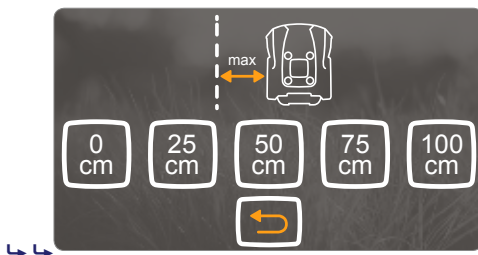


| Model           | m <sup>2</sup> (ft <sup>2</sup> ) | T1          | T2          | T3          | T4 |
|-----------------|-----------------------------------|-------------|-------------|-------------|----|
| Autoclip 528 S  | 500 (5380)                        | 10:00 12:00 |             |             |    |
|                 | 800 (8608)                        | 10:00 13:00 |             |             |    |
|                 | 1200 (12912)                      | 10:00 12:00 | 14:30 17:00 |             |    |
|                 | 2000 (21520)                      | 10:00 13:00 | 16:00 19:00 |             |    |
|                 | 2600 (27976')                     | 09:00 11:30 | 14:00 16:30 | 19:00 21:30 |    |
| Autoclip 530 SG | 500 (5380)                        | 10:00 11:30 |             |             |    |
|                 | 2000 (21520)                      | 10:00 12:30 | 15:00 17:00 |             |    |
| Autoclip 550 SG | 2600 (27976')                     | 10:00 13:00 | 16:00 19:00 |             |    |
|                 | 3200 (34432')                     | 08:00 11:00 | 14:00 17:00 | 20:00 23:00 |    |
| Autoclip 550 SG | 4000 (43040')                     | 08:00 22:00 |             |             |    |
|                 | 4500 (48420')                     | 07:00 23:30 |             |             |    |
|                 | 5000 (53800')                     | 05:00 23:30 |             |             |    |

## Powrót do bazy



Ustawia odległość robota od przewodu obwodowego podczas powrotu do stacji ładowania.



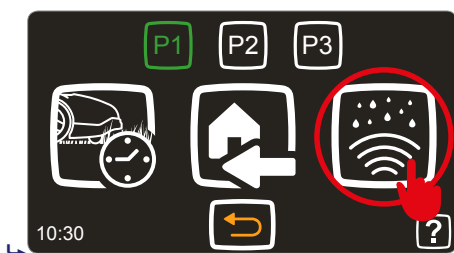
“0 cm”. Ustawienie zalecane dla ogrodów o skomplikowanej strukturze, z wieloma przeszkodami w pobliżu przewodu obwodowego i z wąskimi przejściami. Robot ustawi koła wzdłuż przewodu obwodowego podczas powrotu do stacji ładowania.

**!** Instalacja przewodu obwodowego musi zostać wykonana według metody “Na przewodzie”, patrz rozdział “sposób powrotu do stacji ładowania”.

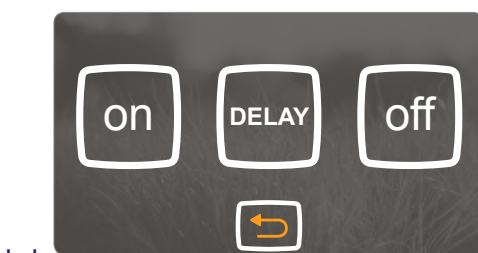
Za pomocą pozostałych parametrów, robot utrzyma ustawioną odległość od przewodu obwodowego dla powrotu do stacji ładowania. Opcja zalecana w obszarach o ostrych zboczach i/lub ogrodach wolnych od uderzeń w pobliżu przewodu obwodowego.

**!** Instalacja przewodu obwodowego musi zostać wykonana według metody “V-meter”, patrz rozdział “sposób powrotu do stacji ładowania”.

## Czujnik deszczu



Ustawia zachowanie robota, gdy czujnik rozpoznaje deszcz.

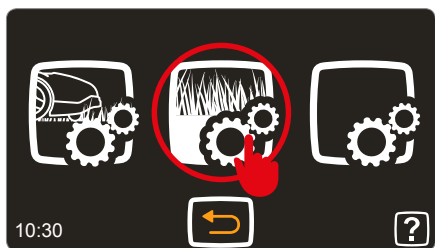


**ON:** przy rozpoznaniu deszczu, robot wraca do stacji ładowania. Kończąc cykl ładowania, robot wznowia normalne działanie w trybie automatycznym, jeżeli czujnik nie rozpoznaje deszczu.

**DELAY:** po rozpoznaniu deszczu, robot wraca do stacji ładowania i pozostaje tam na czas, który zostanie ustawiony na następnej stronie po naciśnięciu polecenia “Delay”.

**OFF:** Czujnik deszczu jest wyłączony.

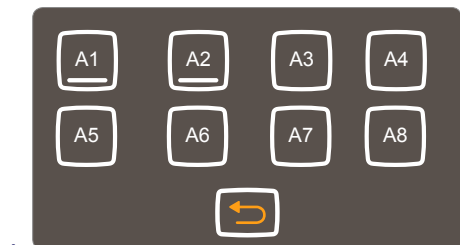
## Ustawienie ogrodów



Ustawia cechy obszaru do cięcia.

**!** w ogrodach składających się z jednego obszaru, należy ustawić co najmniej jeden obszar.

## Ustawienie obszaru roboczego

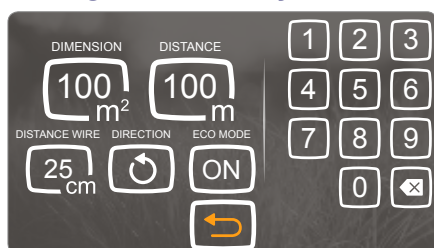


Jest możliwe ustawienie do 8 obszarów.

Nacisnąć obszar, który chcemy skonfigurować.

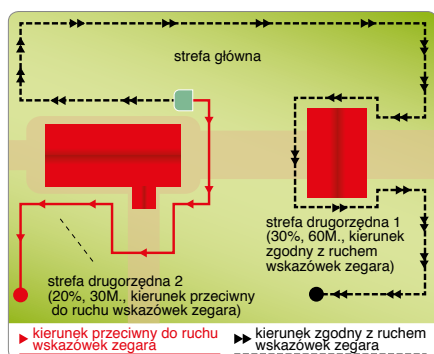
W celu wyłączenia obszaru, należy ustawić wymiar na 0 m<sup>2</sup>.

## Program roboczy



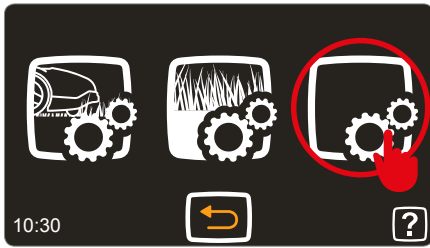
Dla każdego obszaru ogrodu należy ustawić:

- **Wymiar.** Wymiar w m<sup>2</sup> obszaru roboczego.
- **Odległość.** Niezbędna odległość, aby robot dotarł do obszaru, podążając za przewodem obwodowym. Zaleca się wziąć jako punkt odniesienia odległość znajdującą się w połowie drogi obszaru roboczego, aby mieć pewność, że robot rozpoczął pracę w wymaganym obszarze. Ustawiając wartość 0 dla obszaru, gdzie jest ustawiona stacja ładowania.
- **Kierunek.** Najkrótszy kierunek, aby osiągnąć obszar roboczy. Kierunek może być zgodny lub przeciwny do ruchu wskazówek zegara. Robot po wyjściu ze stacji ładowania będzie podążał za przewodem w ustawionym kierunku.
- **Odległość przewodu.** Odległość robota od przewodu obwodowego, aby osiągnąć obszar roboczy. Ustawić 8cm w ogrodach o skomplikowanej strukturze, z wieloma przeszkodami w pobliżu przewodu obwodowego i/ lub z wąskimi przejściami.
- **ECO Mode.** Jeżeli jest włączony i robot odczyta, że powierzchnia trawnika jest skoszona, zmniejszy czas pracy w tym obszarze, aby przejść do następnej czynności.



## Ustawienia ogólne

Ustawienia ogólne.



Ochrona. Pozwala na włączanie/wyłączenie/zmianianie KODU PIN robota.

Aby ustawić lub zmienić hasło, należy najpierw wprowadzić KOD PIN, a następnie wprowadzić nowy KOD PIN. W momencie zakupu, hasło wprowadzone przez producenta to "0000".

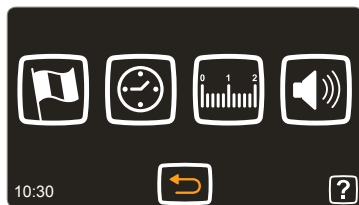
**⚠ Aby nie zapomnieć hasła, zalecamy wybór kombinacji łatwej do zapamiętania.**



Łączność. (Wyłącznie w niektórych modelach) Pozwala zmieniać parametry dotyczące łączności.



Ustawienia Ogólne.



- Ustawienie języka wyświetlania z menu użytkownika i wiadomości.
- Ustawienie daty i godziny robota.
- Ustawienia jednostki miary odległości i obszarów.
- Włącza/wyłącza sygnalizację akustyczną robota.



Funkcja pozwalająca na sprawdzenie podstawowego działania robota. Po uruchomieniu, robot wykona serię funkcji koszenia, aby sprawdzić działanie. Aby powrócić do działania w trybie automatycznym, należy ponownie wejść w ustawienia i wyłączyć funkcję demo.



Przywrócenie ustawień fabrycznych.

**⚠ Wszystkie konfiguracje zostaną utracone, będzie niezbędna ponowna konfiguracja robota i ogrodu. Ustawiony PIN CODE nie zostanie przywrócony do wartości fabrycznej.**

## WPROWADZENIE DO UŻYTKOWANIA – TRYB AUTOMATYCZNY

Uruchomienie cyklu automatycznego ma miejsce przy pierwszym wprowadzeniu do eksploatacji lub po długim okresie nieaktywności.

1. Sprawdzić, czy powierzchnia trawiasta trawnika do koszenia ma wysokość odpowiednią dla prawidłowej pracy robota (patrz właściwości techniczne).
2. Wyregulować wysokość ścinania (patrz regulacja wysokości ścinania).
3. Sprawdzić, czy strefa pracy została prawidłowo odgraniczona i czy nie występują utrudnienia w prawidłowym funkcjonowaniu robota, zgodnie ze wskazaniami zawartymi w podrozdziale “Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy” i następujących.
4. Umieścić robota wewnątrz stacji ładującej.
5. Nacisnąć przycisk ON/OFF i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota. Stosować się do instrukcji na wyświetlaczu i wprowadzić hasło, jeżeli jest wymagane.
6. Jeżeli robot jest uruchamiany po raz pierwszy, należy wykonać programowanie. Jeżeli natomiast robot jest uruchamiany po długim okresie nieaktywności, należy sprawdzić, czy zaprogramowane funkcje odpowiadają rzeczywistemu stanowi powierzchni do koszenia (np. dodanie basenu, roślin, itp.) (patrz “Tryb programowania”).
7. Po kilku sekundach na wyświetlaczu pojawia się komunikat „LADOWANIE”.
8. Robot zaczyna kosić trawnik zgodnie z zaprogramowanymi trybami.
9. Upewnić się, czy w ogrodzie nie ma dużych kałuż pozostałych po obfitych opadach deszczu. W takim przypadku należy osuszyć strefę lub upewnić się, że robot jest w stanie “Pauza”.

## BEZPIECZNE ZATRZYMANIE ROBOTA

Może być potrzebne zatrzymanie robota w czasie użytkowania. W normalnych warunkach robot jest zatrzymywany za pomocą klawisza “STOP”. W warunkach zagrożenia lub w celu wykonania czynności konserwacyjnych należy zatrzymać go w bezpieczny sposób po to, by uniknąć zagrożenia niepodziwanego uruchomienia się ostrza tnącego. Nacisnąć przycisk “STOP”, a następnie przycisk ON/OFF. Wysunąć wtyczkę zasilania z gniazda elektrycznego



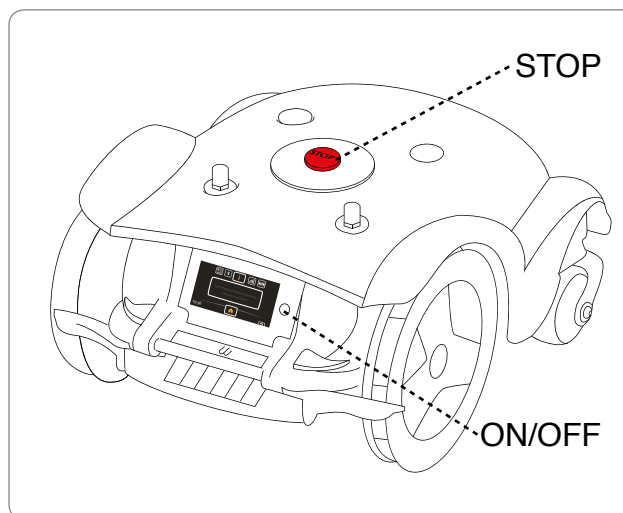
### Ważne

**Bezpieczne zatrzymanie robota jest konieczne do wykonania czynności konserwacyjnych i naprawczych (np.: wymiana ostrza tnącego, operacje związane z czyszczeniem itp.).**

W celu uruchomienia robota, należy wykonać następujące czynności:

- umieścić robota wewnątrz strefy koszenia;
- nacisnąć przycisk ON/OFF, aby włączyć robota i wykonać ponownie procedurę uruchomienia.

Jeśli robot został uruchomiony poza strefą koszenia, silnik noża nie włącza się i po krótkim poszukiwaniu sygnału na wyświetlaczu robota ukazuje się komunikat “POZA GRANICA”. Nacisnąć na przycisk “ON/OFF”, umieścić robota wewnątrz strefy koszenia i ponownie wykonać procedurę uruchomienia.



## AUTOMATYCZNY POWRÓT DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Robot kończy cykl pracy kiedy zaistnieją poniżej wyszczególnione warunki:

- **zakończenie rozkładu pracy:** po zakończeniu rozkładu pracy, robot automatycznie powraca do stacji ładującej i zaczyna funkcjonować zgodnie z zaprogramowanymi trybami (patrz “Tryb programowania”);
- **deszcz:** jeśli funkcja jest aktywna, w przypadku deszczu robot wraca automatycznie do stacji ładowania, po czym powraca do działania zgodnie z zaprogramowanym trybem patrz;
- **akumulatory do ponownego naładowania:** robot automatycznie powraca do stacji ładującej;
- **Eco Mode** (tylko dla niektórych wersji, patrz “Dane techniczne”): czujnik wykrywa skoszony trawnik, robot powraca do stacji ładującej i zaczyna funkcjonować zgodnie z zaprogramowanymi trybami (patrz “Tryb programowania”).



## UŻYTKOWANIE ROBOTA W OBSZARACH ZAMKNIĘTYCH NIE WYPOSAŻONYCH W STACJĘ ŁADOWANIA

Uruchomienie robota w trybie strefa zamknięta, musi być wykonane do koszenia obszarów zamkniętych, obszarów wyznaczonych przewodem obwodowym i bez stacji ładowania.



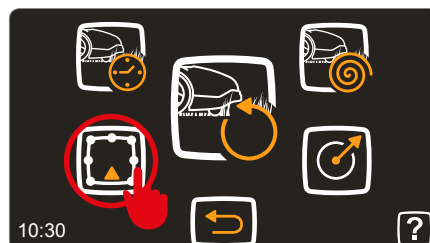
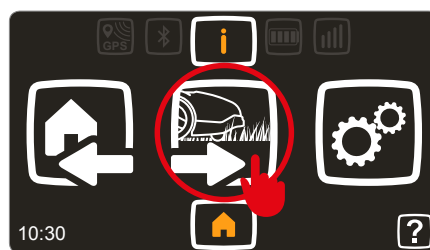
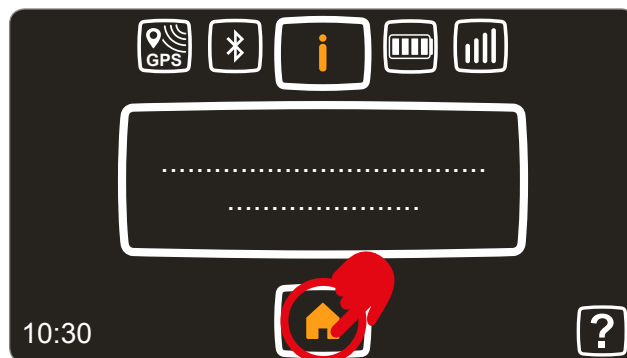
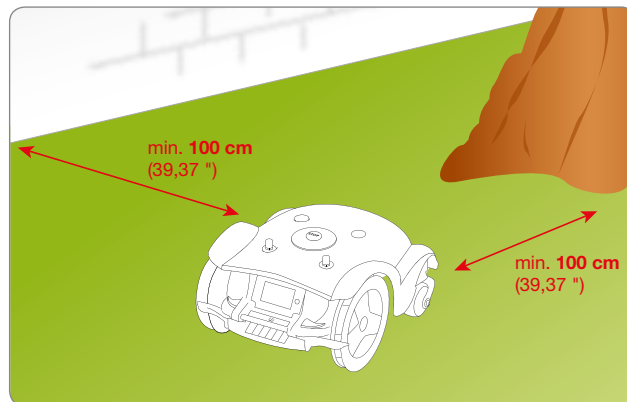
### Ostrożność - Ostrzeżenie

**Przenieść robota, stosując odpowiedni uchwyt. Należy unikać przytrzymywania robota za korpus i zawsze korzystać z odpowiedniego uchwytu.**

1. Ustawić robota w obszarze roboczym w odległości wynoszącej co najmniej 100 cm (39,37 ") od przewodu obwodowego i od wszelkich innych przeszkód.
2. Nacisnąć przycisk ON/OFF i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota. Stosować się do instrukcji na wyświetlaczu i wprowadzić hasło, jeżeli jest wymagane.
3. Nacisnąć przycisk 
4. Wybrać przycisk "strefa zamknięta". 
5. Ustawić godzinę zakończenia pracy i wybrać "OK"

Po zakończeniu pracy, zatrzymać robota w bezpiecznych warunkach (patrz „Bezpieczne zatrzymywanie robota”) i przenieść ponownie do obszaru, gdzie znajduje się stacja ładowania.

Przywrócić normalne działanie robota, jak opisano w rozdziale "URUCHOMIENIE MASZYNY-TRYB AUTOMATYCZNY"



PL

## WIZUALIZACJA WYŚWIETLACZA W FAZIE PRACY

Podczas gdy kosiarka do trawy pracuje, na wyświetlaczu zostają wyświetlone następujące dane:

- prędkość robota;
- prędkość noża tnącego;
- stan naładowania baterii wyrażony w %.

Gdy kosiarka jest w trakcie ładowania, na wyświetlaczu pojawia się stan ładowania.

Jeżeli kosiarka do trawy znajduje się poza rozkładem pracy, na wyświetlaczu zostanie wyświetlony dzień i rozkład rozpoczęcia pracy.



## PRZEDŁUŻONY CZAS NIEAKTYWNOŚCI I PONOWNE WPROWADZENIE DO UŻYTKU

W przypadku dłuższego nieużywania robota i przed rozpoczęciem sezonu, konieczne jest przeprowadzenie serii czynności w celu zapewnienia jego prawidłowego funkcjonowania podczas jego ponownego użycia.

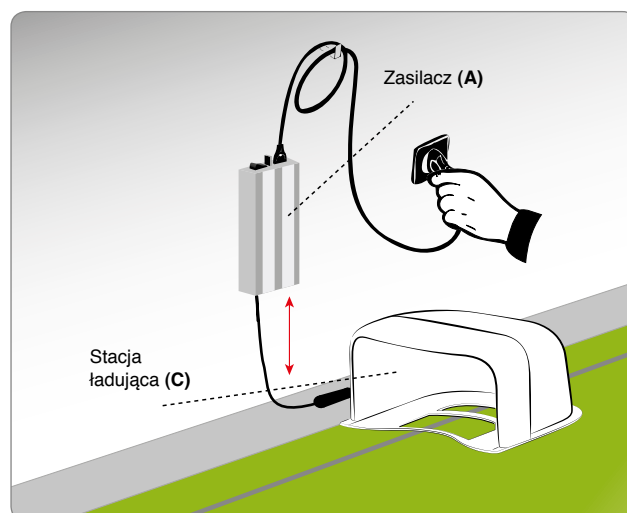
1. Naładować całkowicie akumulator przed zimowym garażowaniem. Przeprowadzać ładowanie akumulatora przynajmniej co 5 miesięcy.
2. Wykonać zaplanowaną konserwację za pośrednictwem autoryzowanego sprzedawcy. Takie środki przezorności są niezbędne do utrzymania robota w dobrym stanie. Zazwyczaj obsługa techniczna obejmuje następujące operacje:
  - kompletne czyszczenie podwozia robota, ostrza tnącego i wszystkich innych ruchomych części;
  - czyszczenie wnętrza robota;
  - kontrola funkcjonowania robota;
  - kontrola i, o ile to jest konieczne, wymiana zużytych części składowych, takich jak np. ostrze tnące, szczotki (tylko w modelach robota wyposażonych w silnik szczotkowy);
  - kontrola pojemności akumulatora;
  - w razie potrzeby, sprzedawca może również załadować nowe oprogramowanie.
3. Oczyszczyć dokładnie robota i stację ładującą (patrz "Czyszczenie robota").
4. Ewentualnie skontrolować zużyte lub uszkodzone części składowe, takie jak np. ostrze tnące i oszacować, czy istnieje konieczność ich wymiany.
5. Przechowywać robota w chronionym i suchym miejscu w temperaturze otoczenia pomiędzy 10 – 20 °C, z utrudnionym dostępem dla osób obcych (dzieci, zwierząt, innych ciał obcych itp.) Przechowywać robota w temperaturze niższej niż 20°C w celu ograniczenia samowyładowania się akumulatora.
6. Odłączyć zasilacz z gniazda prądu (A).
7. Przykryć stację ładującą (C) po to, by do jej wnętrza nie dostały się (liście, papier itp.) i w celu zabezpieczenia płytek stykowych.

### Ponowne uruchomienie

Przed ponownym uruchomieniem robota po długim okresie nieaktywności, należy postępować w poniżej wskazany sposób.

1. Przyłączyć wtyczkę zasilacza (A) do gniazdka elektrycznego.
2. Aktywować ponownie główne źródło zasilania elektrycznego.

Przywrócić normalne działanie robota, jak opisano w rozdziale "URUCHOMIENIE MASZYNY-TRYB AUTOMATYCZNY"





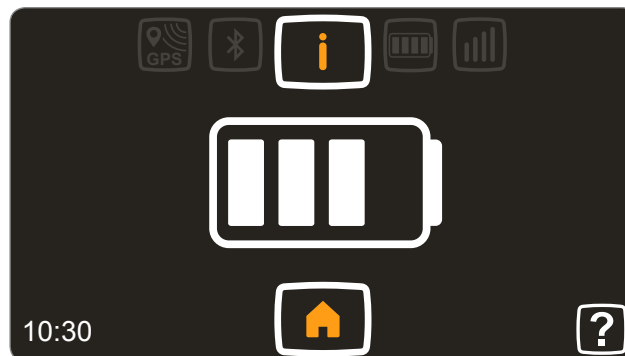
## ŁADOWANIE AKUMULATORA PO DŁUŻSZYM NIEUŻYTKOWANIU



### Uwaga - niebezpieczeństwo

**Zabrania się ładowania robota w otoczeniu zagrożonym wybuchem lub łatwopalnym.**

1. Zasilic elektrycznie podstawę do ładowania i upewnić się czy płyty ładowania są czyste.
2. Ustawić robota w stacji ładowania bez włączania go.
3. Sprawdzić czy pokrętła ładowania stykają się z płytami ładowania i czy wyświetlacz zapala się pokazując poziom ładowania akumulatora.
4. Po zakończeniu ładowania (ok. 6 godzin) wyjąć robota ze stacji ładowania.
5. Umieścić robota w suchym i zakrytym miejscu, w odpowiedniej temperaturze otoczenia 10 - 20 °C i nieosiągalnej dla dzieci, zwierząt, innych ciał obcych, itp.



## WSKAZÓWKI DOTYCZĄCE UŻYTKOWANIA

Poniżej zostają podane są użyteczne wskazówki dotyczące użytkowania robota:

- nawet będąc odpowiednio zaopatrzonym w dokumentację dotyczącą użytkowania robota, podczas pierwszego użycia należy przeprowadzić symulację pewnych testowych manewrów, aby zapoznać się z komendami i głównymi funkcjami;
- sprawdzić dokręcenie śrub mocujących główne mechanizmy;
- często kosić trawnik, aby uniknąć nadmiernego porostu trawy;
- nie użytkować robota do koszenia trawy, jeżeli jej wysokość jest wyższa niż 1 cm (0,40 ") w stosunku do ostrza tnącego. W przypadku wysokiej trawy podnieść ostrze tnące po to, by je stopniowo obniżyć w kolejnych dniach;
- jeśli trawnik jest wyposażony w automatyczny system zraszający, należy zaprogramować robota w taki sposób, aby powrócił do stacji ładującej na co najmniej godzinę przed rozpoczęciem nawadniania;
- sprawdzić nachylenia terenu i upewnić się, że najwyższe dopuszczalne ich wartości nie są przekroczone, aby użycie robota nie stwarzało niebezpiecznych sytuacji;
- zalecamy zaprogramowanie robota taki sposób, by nie pracował więcej niż to potrzebne, przy uwzględnieniu zróżnicowanego porostu trawy w różnych porach roku, po to by nie ulegał on niepotrzebnemu zużyciu, i aby nie doszło do zmniejszenia trwałości akumulatorów;
- podczas pracy robota, należy upewnić się, że trawnik jest wolny od osób postronnych (zwłaszcza dzieci, osób starszych lub niepełnosprawnych) oraz zwierząt domowych, aby zapobiec niebezpieczeństwu. Aby uniknąć takich zagrożeń, należy używać robota w stosownych porach.

Producent nie gwarantuje całkowitej zgodności pomiędzy robotem do koszenia a innymi rodzajami systemów bezprzewodowych, takimi jak piloty, nadajniki radiowe, urządzenia akustyczne, podziemne ogrodzenia elektryczne dla zwierząt itp.



### Ważne

Podczas wykonywania czynności konserwacyjnych należy używać środków ochrony osobistej wskazanych przez Producenta, zwłaszcza przy pracy z ostrzem tnącym. Przed przystąpieniem do jakichkolwiek czynności konserwacyjnych należy upewnić się, że robot został bezpiecznie zatrzymany (patrz. „Bezpieczne zatrzymanie robota”).

### TABELA PRZEDZIAŁÓW CZASOWYCH ZAPLANOWANEJ KONSERWACJI OKRESOWEJ

| Częstotliwość                          | Część składowa                | Rodzaj konserwacji  | Odniesienie  |
|--|-------------------------------|---|--|
| Co tydzień                             | Ostrze tnące                  | Wyczyścić ostrze tnące i sprawdzić jego skuteczność. Wymienić ostrze, jeśli jest wygięte z powodu uderzenia lub gdy jest bardzo użyte | Patrz “Czyszczenie robota”<br>Patrz “Wymiana ostrza tnącego”             |
|  | Głowice ładujące akumulatorów | Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji   | Patrz “Czyszczenie robota”   |
|  | Płytki stykowe                | Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji   | Patrz “Czyszczenie robota”   |
|  | Czujnik deszczu               | Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady korozji   | Patrz “Czyszczenie robota”   |
| Co miesiąc                             | Robot                         | Wykonać czyszczenie   | Patrz “Czyszczenie robota”   |
| Raz do roku lub na zakończenie sezonu. | Robot                         | Dokonać przeglądu w upoważnionym Ośrodku Obsługi Technicznej  | Patrz “ Przedłużony czas nieaktywności i ponowne wprowadzenie do użytku” |

## CZYSZCZENIE ROBOTA

1. Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota").



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec poranieniu dłoni.**

2. Przed użytkowaniem należy wyczyścić zewnętrzne powierzchnie robota gąbką nawilżoną ciepłą wodą z neutralnym detergentem, po uprzednim jej wyciśnięciu w celu usunięcia nadmiaru wody.



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Użycie nadmiernej ilości wody mogłoby spowodować jej przenikanie do wnętrza i mogłoby uszkodzić komponenty elektryczne.**

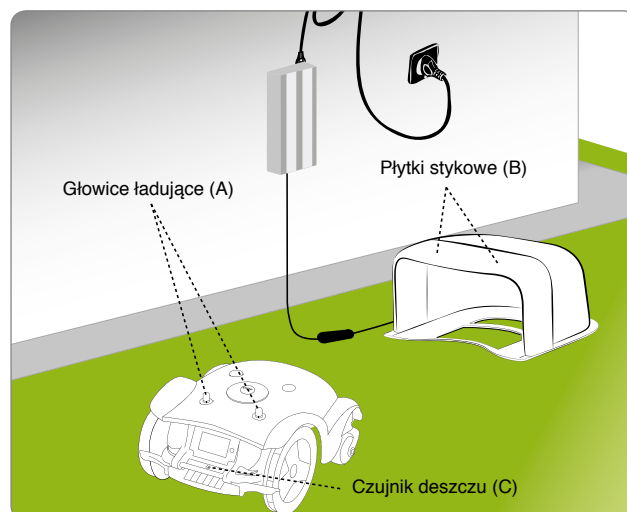
3. Nie używać rozpuszczalników lub benzyny, aby nie uszkodzić lakierowanych powierzchni i komponentów plastikowych.
4. Nie myć wewnętrznych części robota i nie używać strumienia wody pod ciśnieniem, aby zapobiec uszkodzeniu komponentów elektrycznych i elektronicznych.



### Środki ostrożności - Ostrzeżenie

**Aby zapobiec nieodwracalnemu uszkodzeniu części elektrycznych i elektronicznych, nie należy zanurzać robota w części lub w całości w wodzie, gdyż nie jest on wodoszczelny.**

5. Sprawdzić dolną część robota (obszar ostrza tnącego, kół przednich i tylnych) i przy pomocy odpowiedniej szczotki usunąć wszelki kamień osadowy i/lub pozostałości, które mogłyby zakłócić prawidłowe funkcjonowanie robota.
6. Usunąć ewentualne pozostałości trawy i listowia ze strefy uchwytu robota.
7. Wyczyścić głowice ładujące akumulatora (A), płytki stykowe (B) i suchą ściereczką usunąć ślady korozji lub nalot powstały wskutek kontaktu elektrycznego i w razie konieczności użyć drobnoziarnistego papieru ściernego.
8. Wyczyścić czujnik deszczu (C) i usunąć resztki zanieczyszczeń lub ślady oksydacji.
9. Wyczyścić wnętrze stacji ładującej, aby usunąć z niej wszelkie nagromadzone pozostałości.



PL


**AWARIE, ICH PRZYCZYNY I ŚRODKI ZARADCZE**


Poniższe informacje mają na celu pomoc w określeniu i naprawieniu nieprawidłowości i/lub awarii mogących się zdarzyć podczas fazy użytkowania. Niektóre usterki mogą być usunięte przez użytkownika; inne wymagają określonych umiejętności technicznych lub specjalnych umiejętności i w związku z tym muszą być naprawiane przez wykwalifikowany personel posiadający potwierdzone doświadczenie w rozwiązywaniu konkretnych problemów.


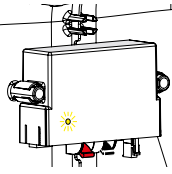


**Środki ostrożności - Ostrzeżenie**

**W razie konieczności kontroli robota zatrzymać urządzenie w bezpiecznych warunkach (patrz „Bezpieczne zatrzymywanie robota”), aby zapobiec niespodziewanemu uruchomieniu noża.**

| Problem  | Przyczyny   | Środki zaradcze   |
|--|---|---|
| Nieprawidłowe wibracje<br>Robot wydziela nadmierny hałas       | Uszkodzone ostrze tnące   | Wymienić ostrze tnące na nowe (patrz “Wymiana ostrza”)  |
|  | Ostrze tnące zanieczyszczone przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty plastikowe itp.)                   | Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz “Bezpieczne zatrzymanie robota”). Usunąć pozostałości z ostrza<br> <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b><br><b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec poranieniu dłoni</b> |
|  | Robot został uruchomiony w obecności nieprzewidzianych przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty itp.) | Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz “Bezpieczne zatrzymanie robota”)<br>Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić robota (patrz “Wprowadzenie do użytkowania - Tryb automatyczny”)   |
|  | Awaria silnika elektrycznego  | Zlecić naprawę lub wymianę silnika najbliższemu autoryzowanemu centrum obsługi technicznej  |
|  | Zbyt wysoka trawa   | AZwiększyć wysokość ścinania (patrz „Regulacja wysokości ścinania”)<br>Wykonać wstępne koszenie obszaru przy pomocy normalnej kosiarki do trawy   |
| Robot nie umiejscawia się prawidłowo wewnątrz stacji ładującej | Nieprawidłowe położenie kabla obwodowego lub kabla zasilającego stację ładującą                               | Sprawdzić podłączenie stacji ładującej (patrz “Instalacja stacji ładującej i zasilacza”)  |
|  | Osiadanie terenu w pobliżu stacji ładującej   | Umieścić stację ładującą na płaskiej i stabilnej powierzchni (patrz “Planowanie instalacji urządzenia”)   |
| Robot zachowuje się nieprawidłowo wokół kwietników             | Błędne ułożenie kabla obwodowego  | Ponownie prawidłowo umieścić kabel obwodowy (kierunek przeciwny do ruchu wskazówek zegara) (patrz “Instalacja kabla obwodowego”)  |
| Robot pracuje w nieprawidłowych rozkładach pracy               | Błędne ustawienie zegara  | Ponownie ustawić zegar robota (patrz “Tryb programowania”)  |
|  | Błędne ustawienie rozkładu pracy  | Ponownie ustawić rozkład pracy (patrz “Tryb programowania”)   |
| Robot nie wykonuje szybkiego powrotu                           | Szybki powrót nieprawidłowo przygotowany  | Skontrolować prawidłowość przygotowania szybkiego powrotu (patrz “Przygotowanie szybkiego powrotu robota do stacji ładującej”)  |

| Problem  | Przyczyny  | Środki zaradcze   |
|--|--|---|
| Obszar pracy nie jest całkowicie skoszony            | Niedostateczna liczba godzin pracy   | Przedłużyć rozkład pracy (patrz "Tryb programowania")   |
|  | Ostrze tnące zanieczyszczone kamieniem osadowym i/lub pozostałościami  | Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota")<br> <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b><br><b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni</b><br>Oczyścić ostrze tnące |
|  | Zużycie ostrza tnącego   | Wymienić ostrze tnące na oryginalną część zamienną (patrz "Wymiana ostrza tnącego")   |
|  | Obszar pracy jest zbyt wielki w porównaniu z rzeczywistą wydajnością robota  | Dostosować strefę pracy (patrz "Dane techniczne")   |
|  | Akumulatory zakończą niebawem swój cykl trwałości użytkowej  | Wymienić akumulatory na oryginalne części zamienne (patrz "Wymiana akumulatorów")   |
|  | Akumulatory nie są kompletnie naładowane   | Wyczyścić i wyeliminować ewentualne ślady korozji z punktów stykowych akumulatorów (patrz "Czyszczenie robota") Ponownie ładować akumulatory przez przynajmniej 12 godzin   |
| Strefa drugorzędna nie została całkowicie skoszona   | Błędne programowanie   | Zaprogramować prawidłowo strefę drugorzędą (patrz "Tryb programowania")   |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Service"      | Oznacza to, iż jest konieczne dokonanie przeglądu robota   | Należy zwrócić się do najbliższego centrum serwisowego  |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Podnoszenie"  | Robot jest uniesiony nad terenem   | Sprawdzić, czy robot nie jest zablokowany lub czy zatrzymany przez jakiś przedmiot. Usunąć ewentualne resztki trawy znajdujące się pod podwoziem, które mogą zablokować czujniki (patrz "Czyszczenie robota")   |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Brak Sygnału" | Kabel obwodowy nie jest prawidłowo podłączony (przerwanie kabla, brak podłączenia elektrycznego itp.)                          | Skontrolować funkcjonalność zasilania elektrycznego, prawidłowość podłączenia zasilacza i stacji ładującej (patrz "Instalacja stacji ładującej i zasilacza")  |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Poza granicą" | Nadmierne nachylenie terenu  | Odgraniczanie strefy o nadmiernym nachyleniu (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")   |
|  | Błędnie ułożony kabel obwodowy   | Sprawdzić, czy kabel został prawidłowo zainstalowany (nadmierna głębokość, umieszczenie go w pobliżu metalowych przedmiotów, odległość od kabla, który odgranicza dwa elementy mniejsza niż 70 cm, itp.) (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")   |
|  | Kabel obwodowy odgraniczający strefy wewnętrzne (kwietniki, krzewy, itp.) ułożony w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara | Ponownie umieścić prawidłowo kabel obwodowy (w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara) (patrz "Instalacja kabla obwodowego")   |
|  | Przegrzanie zasilacza  | Zastosować odpowiednie rozwiązania w celu zmniejszenia temperatury zasilacza (przewietrzyć lub zmodyfikować strefę instalacji, itp.) (patrz "Planowanie instalacji urządzenia")   |
|  | Nieprawidłowy napęd kół  | Skontrolować, i jeśli to jest potrzebne, zamocować prawidłowo koła  |

| Problem   |   | Przyczyna   | Środki zaradcze  |
|---|---|---|--|
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Błąd koła"                                   |   | Teren nierówny lub z przeszkodami, które utrudniają przemieszczanie się   | Należy sprawdzić, czy trawnik do koszenia jest równy, i czy nie ma w nim żadnych dziur, nie ma na nim kamieni, ani innych przeszkód. W przeciwnym razie należy wykonać niezbędne czynności przygotowujące trawnik (patrz "Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy (głównych i drugorzędnych) ")                        |
|   |   | Jeden lub oba silniki napędu kół są uszkodzone  | Naprawić lub wymienić silnik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym  |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Wysoka trawa" lub "Błąd noży"                |   | Uszkodzone ostrze tnące   | Wymienić ostrze tnące na nowe (patrz "Wymiana ostrza")   |
|   |   | Ostrze tnące zanieczyszczone przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty plastikowe, itp.)                        | Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota")<br> <b>Środki ostrożności - Ostrzeżenie</b><br><b>Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni</b><br>Oczyścić ostrze tnące z pozostałości |
|   |   | Uruchomienie robota nastąpiło w obecności nieprzewidzianych przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty, itp.) | Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota")<br>Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić robota (patrz "Wprowadzenie do użytkowania - Tryb automatyczny")  |
|   |   | Uszkodzenie silnika elektrycznego   | Naprawić lub wymienić silnik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym  |
|   |   | Zbyt wysoka trawa   | Zwiększyć wysokość ścinania (patrz "Regulacja wysokości ścinania") Wykonać wstępne koszenie obszaru przy pomocy zwyczajnej kosiarki do trawy   |
| Na wyświetlaczu pojawia się komunikat "Przechylenie"                                |   | Robot znajduje się na terenie nachyleniu przekraczającym dopuszczalne wartości graniczne                            | Odłączyć poprzez odgraniczenie strefę o nachyleniu przekraczającym dozwolone wartości graniczne  |
|  | Dioda LED (C) nie zapala się            | Brak napięcia zasilania   | Sprawdzić prawidłowość przyłączenia zasilacza do gniazda prądu   |
|   |   | Przepalony bezpiecznik  | Wymienić bezpiecznik w najbliższym autoryzowanym centrum serwisowym  |
|   | Dioda LED (C) przekaźnika jest włączona | Przerwany kabel obwodowy  | Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota"). Odłączyć zasilacz z gniazda prądu. Wykonać złączenie kabla obwodowego  |

### ZALECENIA CO DO WYMIANY CZĘŚCI



**Ważne**

Wykonywać operacje wymiany i naprawy zgodnie ze wskazówkami Producenta lub skontaktować się z Centrum Obsługi Technicznej, jeśli operacje takie nie zostały opisane w instrukcji obsługi.

### WYMIANA AKUMULATORÓW



**Ważne**

Wymienić akumulatory w autoryzowanym centrum serwisowym.

### WYMIANA OSTRZA TNĄCEGO

1. Zatrzymać bezpiecznie robota (patrz "Bezpieczne zatrzymanie robota").



**Ważne**

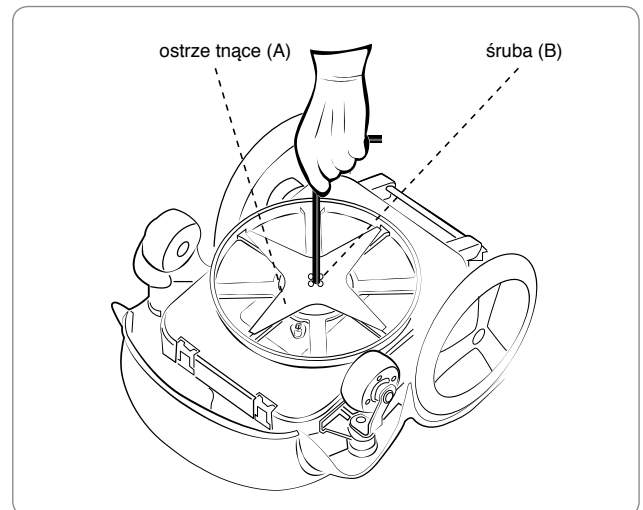
Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni.

Do wymiany stosować wyłącznie nóż oryginalny odpowiedni do urządzenia.

**MODEL:** Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG, Autoclip 550 SG

**Kod noża tnącego:** 122104112/0

2. Odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
3. Odkręcić śruby (B) w celu demontażu ostrza (A).
4. Umieścić nowe ostrze i dokręcić śruby.
5. Przekręcić robota z powrotem do pozycji roboczej.



- Niniejszy produkt, po zakończeniu jego eksploatacji jest klasyfikowany jako odpady typu WEEE (zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny), a zatem zabrania się usuwania go jako zwykłe odpady komunalne czy odpady komunalny zmieszane, czy też jako odpady komunalne selekcyjonowane.
- Podczas wycofywania produktu z eksploatacji użytkownik musi upewnić się, by produkt był przesłany do recyklingu zgodnie z lokalnie obowiązującymi przepisami; w szczególności użytkownik ma obowiązek oddzielenia elementów elektrycznych i elektronicznych oraz przekazania ich do utylizacji do centrów autoryzowanych do gromadzenia odpadów WEEE, lub zwrócenia sprzedawcy całego produktu w fazie dokonywania nowego zakupu. Nieautoryzowane pozbycie się odpadów pochodzących ze zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) jest karalne na podstawie obowiązujących przepisów prawa na terytorium popełnienia stwierdzonego wykroczenia.
- Obecność niebezpiecznych substancji w urządzeniach elektrycznych i elektronicznych ma negatywny wpływ na środowisko i na zdrowie człowieka, dlatego też na użytkownika spoczywa obowiązek przyczynienia się do recyklingu i innych form odzysku odpadów pochodzących ze sprzętu elektrycznego i elektronicznego WEEE.
- Wszystkie części składowe, które muszą zostać oddzielnie zgromadzone i w szczególny sposób utylizowane, są oznakowane odpowiednimi znakami.



### Środki ostrożności – Ostrzeżenie

**WEEE- Odpady pochodzące ze zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE) mogą zawierać niebezpieczne substancje działające szkodliwie na środowisko i na zdrowie człowieka. Użytkownik jest zobowiązany do prawidłowej utylizacji odpadów WEEE poprzez dostarczenie ich do specjalnych centrów autoryzowanych do zbiórki tego typu odpadów.**

- Opakowanie - opakowanie produktu jest wykonane z materiałów podatnych do recyklingu i musi być wyrzucane do specjalnych pojemników zbiorczych znajdujących się w centrach autoryzowanych do zbiórki tego typu odpadów.
- Akumulatory - zużyte i wyładowane akumulatory zawierają substancje szkodliwe dla środowiska i dla zdrowia człowieka, a zatem nie mogą być usuwane jako zwykłe odpady komunalne. Użytkownik jest zobowiązany do utylizowania zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny i przyjazny dla środowiska wyrzucając je do specjalnych pojemników zbiorczych znajdujących się w centrach autoryzowanych do ich zbiórki.



**ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY**

Oświadczam na własną odpowiedzialność, że produkt:

kosiarka trawnikowa - robot automatyczny, zasilany akumulatorem, model 7250DE0, 7250EL0, 8250ES0 spełnia wymogi w zakresie bezpieczeństwa, zdrowia i ochrony środowiska następujących dyrektyw Wspólnoty Europejskiej:

**Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, dyrektywa dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej 2014/30/WE, dyrektywa radiowej (RED) 2014/53/UE, dyrektywa RoHS 2011/65/WE, dyrektywa WEEE 2012/19/UE, dyrektywa dotycząca emisji hałasu do środowiska 2005/88/WE;**

jest zgodny z następującymi Normami zharmonizowanymi:

EN 50636-2-107:2015 i EN 60335-1:2012 + A11:2014 (**bezpieczeństwo**);

EN 62233:2008 (**poła elektromagnetyczne**);

EN 55014-1:2008 + A1:2010 + A2:2012 (**emisja**);

EN 61000-3-2:2015 i EN 61000-3-3:2014 (**emisja**);

EN 55014-2:2015 (**odporność**);

EN 50419:2006 (**RAEE – znakowanie urządzeń elektrycznych**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Kompatybilność elektromagnetyczna**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Kompatybilność elektromagnetyczna**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Urządzenia szerokopasmowej transmisji danych**)

ETSI EN 301 511 V9.0.2 (**Urządzenia szerokopasmowej transmisji danych**)

DRAFT

ETSI EN 303 447 V1.1.0\_0.0.2 (2017-04)

oświadczam ponadto, iż zgodnie z dyrektywą 2005/88/WE poziom mocy akustycznej LWA urządzenia reprezentatywnego dla danego typu wynosi  $66.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$  (korygowany według krzywej A i w odniesieniu do 1 pW), że gwarantowany poziom mocy akustycznej LWA jest niższy od 68 dB (korygowany według krzywej A i w odniesieniu do 1 pW) oraz, że dokumentacja techniczna, zgodnie z wymogami dyrektyw 2005/88/WE i 2006/42/WE została sporządzona przez Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 02/10/2017

Bernini Fabrizio

(Pełnomocny członek zarządu)





Manufactured for STIGA SpA

by **Zucchetti Centro Sistemi SpA**  
via Lungarno 305/A - 52028 Terranuova Bracciolini (AR) - ITALY

**STIGA**

[www.stiga.com](http://www.stiga.com)