

Algemene informatie.....	2
Doel van de handleiding.....	2
Identificatie fabrikant en toestel.....	3
Informatie in verband met de veiligheid.....	3
Veiligheidsnormen.....	3
Veiligheidsuitrustingen.....	4
Veiligheidssignalen.....	5
Technische informatie.....	6
Technische gegevens.....	6
Algemene beschrijving toestel.....	7
Hoofdorganen.....	8
Installatie.....	9
Verpakking en uitpakken.....	9
Planning installatie systeem.....	9
Definitie baan perimetrische draad.....	11
Methode voor terugkeer naar het herlaadstation.....	11
Predispositie snelle terugkeer van de robot naar het herlaadstation.....	12
Vorbereiding en afgrenzing werkzones.....	13
Installatie perimetrische draad.....	17
Installatie herlaadstation en toevoereenheid.....	18
Batterijen opladen bij het eerste gebruik.....	20
Afstellingen.....	20
Aanbevelingen voor de afstellingen.....	20
Afstelling maaihoogte.....	20
Gebruik en werking.....	21
Verplichtingen voor het gebruik.....	21
Beschrijving van het bedieningspaneel en overzicht van de menu's.....	21
Inbedrijfstelling.....	22
Gebruik van de robot in gesloten gebieden, zonder laadstation.....	23
Toegang tot het menu via de app.....	23
Instellingen van het gebruikersmenu via de mobiele app.....	23
Instelling menu – modus programmering.....	24
Veilig stoppen van de robot.....	27
Langdurige stilstand en weer-in-bedrijfstelling.....	27
Batterijen opladen voor lange stilstand.....	28
Suggesties voor het gebruik.....	29
Gewoon onderhoud.....	29
Aanbevelingen voor het onderhoud.....	29
Tabel intervallen voor geprogrammeerd onderhoud.....	29
Reiniging robot.....	30
Defecten opsporen.....	31
Defecten, oorzaken en oplossingen.....	31
Vervanging onderdelen.....	33
Suggestie voor de vervanging van onderdelen.....	33
Vervanging batterijen.....	33
Vervanging mes.....	33
De robot afdanken.....	34
Eg-verklaring van overeenstemming.....	35
Garantienormen.....	36
Voorwaarden en beperkingen.....	36
Verzoek om assistentie in garantie.....	36
Verdere definities.....	36

De reproductie, geheel of gedeeltelijk, van dit document is verboden zonder schriftelijke toestemming van de constructeur. De constructeur zet zich in voor een constante verbetering van het product en behoudt zich het recht voor om dit document zonder waarschuwing te wijzigen, mits dit geen risico's voor de veiligheid inhoudt.
 © 2008 - Auteur van de teksten, de tekeningen en de lay-out: Tipolito La Zecca. De teksten mogen volledig of gedeeltelijk gereproduceerd worden mits de auteur wordt aangeduid

DOEL VAN DE HANDLEIDING

- Deze handleiding, die een integrerend deel is, van het toestel werd door de Fabrikant opgesteld om de nodige informatie te verschaffen aan de personen die toestemming hebben om met dit product te werken in de loop van zijn voorziene levensduur.
- Naast de toepassing van een goede gebruikstechniek, moeten de bestemmingen deze informatie aandachtig lezen en strikt toepassen.
- Deze informatie is origineel geleverd door de fabrikant.
- Het lezen van deze informatie staat toe risico's voor de gezondheid en de veiligheid van personen en economische schade te voorkomen.
- Bewaar deze handleiding gedurende de hele levensduur van het toestel op een bekende en gemakkelijk toegankelijke plaats, om hem steeds ter beschikking te hebben wanneer raadpleging nodig is.
- Sommige informatie en afbeeldingen die in deze handleiding zijn aangegeven kunnen mogelijk niet perfect overeenstemmen met het product dat u bezit, maar dit compromitteert de functie er niet van.
- De Fabrikant behoudt zich het recht voor wijzigingen aan te brengen zonder voorafgaande verwittiging.
- Om de aandacht te trekken op enkele delen van de tekst die bijzonder belangrijk zijn, of om belangrijke wijzigingen aan te geven, heeft men enkele symbolen gebruikt, waarvan de betekenis hierna beschreven wordt.



Gevaar – Let op

Dit symbool wijst op ernstig gevaar dat, indien het verwaarloosd wordt, tot een ernstig risico kan leiden voor de gezondheid en de veiligheid van de personen.



Waarschuwing - Verwittiging

Dit symbool wijst erop dat men een geschikt gedrag moet aanhouden om de gezondheid en de veiligheid van de personen niet in gevaar te brengen en geen economische schade te veroorzaken.



Belangrijk

Dit symbool wijst op bijzonder belangrijke technische informatie die niet verwaarloosd mag worden.

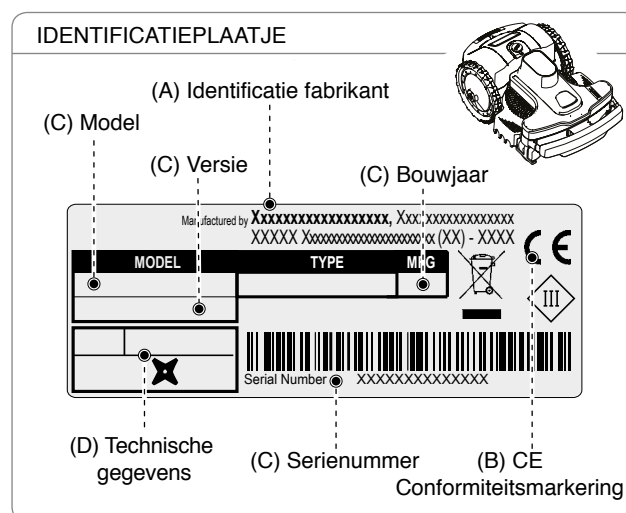
IDENTIFICATIE FABRIKANT EN TOESTEL

Het afgebeelde identificatieplaatje bevindt zich direct op het toestel. Hierop zijn de referenties en alle aanwijzingen aangegeven die nodig zijn voor een veilig gebruik.

Richt u tot het Assistentiecentrum van de Fabrikant of tot een van de geautoriseerde centra voor eender welke behoefte.

Gelieve bij iedere aanvraag voor technische service, de gegevens mee te delen die aangegeven zijn op het identificatieplaatje, het benaderende aantal werkuren en het type aangetroffen defect.

- A. Identificatie Fabrikant.
- B. CE-Conformiteitsmarkering.
- C. Model en Versie / serienummer / bouwjaar.
- D. Technische gegevens: Spanning, Stroom, Beschermingsgraad, Massa, Maaibreedte



INFORMATIE IN VERBAND MET DE VEILIGHEID

De constructeur heeft speciale aandacht geschonken aan de aspecten die risico's kunnen veroorzaken voor de veiligheid en de gezondheid van de personen die met de apparatuur werken. Het doel van deze informatie is de gebruiker te sensibiliseren, zodat aandacht wordt geschonken om eender welk risico te voorkomen.



VEILIGHEIDSNORMEN



DIT PRODUCT IS VOORZIEN VAN EEN MES, EN IS GEEN SPEELGOED!

- Lees aandachtig de ganse handleiding door, en vooral de informatie over de veiligheid, en controleer dat alles is begrepen. Gebruik de apparatuur enkel voor het gebruik dat voorzien wordt door de fabrikant. Respecteer nauwgezet alle aanwijzingen voor de werking, het onderhoud en de herstellingen.
- Controleer gedurende de werking van de robot dat in de werkzone geen personen aanwezig zijn, en vooral geen kinderen, bejaarden, mindervaliden en huisdieren. Anders wordt aanbevolen om de werkzaamheden van de robot te programmeren tijdens de uren dat in die zone niemand aanwezig is. Bewaak het toestel als huisdieren, kinderen of andere personen in de buurt aanwezig zijn. Als een persoon of een dier zich binnen het traject van de robot bevindt, moet deze onmiddellijk gestopt worden.
- In werkgebieden die niet zijn afgebakend met een omheining die moeilijk kan overschreden worden, moet het apparaat gecontroleerd worden tijdens de werking.
- De waarschuwingssignalen moeten rond het werkgebied van de maaier voorzien worden, indien gebruikt in openbare zones. De signaleringen moeten de volgende tekst bevatten: **“Opgelet! Automatische maaier! Uit de buurt van de machine blijven! Toezicht houden op kinderen!”**
- Deze robot is niet bedoeld voor gebruik door kinderen en personen met beperkte lichamelijke, zintuiglijke of verstandelijke vermogens of met gebrek aan ervaring en/of kennis, tenzij onder toezicht van een persoon die verantwoordelijk is voor hun veiligheid of indien aanwijzingen werden gekregen over het gebruik van het toestel. Kinderen moeten bewaakt worden om te garanderen dat ze niet met het toestel spelen.
- Sta niet toe dat de robot wordt gebruikt door personen die de werking en het gedrag ervan niet kennen.
- De operatoren die het onderhoud en de herstelling uitvoeren, moeten volledig vertrouwd zijn met de specifieke kenmerken en de veiligheidsvoorschriften. Voordat de robot wordt gebruikt, moet de gebruiksaanwijzing doorgelezen worden en moeten de instructies begrepen worden.

- Gebruik alleen originele onderdelen; het ontwerp van de robot mag niet veranderd worden, en de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen mogen niet geforceerd, omzeild, geëlimineerd of verwijderd worden. De fabrikant wijst elke aansprakelijkheid af als niet-originele onderdelen worden gebruikt. Het niet nakomen van deze verplichting kan ernstige risico's veroorzaken voor de veiligheid en de gezondheid van de personen.
- Controleer of geen speelgoed, gereedschappen, takken, kleding of andere voorwerpen op het grasveld liggen die de messen kunnen beschadigen. Eventuele voorwerpen op het gras kunnen de robot beschadigen of blokkeren.
- Ga niet op de robot zitten. Til de robot nooit op om hem te transporteren of het mes te inspecteren wanneer het toestel in werking is. Houd de handen en de voeten uit de buurt van het toestel wanneer het in werking is.
- Gebruik de robot niet wanneer het irrigatiesysteem in werking is. In dit geval moet de programmering zodanig uitgevoerd worden dat de robot en het irrigatiesysteem niet gelijktijdig werken. Was de robot niet met hogedruk waterstralen, en dompel hem niet geheel of gedeeltelijk onder in water, omdat hij niet waterdicht is.
- Schakel de stroomtoevoer uit en activeer de beveiliging voordat eender welke afstelling of onderhoudshandeling wordt uitgevoerd die kan worden uitgevoerd door de gebruiker. Gebruik de persoonlijke beschermingsmiddelen die worden voorzien door de fabrikant, en draag beschermende handschoenen wanneer het mes wordt gehanteerd.
- De reiniging en de onderhoudshandelingen die mogen uitgevoerd worden door de gebruiker mogen niet worden uitgevoerd door kinderen zonder toezicht.
- Gebruik de robot niet wanneer het mes is beschadigd. Het mes moet worden vervangen.
- Gebruik de robot niet wanneer externe delen zijn beschadigd. In geval van mechanische schade moeten de relatieve onderdelen vervangen worden.
- Gebruik de robot niet wanneer de stroomkabel van de transformator is beschadigd. Een beschadigde stroomkabel kan leiden tot contact met onder spanning staande delen. De kabel moet worden vervangen door de fabrikant of zijn assistentiedienst of een gelijkwaardig gekwalificeerde persoon, om eender welk risico te vermijden.
- Als de stroomkabel wordt beschadigd gedurende het gebruik, moet op de toets "STOP" gedrukt worden om de robot te stoppen en moet de stekker uit het stopcontact gehaald worden.
- Controleer visueel, aan regelmatige intervallen, dat het mes, de montageschroeven en het snijmechanisme niet versleten of beschadigd zijn. Zorg er voor dat alle moeren, bouten en schroeven zijn vastgedraaid zodat de goede werkcondities van de robot worden gegarandeerd.
- In geval van abnormale trillingen van de robot gedurende het gebruik, moet op de toets "STOP" gedrukt worden om de robot te stoppen en moet de stekker uit het stopcontact gehaald worden.
- Het is absoluut verboden om de robot te gebruiken en op te laden in explosieve en ontvlambare omgevingen.
- Gebruik alleen de batterijlader en het stroomvoorzieningstoestel die worden geleverd door de leverancier. Oneigenlijk gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of lekken van corrosieve batterijvloeistof. In geval van vloeistoflekken moet de batterij worden gereinigd met water/neutralisator; raadpleeg een arts in geval van contact met de ogen.

VEILIGHEIDSUITRUSTINGEN

1. Obstakelsensor

Wanneer de robot in botsing komt met een vast voorwerp met een hoogte van meer dan 10 cm (3.94 ") wordt de stootsensor ingeschakeld, de robot blokkeert de beweging in deze richting en gaat achteruit om de hindernis te vermijden.

2. Hellingmeter

Indien de robot werkt op een vlak dat sterker helt dan aangegeven is in de technische specificaties, of indien hij omgekanteld wordt, zet de robot het snijmes stil.

3. Schakelaar voor noodstop

Deze bevindt zich op het bovenste deel van de robot met de tekst "STOP" en is groter dan de andere commando's op het toetsenbord. Door op deze toets te drukken tijdens de werking, zal de grasmaairobot onmiddellijk stoppen en het mes zal geblokkeerd worden.

4. Bescherming tegen overbelasting

Elke motor (mes en wielen) wordt tijdens de werking voortdurend gemonitoreerd voor alle situaties die tot oververhitting kunnen leiden. Indien er zich een overbelasting voordoet in de motor van de wielen, doet de robot enkele pogingen om in de tegenovergestelde richting te gaan. Als de overbelasting blijft, stopt de robot en wordt het defect gesignaleerd. Als de overbelasting zich in de motor van het snijmes voordoet, zijn er twee mogelijke reacties. Als de parameters binnen de eerste range liggen, zal de robot enkele manoeuvres uitvoeren om het snijmes vrij te zetten. Als de overbelasting onder de beschermingrange is, stopt de robot en wordt het defect van de motor gesignaleerd.

5. Sensor signaal afwezig

Indien het signaal afwezig is, zal de robot onmiddellijk gestopt worden.

VEILIGHEIDSSIGNALEN

	Lees aandachtig de gebruiksaanwijzingen en zorg ervoor dat U de betekenis ervan begrepen hebt alvorens de machine te gebruiken.		Houd een geschikte veiligheidsafstand van de machine tijdens de werking.
	Raak het mes niet aan, steek geen handen en voeten onder het toestel wanneer dit in werking is. Wacht tot het mes en de draaiende delen volledig stilstaan alvorens ze te benaderen.		Tijdens de werking van de robot dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen (in het bijzonder kinderen, ouderen of mindervaliden) of huisdieren aanwezig zijn. Houd de kinderen, de huisdieren en de andere personen op veiligheidsafstand wanneer de machine in bedrijf is. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.
	Klim niet op de machine.		Let op! Reinig of was de machine niet met waterstralen.
	Schakel de veiligheidsinrichting aan alvorens aan de machine te werken of ze op te tillen.		Gebruik de robot enkel met de stroomvoorzieningstoestellen die zijn aangeduid in de “Technische Gegevens” in het hoofdstuk “Technische Informatie”

TECHNISCHE GEGEVENS

Beschrijving		Model		
		8040BA0	8040BA0	8040BA0
Power KIT		2.9Ah - 2A LIGHT	5.8Ah - 5A MEDIUM	8.7Ah - 8A PREMIUM
Maximale aanbevolen oppervlakte die gemaaid kan worden				
Werkcapaciteit (-20%(*))	m ² (sq ')	800 (8608 ')	1200 (12912 ')	1800 (19368 ')
Kenmerken				
Afmetingen (B x H x D)	mm	635x464x300		
Gewicht robot incl. Accu	kg	15,0	15,3	15,6
Maaihoogte (Min-Max)	mm (")	20 - 65 (0,78-2,56 ")		
Doorsnede mes	mm (")	250 (9,84 ")		
Motoren		zonder borstels		
Snelheid snijmes	RPM	3000 Onderhoud		
Bewegingssnelheid	Meter / Minuut	30 (97,7 ')		
Maximum overschrijdbare en aanbevolen helling (*)	%	45% toegestaan, in functie van de condities van het gazon en de geïnstalleerde accessoires. Maximum 35% bestuurd en aanbevolen. In geval van regelmatige grasvelden. 20% nabij de externe boord of de perimetrische draad.		
Omgevingstemperatuur werking	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) LAADSTATION: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERIJLADER: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)		
Gemeten niveau akoestisch vermogen	dB(A)	63		
Beschermingsgraad tegen water	IP	ROBOT: IPx5 LAADSTATION: IPx4 BATTERIJLADER: IPx4		
Elektrische kenmerken				
Toevoereenheid (voor lithiumbatterij)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Ingang: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Klasse 2 Uitgang: 29.4 V ===; 2.0 A	Mean Well ELG-150-30ZCTE Ingang: 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; Klasse 1 Uitgang: 29.4 V ===; 5.0 A	Mean Well ELG-240-30ZCTE Ingang: 100 - 240 V~; 2.2 A; 50/60 Hz; Klasse 1 Uitgang: 29.4 V ===; 8.0 A
Type accu's en laadeenheden				
Herlaadbatterij Lithium-Ione (nominale spanning)		25.9V 2.9Ah	25.9V 5.8Ah	25.9V 8.7Ah
Type lading		met contact	met contact	met contact
Gemiddelde laadduur	hh:mm	2:00	1:30	1:30
Gemiddelde bedrijfsduur na een volledige oplaadcyclus (*)	hh:mm	01:30	03:00	04:00

(*) Op basis van de condities van het gras, het type van grasveld en de aard van het te maaien gebied.

Frequenties		
Zender voor geleider robot		Werkfrequentieband (Hz) 500 - 60000 Maximum vermogen met radiofrequentie (dBm) < 10
Bluetooth		Werkfrequentieband (MHz) 2402 - 2480 Maximum vermogen met radiofrequentie (dBm) < 14
GSM		Werkfrequentieband (MHz) 850/900/1800/1900 Maximum vermogen met radiofrequentie (dBm) < 33
Uitrustingen / accessoires / functies		
Beheerde zones inclusief de hoofdzone		4
Regensensor		standaard voorzien
Eco-mode - Autoprogrammering (gepatenteerd)		standaard voorzien
Module Connect (GPS, GPRS)		Optional
Methode voor terugkeer naar het herlaadstation		"V-Meter" - "Volg de kabel"
Maximale lengte perimetrische draad (indicatief, berekend op de basis van een regelmatige perimeter)	m (')	1000 (3280 ')

(*) Op basis van de condities van het gras, het type van grasveld en de aard van het te maaien gebied.

ALGEMENE BESCHRIJVING TOESTEL

Het toestel is een robot ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen en gazons van woningen op eender welk uur van de dag en van de nacht te maaien. Het is klein, compact, stil en gemakkelijk vervoerbaar.

In functie van de verschillende kenmerken van de te maaien oppervlakte, kan de robot geprogrammeerd worden om op meerdere zones te werken: een hoofdzone en meerdere secundaire zones (in functie van de kenmerken van de verschillende modellen).

Tijdens de werking, maait de robot het gras van de zone binnen de perimetrische zone.

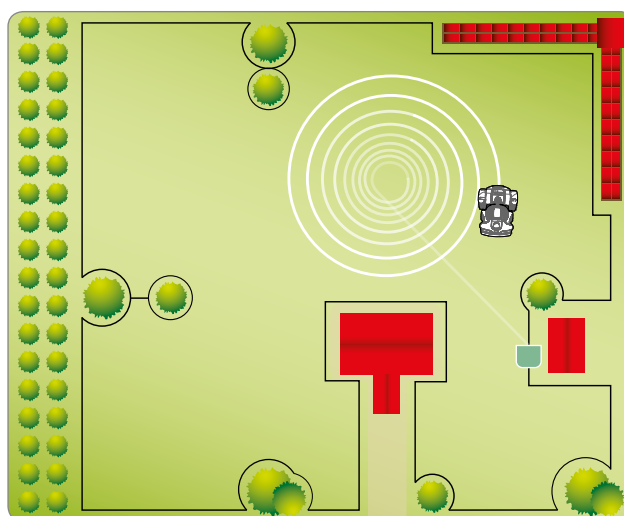
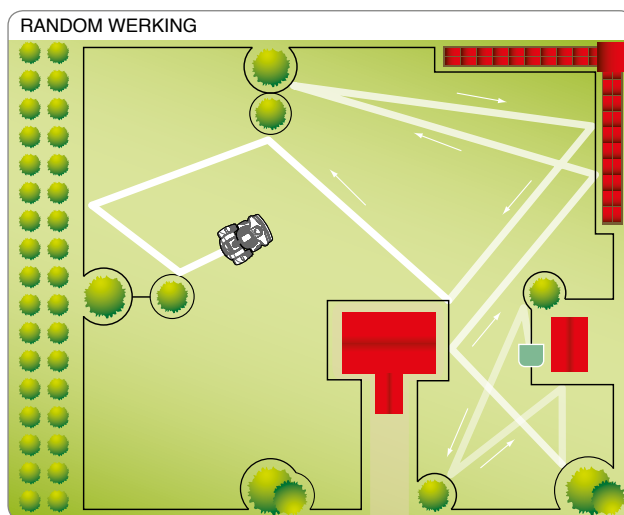
Wanneer de robot de perimetrische draad vindt of een hindernis tegenkomt, verandert hij zijn baan op willekeurige wijze en vertrekt hij weer in de nieuwe richting. De robot overschrijdt de omtrekdraad niet voor een afstand die groter is dan de helft van zijn lengte.

Op basis van het random werkprincipe, maait de robot het aangegeven grasveld automatisch en volledig (zie afbeelding).

De robot kan de aanwezigheid van hoger en/of dichter gras herkennen in een zone van de tuin en, indien nodig, automatisch de spiraalbeweging aanschakelen voor een perfecte afwerking van het maaien.

De oppervlakte van het gazon die de robot kan maaien, is afhankelijk van een reeks factoren:

- model van de robot en geïnstalleerde batterijen;
- kenmerken van de zone (onregelmatige perimeters, niet gelijkvormige oppervlakte, indeling van de zone, enz.);
- kenmerken van het gazon (type en hoogte van het gras, vochtigheid, enz.);
- condities van het mes (goed geslepen, zonder resten en incrustaties, enz.).



HOOFDORGANEN

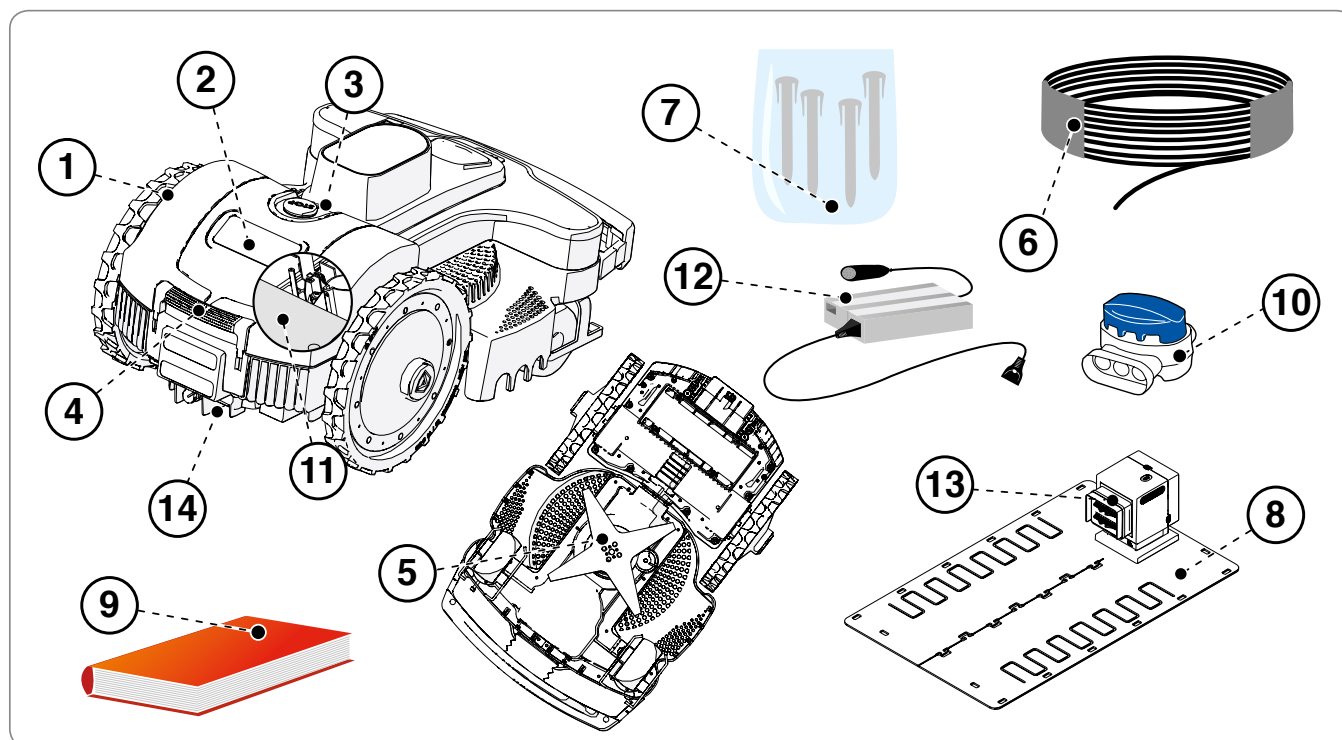
MODEL		8040BA0
Versie		A
①	Robot	✓
②	Toetsenbord	✓
③	Regensensor	✓
④	Steel	✓
⑤	Snijmes	✓
⑥	Kluwen perimetrische draad	0
⑦	Spijkers	20
⑧	Laadstation	✓
⑨	Handleiding	✓
⑩	Koppeling voor omtrekdraad	-



Belangrijk

In sommige commerciële configuraties kan de power Kit afzonderlijk verkocht worden.

POWER KIT		LIGHT	MEDIUM	PREMIUM
⑪	Accu	25.9V 2.9Ah	25.9V 5.9Ah	25.9V 8.7Ah
⑫	Toevoereenheid	2.0 A	5.0 A	8.0 A
⑬	Zender en Laadtoren	met contact	met contact	met contact
⑭	Laadmodule	met contact	met contact	met contact



INSTALLATIE

VERPAKKING EN UITPAKKEN

Het toestel wordt degelijk verpakt geleverd. Bij het uitpakken, moet men uiterst voorzichtig te werk gaan en de integriteit van de onderdelen nagaan.



Waarschuwing - Verwittiging

Houd de plastic film en de plastic zakjes buiten bereik van pasgeboren kinderen en kleine kinderen, gevaar op verstikking!



Belangrijk

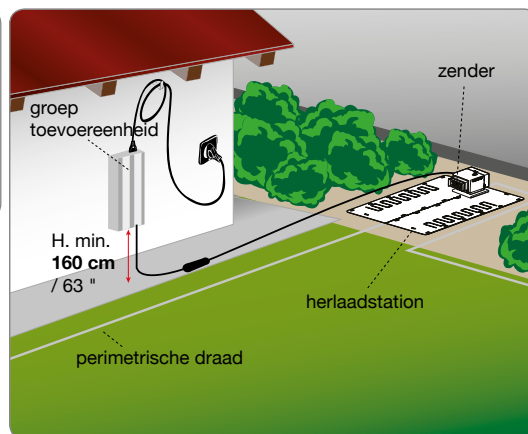
Bewaar het verpakkingsmateriaal voor toekomstig gebruik.

NL

PLANNING INSTALLATIE SYSTEEM

De installatie van de robot vereist geen moeilijke ingrepen, maar wel een minimale voorafgaande planning om de beste zone te bepalen voor de installatie van het herlaadstation, de toevoereenheid en om de baan van de perimetrische draad af te tekenen.

- Het herlaadstation moet aan de rand van het gazon geplaatst worden, bij voorkeur in de grootste zone en van waaruit de eventuele andere zones van het gazon bereikt kunnen worden. De zone waar het herlaadstation geïnstalleerd is, wordt hierna "Hoofdzone" genoemd.



Waarschuwing - Verwittiging

Plaats de toevoereenheid in een zone die niet toegankelijk is voor kinderen. Bijvoorbeeld op een hoogte van meer dan 160 cm. (63 ").



Waarschuwing - Verwittiging

Zorg ervoor dat de toegang tot de toevoereenheid enkel toegestaan is aan geautoriseerde personen.



Waarschuwing - Verwittiging

Om de elektrische verbinding te kunnen uitvoeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzekert u ervan dat de verbinding aan het toevoernet overeenstemt met de geldende wetten. Om in volledige veiligheid te kunnen werken, moet de elektrische installatie waaraan de toevoereenheid verbonden wordt, voorzien zijn van een correct werkzame aardingsinstallatie. Het geleverde circuit moet beschermd worden door een aardlekschakelaar met een activeringsstroom van maximum 30 mA.



Belangrijk

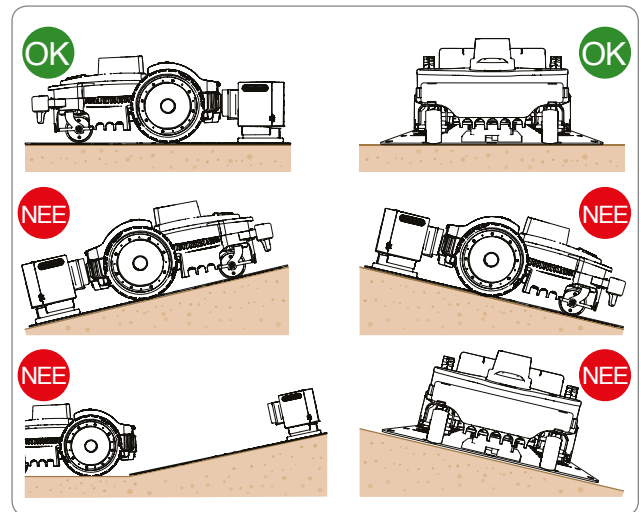
Men raadt aan de groep te plaatsen in een kast voor elektrische onderdelen (voor binnen of buiten), voorzien van een slot met sleutel en goed verlucht om een correcte luchtstroom te verzekeren.

- Na iedere werkcyclus, moet de robot gemakkelijk het herlaadstation kunnen vinden; dit herlaadstation is het vertrekpunt voor een nieuwe werkcyclus en om eventuele andere werkzones te bereiken, die hierna "Secundaire Zones" genoemd worden.
- Plaats het herlaadstation met inachtneming van de volgende regels:
 - vlakke zone;
 - compact en stabiel terrein, dat een goede drainage kan garanderen;
 - bij voorkeur in de zone van het gazon met de grootste afmetingen;
 - verzeker u ervan dat eventuele irrigatietoestellen hun waterstraal niet binnenin het herlaadstation richten;
 - de ingang van het herlaadstation moet geplaatst zijn zoals aangegeven op de afbeelding, zodat de robot het herlaadstation kan bereiken door de perimetrische draad met de klok mee te volgen;
 - vòòr de basis moet er een rechtlijnige baan van 200 cm (78,74 ") zijn;
 - eventuele metalen stangen of randen, die het grasperk afbakenen nabij de basis, kunnen interferenties van het signaal creëren. Positioneer de basis op een andere plaats in de tuin, of uit de buurt van de stang/rand. Contacteer de Assistentiedienst van de constructeur of een erkend centrum voor meer informatie.

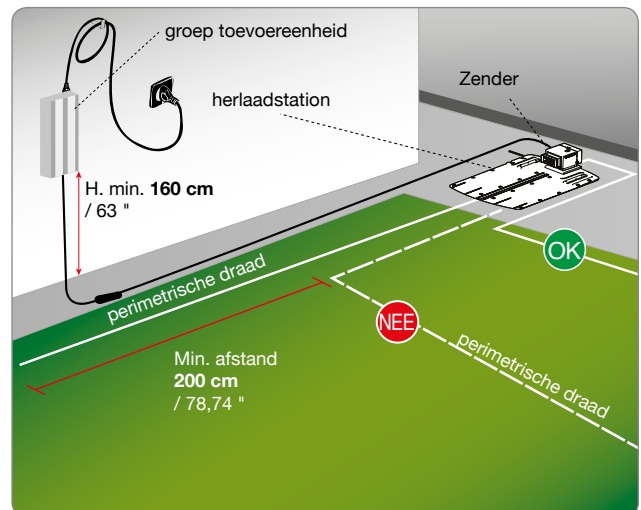
- Het herlaadstation moet goed aan de grond bevestigd zijn. Vermijd dat er zich voor de basis een drempel kan vormen, plaats eventueel een klein tapijtje van plastic gras voor de ingang om de eventuele drempel te compenseren. Verwijder anders het gazon gedeeltelijk en plaats het herlaadstation direct op de hoogte van het gras.
- Het herlaadstation is aan de toevoereenheid verbonden met een koord die zich langs de externe kant van de maaizone van het herlaadstation moet verwijderen.

- Plaats de toevoereenheid met inachtneming van de volgende regels:

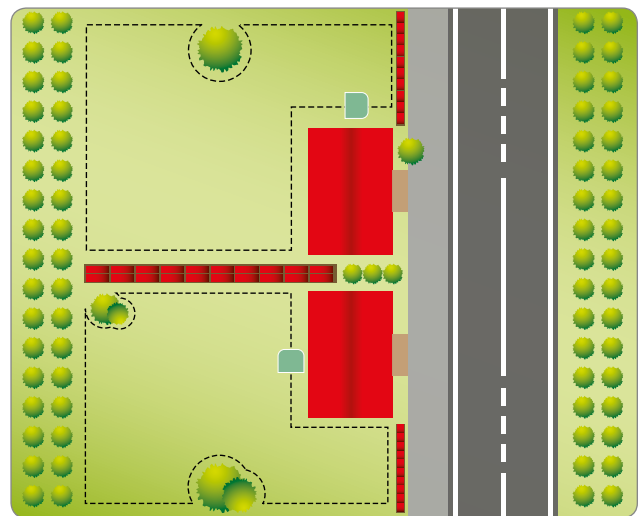
- in een verluchte zone, beschermd tegen de weersomstandigheden en tegen het directe zonlicht;
- bij voorkeur binnenin de woning, een garage of een bergruimte;
- als de eenheid buiten geplaatst moet worden, mag ze niet blootgesteld zijn aan het directe zonlicht en aan water: Daarom is het noodzakelijk het in een geventileerde doos te plaatsen. Ze mag niet in directe aanraking met de grond of in een vochtige omgeving geplaatst worden;
- plaats ze buiten het gazon en niet binnenin;
- leg de resterende koord die het herlaadstation aan de toevoereenheid verbindt opzij. Verkort of verleng de koord niet.



- Het stuk inkomende draad moet rechtlijnig zijn en loodrecht uitgelijnd zijn op het laadstation over een lengte van minstens 200 cm (78,74 ") en het uitkomende stuk moet van het herlaadstation weggaan zoals aangegeven in de afbeelding; dit staat de robot toe correct binnen te komen.



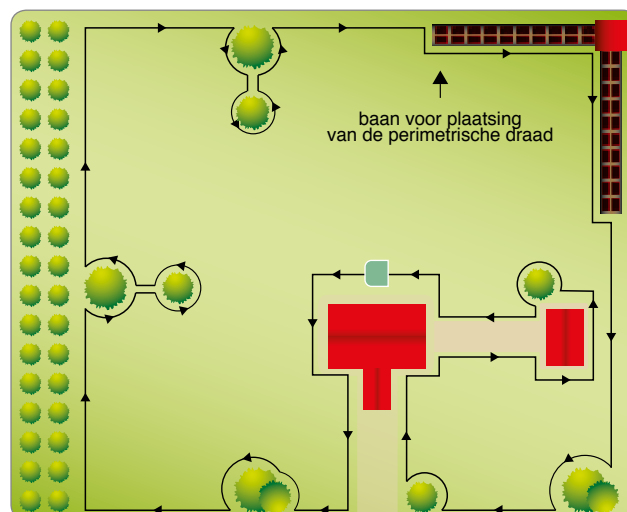
In geval de robot geïnstalleerd wordt nabij een zone waar er een andere robot geïnstalleerd is (hetzelfde type of van een andere fabrikant), moet men tijdens de installatie een wijziging uitvoeren opdat de frequenties van de twee robots elkaar onderling niet storen. Contacteer in dit geval het meest nabij dienstcentrum.



DEFINITIE BAAN PERIMETRISCHE DRAAD

Vooraleer de installatie van de perimetrische draad uit te voeren, moet men de hele oppervlakte van het gazon controleren. Evalueer eventuele wijzigingen aan het gazon of maatregelen die getroffen moeten worden tijdens de plaatsing van de perimetrische draad voor de goede werking van de robot.

1. Evalueer welke wijze van terugkeer naar het herlaadstation te verkiezen is, volgens de aanwijzingen in het hoofdstuk “WIJZE TERUGKEER NAAR HET HERLAADSTATION”.
2. Evalueer waar er een bijzondere plaatsing van de perimetrische draad nodig is, volgens de aanwijzingen in het hoofdstuk “PREDISPOSITIE SNELLE TERUGKEER VAN DE ROBOT NAAR HET HERLAADSTATION”.
3. Voorbereiding en afgrenzing werkzones.
4. Installatie perimetrische draad.
5. Installatie herlaadstation en toevoereenheid. Tijdens de plaatsing van de perimetrische draad, moet men de richting van installatie (met de klok mee) en de richting van rotatie rond de perken (tegen de klok in) respecteren. Zoals aangegeven op de afbeelding.

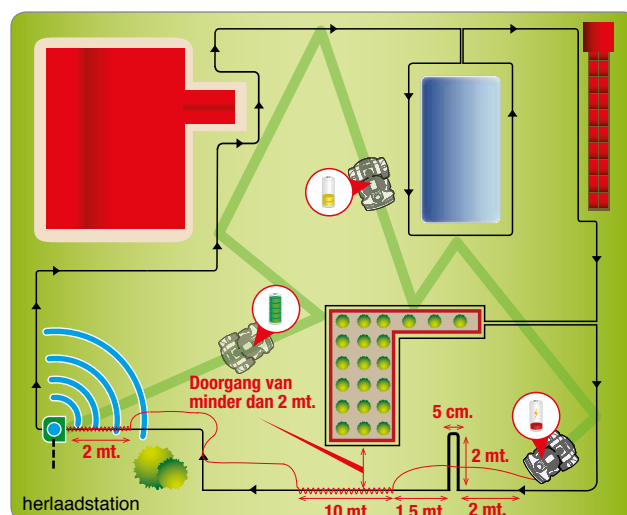


METHODE VOOR TERUGKEER NAAR HET HERLAADSTATION

De robot kan volgens twee verschillende methodes naar het herlaadstation terugkeren, in functie van de configuratie van het gebruikersmenu onder het punt “Instellingen” – “Terugkeer naar de Basis”. Gebruik de methode “Volg de kabel” enkel wanneer er veel interne hindernissen zijn in de tuin en nabij de perimetrische draad (minder dan 2Mt). In alle andere gevallen is het verkiesbaar de methode “V-Meter” te gebruiken, voor een snellere terugkeer naar het herlaadstation.

“Volg de kabel”. Deze methode voor de terugkeer naar het herlaadstation geeft de robot aan de perimetrische draad te volgen door de wielen op de draad zelf te plaatsen. Als deze methode aangeschakeld wordt, is het niet nodig de (“Terugkeer op draad”) zoals hierna beschreven, aan te schakelen.

“V-Meter”. Wanneer deze methode van terugkeer naar het herlaadstation ingesteld wordt, zal de robot de perimetrische draad volgen op een afstand van enkele cm tot 1Mt (3.2'), en deze van tijd tot tijd gaan aanraken, vooral bij niet rechtlijnige stukken, totdat hij de tot dat hij die het signaal dat wordt geproduceerd door het laadstation voor de draad en om het laadstation correct te bereiken.



Indien smalle doorgangen of een pijl aanwezig zijn voor de snelle terugkeer naar het laadstation, moet de draad gepositioneerd worden met een speciale vorm die “Oproep op draad” wordt genoemd. Zodra een “Oproep” herkend wordt, zal de robot de perimetrische draad aan lage snelheid en met grote nauwkeurigheid volgen, gedurende ongeveer 10 Mt. (33'), om vervolgens terug over te schakelen naar de terugkeerwijze “V-Meter” als de snelle terugkeer of het laadstation niet werd tegengekomen.

Respecteer de volgende regels voor de installatie van de “Oproep”:

- “Oproep” is een stuk draad dat over ongeveer 2 Mt (6,6') in de tuin uitgestrekt wordt en met een afstand tussen de twee draden van 5 cm. (1,96");
- De “Oproep” moet in het stuk voor de smalle doorgangen van minder dan 2 Mt. (6.6') gelegd worden;
- De “Oproep” moet in het stuk voor de “Snelle Terugkeren” gelegd worden.

NB: Als de robot het laadstation niet vindt binnen een bepaalde tijd, zal hij de perimetrische draad volgen in wijze “Volg de kabel”.

PREDISPOSITIE SNELLE TERUGKEER VAN DE ROBOT NAAR HET HERLAADSTATION

De snelle terugkeer is een bijzondere plaatsing van de perimetrische draad die de robot toestaat de terugkerende baan naar het herlaadstation korter te maken. Gebruik deze bijzondere plaatsing van de perimetrische draad enkel in tuinen waar de snelle terugkeer tot een effectieve verkorting van de baan leidt en met een lengte van de perimeter van meer dan 200mt.

Voor de installatie van de snelle terugkeer, plaats de perimetrische draad op het terrein zodat er een driehoek gevormd wordt met een zijde van 50 cm (19,7 ") en de twee zijden van de perimetrische draad van 40 cm (15,75 ") elkeen, zoals aangegeven in de afbeelding.

Terwijl de robot terugkeert naar het herlaadstation met de wielen op de draad zelf, en wanneer hij deze bijzondere driehoek vindt, zal hij ongeveer 90° naar de binnenkant van de tuin toe draaien en in de nieuwe richting verder gaan tot hij de perimetrische draad aan de overkant vindt.

Maak de predispositie voor de snelle terugkeer op een punt dat voorafgegaan is door minstens **200 cm** (78,74 ") rechtlijnige draad en gevolgd door minstens **150 cm** (59,05 ") rechtlijnige draad.

De predispositie mag niet uitgevoerd worden langs het rechtlijnige stuk net voor het herlaadstation of nabij hindernissen. Controleer of er langs de baan van de snelle terugkeer geen hindernissen zijn die de snelle terugkeer kunnen verhinderen.

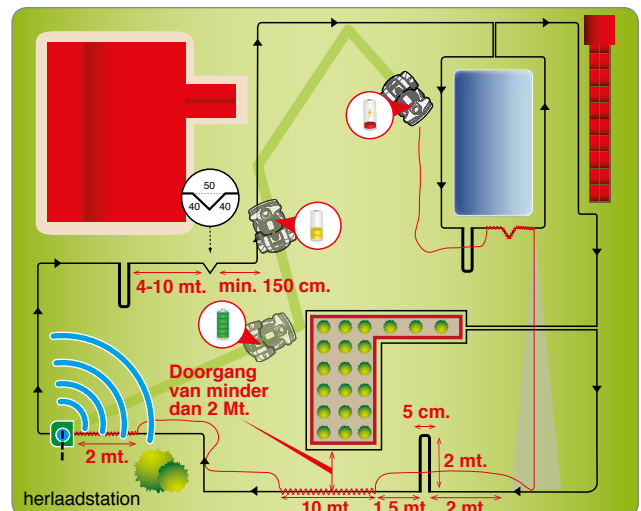
De voorbereiding moet niet worden gedaan op erge steile hellingen, omdat de robot om het gemakkelijk te herkennen. De maximale helling is sterk afhankelijk van de bodemgesteldheid, het is beter als het onder 20% blijft.



Belangrijk

De predispositie voor snelle terugkeer op een niet correct punt kan de robot verhinderen snel terug te keren naar het herlaadstation. Wanneer de robot de perimeter volgt om een secundaire zone te bereiken, wordt de predispositie voor snelle terugkeer niet gelezen.

De afbeelding verschaft enkele nuttige aanwijzingen om de predispositie voor snelle terugkeer correct te installeren.



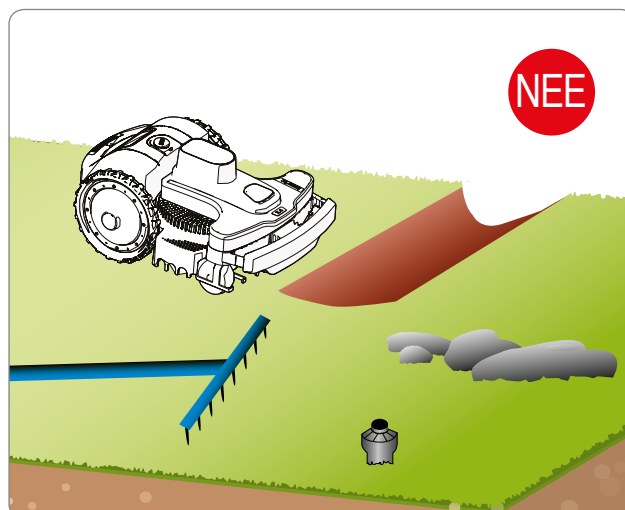
Voorbereiding van het te maaien gazon

1. Controleer of het gazon dat gemaaid moet worden gelijkvormig is en zonder gaten, stenen of andere hindernissen. Indien dit niet zo is, moeten de nodige saneringswerken uitgevoerd worden. Indien het niet mogelijk is sommige hindernissen te verwijderen, moet men deze zones op geschikte wijze afgrenzen met de perimetrische draad.
2. De robot kan oppervlakken maaien binnen het werkgebied met een maximum helling van 45% (45 cm per meter in de lengte) in geval van een regelmatig en droog grasperk, waar geen risico's op het slippen van de wielen aanwezig zijn en op basis van de geïnstalleerde accessoires. In alle andere gevallen is de maximum helling 35%.

De omtrekdraad moet op het terrein gelegd worden met een helling van maximum 20% (20 cm per meter in de lengte), door er rekening mee te houden dat de robot - tijdens de terugkeer naar het laadstation - een betere hechting aan het terrein nodig heeft. De condities van het terrein moeten dus gecontroleerd worden, en de limieten moeten nauwkeurig gerespecteerd worden.

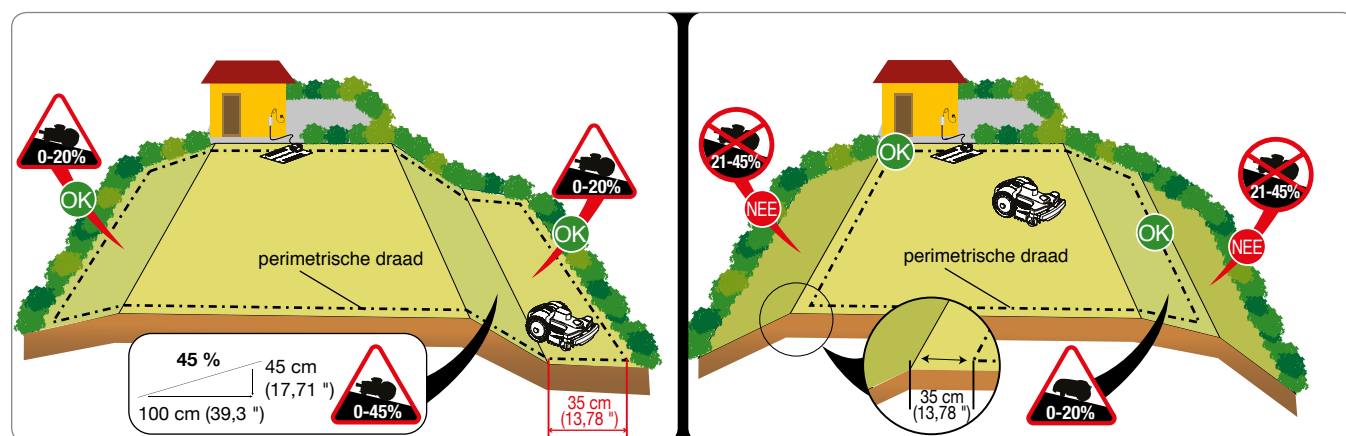
De helling mag minstens 35cm binnen en buiten de omtrekdraad niet vergroten. Als de aanwijzingen niet worden gerespecteerd, kunnen, tijdens normale werkzaamheden op hellingen, wanneer de robot de draad detecteert, de wielen beginnen te slippen zodat de robot het werkgebied verlaat.

Indien obstakels aanwezig zijn op hellingen die de bovenvermelde limieten bereiken, moet het terrein minstens 35cm vóór het obstakel vereffend worden zodat de helling wordt verminderd.



Belangrijk

De zones met niet toegestane hellingen kunnen niet met de robot gemaaid worden. Plaats de perimetrische draad dus vóór de helling en sluit deze zo buiten uit het gazon.



Afgrenzing werkzone

3. Controleer de hele oppervlakte van het gazon en evalueer of het nodig is deze in meerdere afzonderlijke werkzones te verdelen volgens de hierna beschreven criteria. Vooraleer de handelingen voor de installatie van de perimetrische draad aan te vangen, om deze gemakkelijk te kunnen uitvoeren, raadt men aan de hele baan te controleren. De afbeelding geeft een voorbeeld van een gazon met de baan voor de plaatsing van de perimetrische draad.

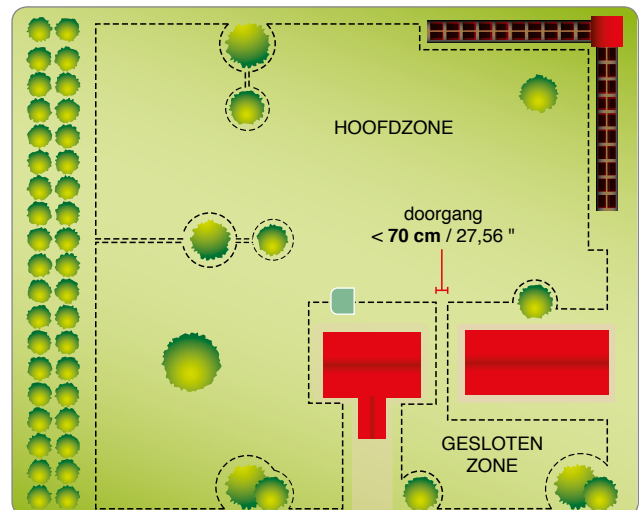
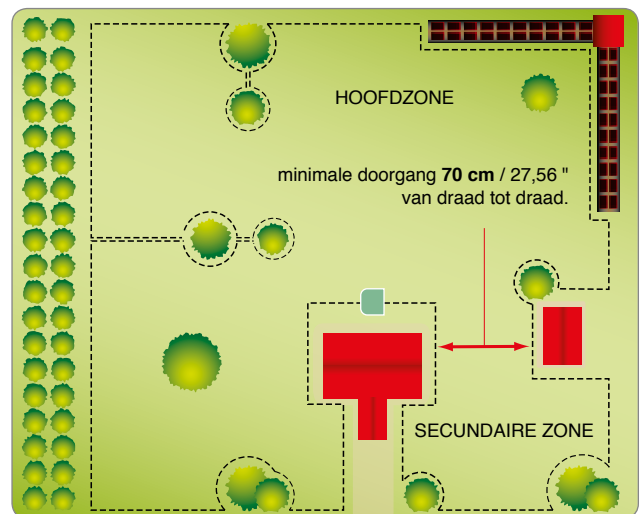
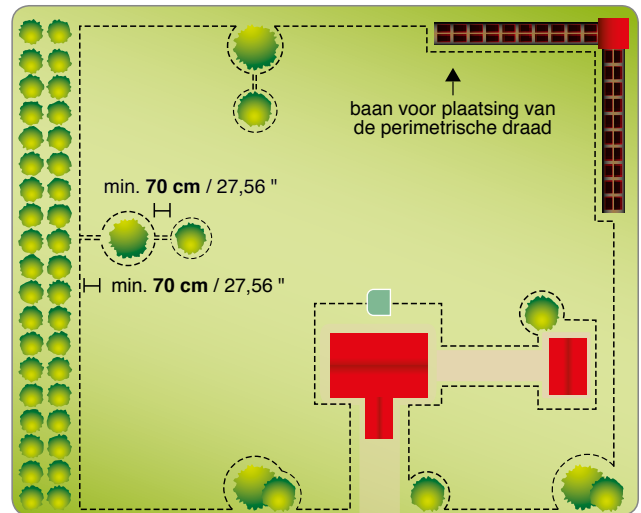
Tijdens de montage van de installatie moeten eventuele secundaire gebieden geïdentificeerd worden. Met secundaire zone bedoelt men een deel van het gazon dat aan de hoofdzone verbonden is met een smalle doorgang die moeilijk bereikbaar met de random beweging van de robot. De zone moet bereikbaar zijn zonder drempels en niveauverschillen die de toegestane kenmerken overschrijden. Of de zone als "secundaire zone" geïdentificeerd moet worden, is ook afhankelijk van de afmetingen van de primaire zone. Des te groter de primaire zone, des te moeilijker zullen de smalle doorgangen te bereiken zijn. Meer in het algemeen, moet een doorgang van minder dan **200 cm** (78,74 ") beschouwd worden als secundaire zone. Het aantal secundaire zones dat de robot kan beheren, is afhankelijk van de kenmerken van het model (Zie "Technische Gegevens").

De minimaal toegestane doorgang is **70 cm** (27,56 ") tussen de draad en de perimetrische draad de perimetrische draad moet geplaatst worden op een afstand die later bepaald zal worden, van eventuele voorwerpen buiten het gazon; De totale benodigde doorgang moet **140 cm** (55,12 ") zijn indien er aan beide kanten een muurtje of struik aanwezig is.

Indien deze doorgang zeer lang is, is het verkiesbaar dat deze meer dan **70 cm** (27,56 ") breed is, van de rand tot aan de perimetrische rand.

Tijdens de programmering is het noodzakelijk om de afmetingen van de gebieden en de richting om ze zo snel mogelijk te bereiken (Rechtsom / Linksom) te configureren, evenals het noodzakelijke aantal meter draad om het secundaire gebied te bereiken.

Indien de minimale vereisten die hierboven beschreven zijn niet gerespecteerd worden en indien er dus een zone is die gescheiden is door een drempel, een niveauverschil dat de kenmerken van de robot overschrijdt of door een doorgang (gang) met een breedte van minder dan **70 cm** (27,56 ") tussen de draad en de perimetrische draad, moet deze zone van het gazon beschouwd worden als een "Gesloten Zone". Om een "Gesloten Zone" te installeren, moet men de heen- en terugloop van de perimetrische draad in dezelfde baan leggen op een afstand van minder dan **1 cm** (0,40 "). In dit geval kan de robot de zone niet autonoom bereiken, en moet men te werk gaan zoals beschreven is in het hoofdstuk "Beheer Gesloten Zones". Het beheer van de "Gesloten Zones" reduceert de vierkante meters die autonoom door de robot beheerd kunnen worden.

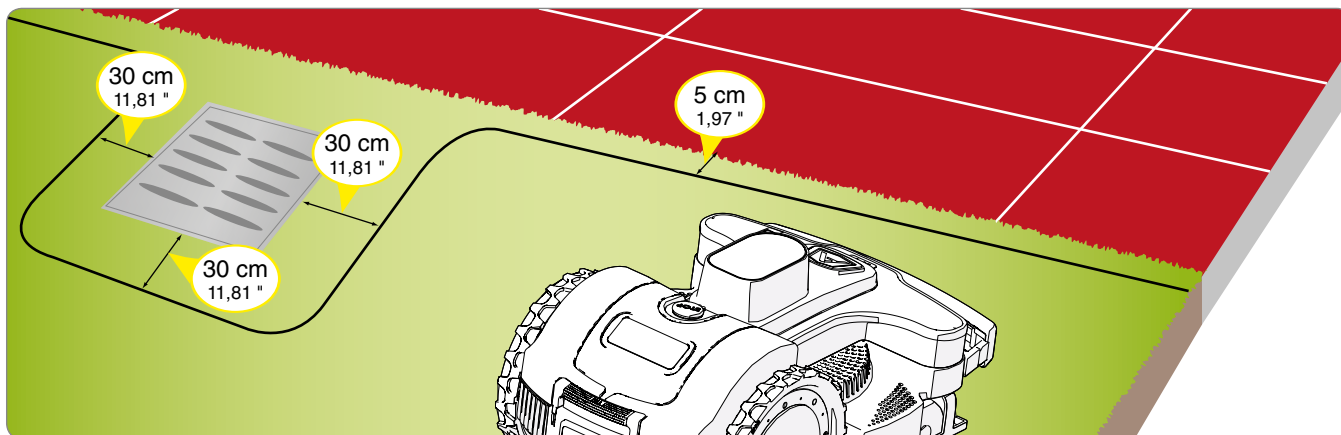


4. Indien er binnen of buiten de werkzone een vloering aanwezig is of een straatje dat zich op hetzelfde niveau als het gazon bevindt, dient men de perimetrische draad op 5 cm (1,96 ") van de boord van de vloering te leggen. De robot zal net buiten het gazon gaan en al het gras zal gemaaid worden. Als de vloering van een metalen type is, of als er een metalen mangat, een doucheplaat of een plaat met elektrische kabels aanwezig is, moet men de perimetrische draad op minstens 30 cm (11,81 ") plaatsen om defecten van de robot en storingen aan de perimetrische draad te vermijden.

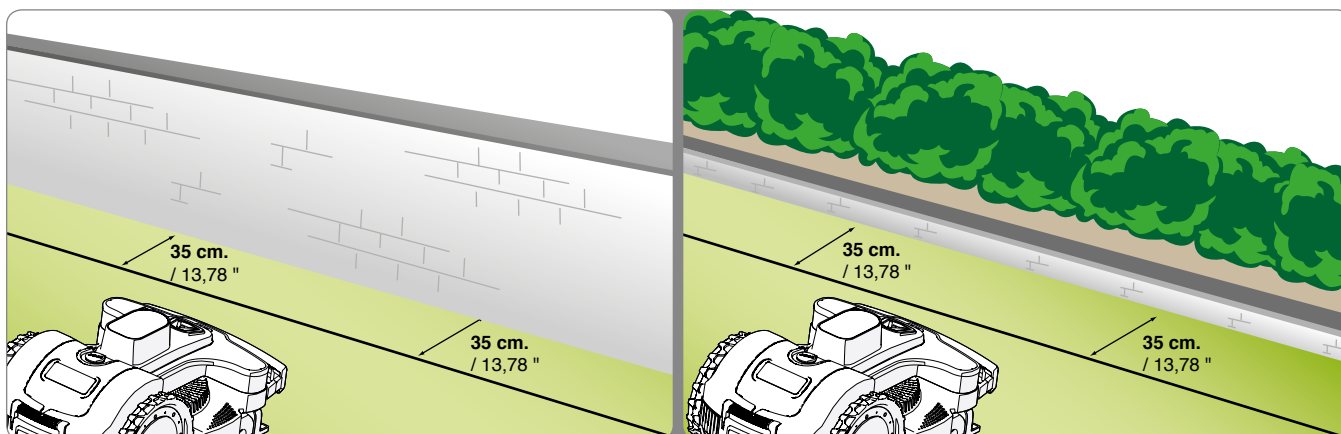


Belangrijk

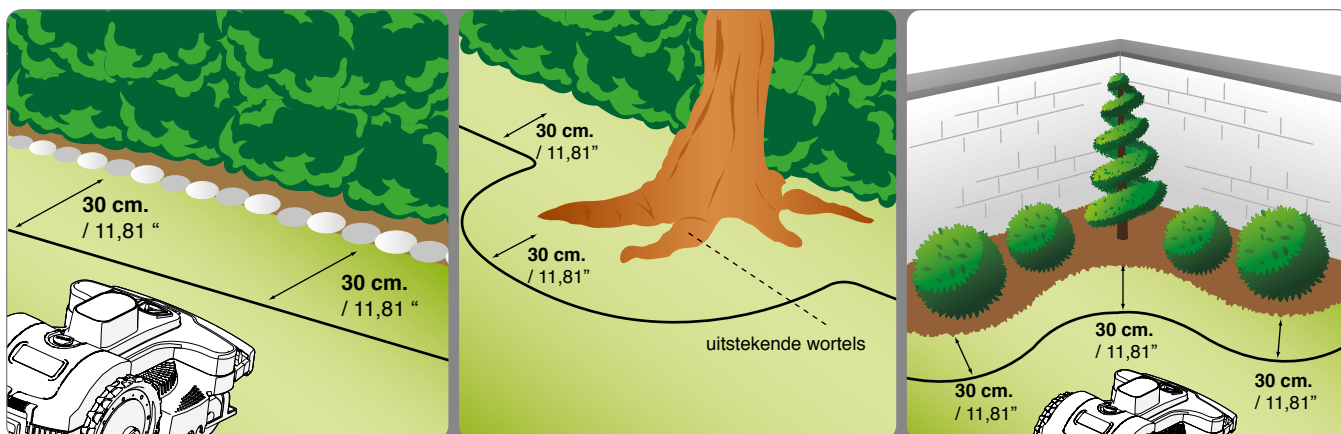
De afbeelding toont een voorbeeld van interne en periferische elementen van de werkzone en de afstanden die gerespecteerd moeten worden voor de plaatsing van de perimetrische draad. Grens alle ijzeren elementen of elementen van andere metalen (mangaten, elektrische verbindingen, enz.) af om interferenties met het signaal van de perimetrische draad te vermijden.



Als er binnen of buiten de werkzone een hindernis aanwezig is, bijvoorbeeld een stoeprand, een wand of een muurtje, plaats dan de perimetrische draad op minstens 35 cm (13,78 ") van de hindernis; om te vermijden dat de robot botst, moet de omtrekdraad op minstens 40 cm (15,75 ") gelegd worden. Het gras nabij de boord waar men besloten heeft de robot niet te laten werken, kan met een trimmer of bosmaaier gemaaid worden.



Als er binnen of buiten de werkzone een perk, een haag, een plant met uitstekende wortels, een kleine put van 2-3 cm of een kleine stoep van 2-3 cm aanwezig is, dient men de perimetrische draad op minstens 30 cm (11,81 ") te plaatsen om te vermijden dat de robot de aanwezige hindernissen beschadigt of erdoor beschadigt wordt. Het gras nabij de boord waar men besloten heeft de robot niet te laten werken, kan met een trimmer of bosmaaier gemaaid worden.

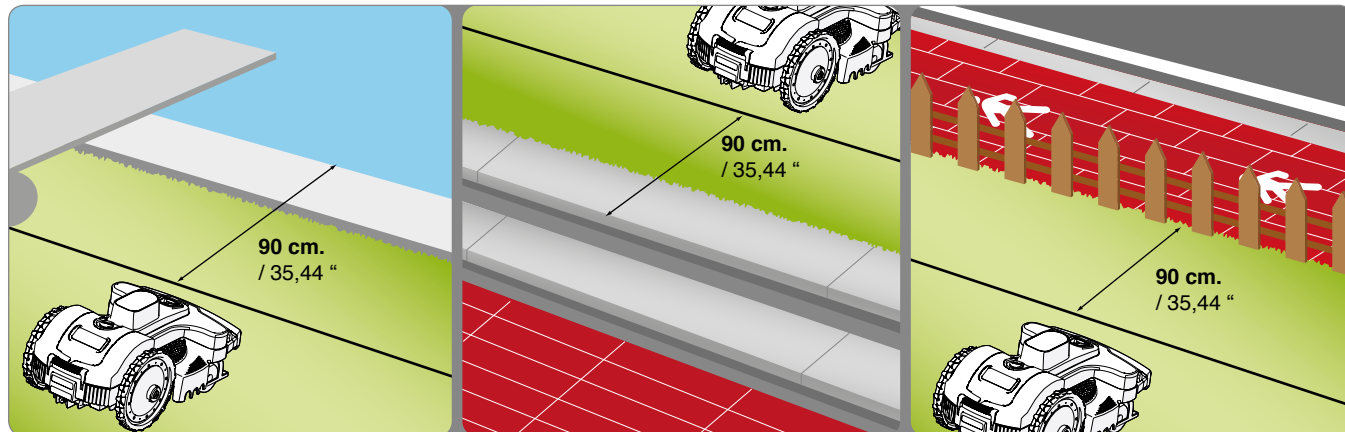


Als binnen of buiten het werkgebied een zwembad, een meertje, een ravijn, een put, trappen of openbare wegen aanwezig zijn, moet de omtrekdraad op minstens 90 cm (35,43 ") gelegd worden. Om de omtrekdraad zo dicht mogelijk nabij de rand van het maaigebied te leggen, wordt aanbevolen om een moeilijk overschrijdbare omheining te voorzien, indien in de buurt van openbare zones, of een omheining van minstens 15cm in de andere gevallen. Op deze manier kan de omtrekdraad gelegd worden op de afstanden die worden beschreven in de vorige punten.

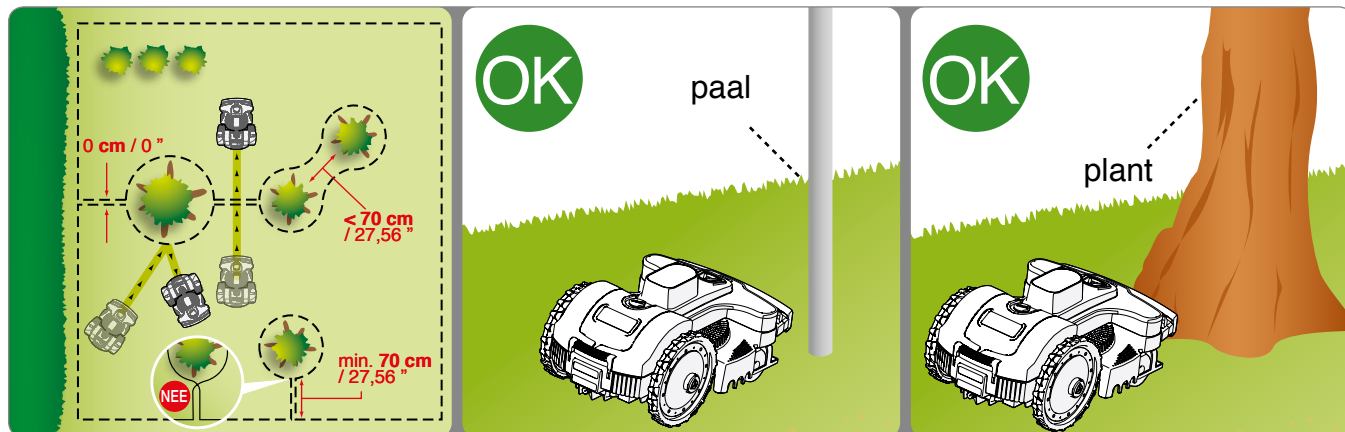


Belangrijk

Het nauwgezet respect van de afstanden en van de hellingen die in de handleiding aangegeven zijn, garandeert een optimale installatie en een goede werking van de robot. Bij hellingen of gladde terreinen, dient men de afstand te verhogen met minstens 30 cm / 11,81 ".



Als er in de werkzone hindernissen aanwezig zijn die bestendig zijn tegen stoten, zoals bijvoorbeeld bomen, struiken of palen zonder scherpe hoeken, moeten deze niet afgegrensd worden. De robot stoot tegen de hindernis en verandert van richting. Indien men verkiest dat de robot niet tegen de hindernissen stoot en op een veilige en stille wijze werkt, raadt men aan alle hindernissen af te grenzen. Licht hellende hindernissen zoals bloemvazen, stenen of bomen met uitstekende bomen, moeten afgegrensd worden om eventuele schade aan het snijmes of aan de hindernissen zelf te vermijden. Om de hindernis af te grenzen, vertrekkende van het punt van de externe perimenter dat zich het dichtst nabij het af te grenzen voorwerp bevindt, moet men de perimetrische draad tot aan de hindernis plaatsen, er omheen draaien, met inachtneming van de normale afstanden die hierboven beschreven zijn, en de kabel weer langs de vorige baan terugbrengen. Plaats de heen- en terugdraad boven op elkaar onder dezelfde spijker; de robot zal zo over de perimetrische draad gaan. Voor de correcte werking van de robot, moet de minimale lengte van de opeen gelegde perimetrische draad 70 cm (27,56 ") om de robot toe te staan normaal te bewegen.



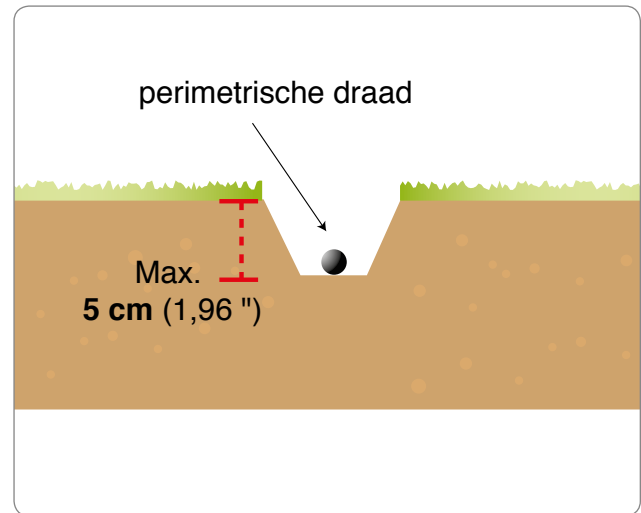
INSTALLATIE PERIMETRISCHE DRAAD

De perimetrische draad kan ondergronds of boven op het terrein geplaatst worden. Indien men over een machine beschikt voor het plaatsen van de draad, is het verkiesbaar deze ondergronds te plaatsen om een betere bescherming van de draad zelf te garanderen. Anders moet men de draad op het terrein plaatsen met de daarvoor bestemde spijkers, zoals hierna beschreven is.



Belangrijk

Begin de plaatsing van de perimetrische draad in de zone waar het herlaadstation geïnstalleerd is en laat er enkele meters over om deze vervolgens op maat te snijden in de laatste fase van de verbinding aan de groep.

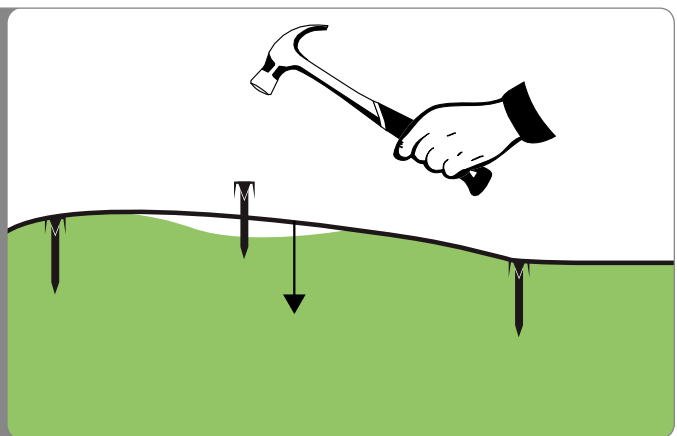
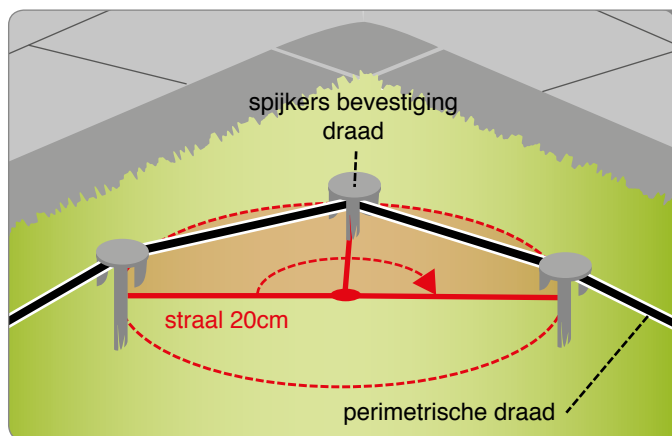
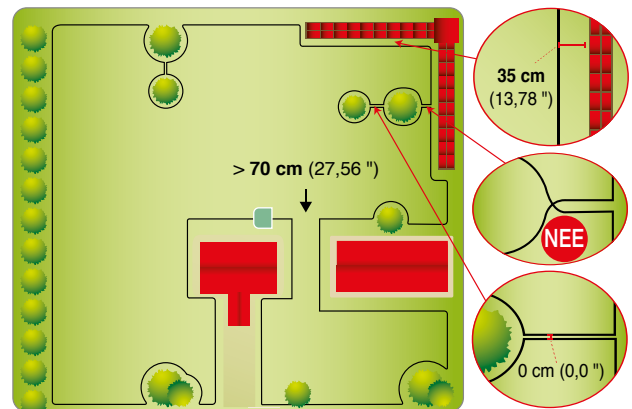


NL

Op de grond geplaatste draad

Verwijder het gras met behulp van een trimmer langs het ganse traject waar de kabel zal gepositioneerd worden. Op deze manier kan de kabel gemakkelijker op het terrein gelegd worden, en wordt vermeden dat de grasmaaier de kabel of de isolatiekous beschadigt.

1. Positioneer de draad, rechtersom, langs het ganse traject, en bevestig hem met de daarvoor bestemde spijkers op een tussenafstand van ongeveer 100 cm (39,37"). De draad moet het terrein raken om te vermijden dat hij wordt beschadigd met de grasmaaier voordat het gras opnieuw groeit.
 - Tijdens de plaatsing van de perimetrische draad, dient men de rotatierichting rond de perken te respecteren, die tegen de klok in moet zijn.
 - In de niet-rechthoekige stukken, moet men de draad zodanig bevestigen dat hij niet oprolt maar een regelmatige bocht vormt (straal 20cm).



Onderaardse draad

1. Maak een regelmatige groef in het terrein (ongeveer 2÷3 cm (0.787÷ 1.181")).
2. Plaats de draad, met de klok mee, langs de hele baan op een diepte van enkele centimeters. Leg de draad niet meer dan 5 cm onder de grond om de kwaliteit en de intensiteit van het signaal dat door de robot wordt opgevangen niet te verminderen.
3. Tijdens het plaatsen van de draad dient men, indien nodig, de draad in sommige punten te bevestigen met de spijkers om deze op de juiste plaats te houden terwijl hij met aarde bedekt wordt.
4. Bedek de draad met aarde en zorg ervoor dat hij goed opgespannen blijft in het terrein.

Koppeling perimetrische draad.

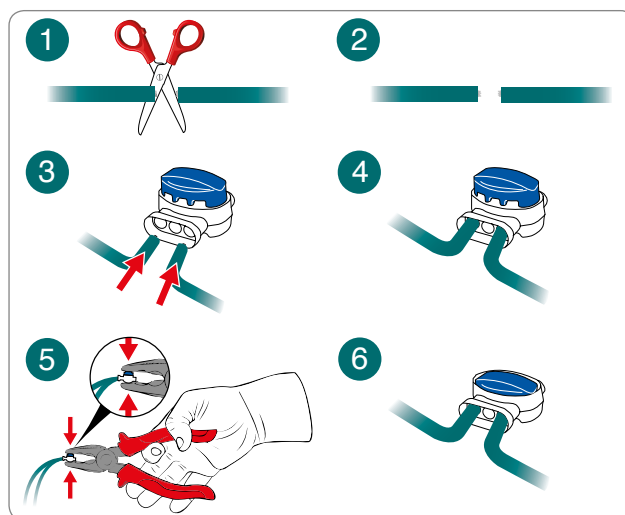
Gebruik een originele koppeling wanneer nog omtrekdraad noodzakelijk is om de installatie te beëindigen.

Plaats elk uiteinde van de kabel in de koppeling, en controleer dat de kabels helemaal zijn ingevoerd zodat de uiteinden zichtbaar zijn aan de andere zijde. Druk, met behulp van een tang, de knop bovenaan helemaal in.



Belangrijk

- Gebruik enkel originele koppelingen, die een veilige en waterdichte elektrische verbinding garanderen.
- Gebruik geen isolatieband of andere types van koppelingen die geen correcte isolatie garanderen (kabelschoenen, klemmen, enz.); de vochtigheid van het terrein veroorzaakt in de loop van de tijd oxidaties en de onderbreking van de omtrekdraad.



INSTALLATIE HERLAADSTATION EN TOEVOEREENHEID



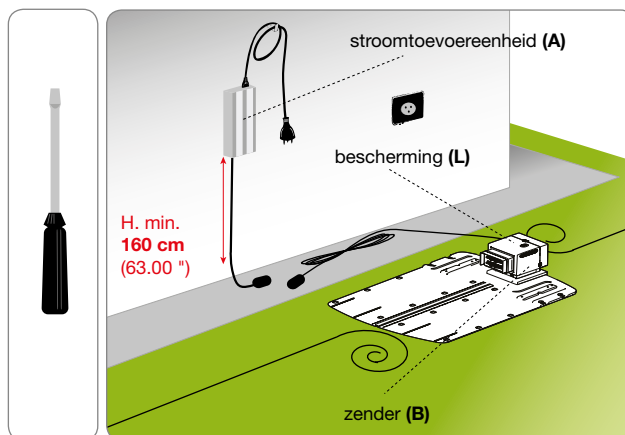
Waarschuwing - Verwittiging

Schakel de algemene elektrische toevoer uit vooraleer eender welke ingreep uit te voeren.

Plaats de toevoereenheid in een zone die niet toegankelijk is voor kinderen. Bijvoorbeeld op een hoogte van meer dan 160 cm. (63.00 ").

De kabel die naar het laadstation gaat, mag niet verkort of verlengd worden, het teveel aan kabel moet opgewikkeld worden in een 8-vorm (zie afbeelding).

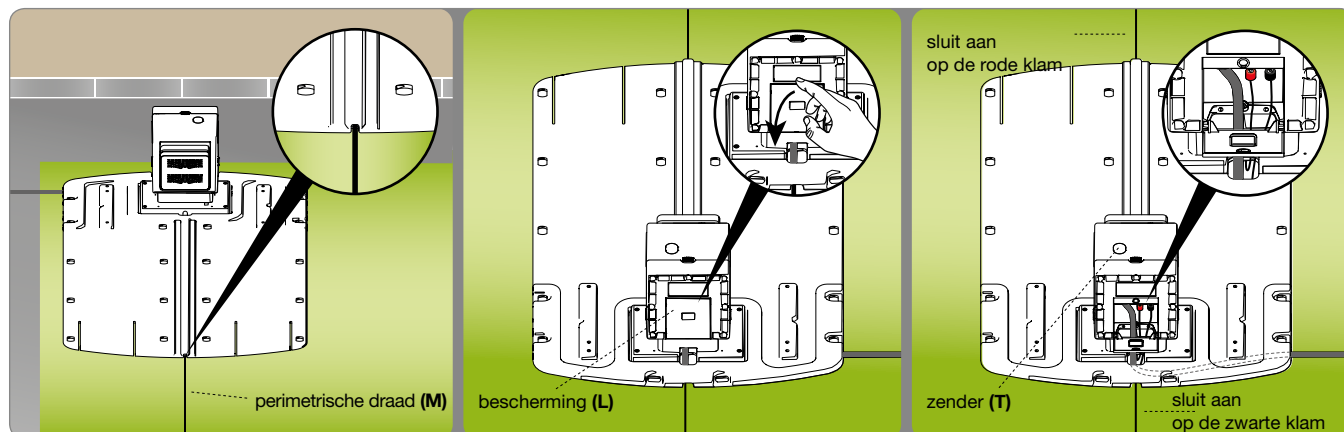
De omtrekdraad die wordt gebruikt voor de installatie mag niet korter zijn dan 50m, contacteer het dichtst bijzijnde assistentiecentrum.

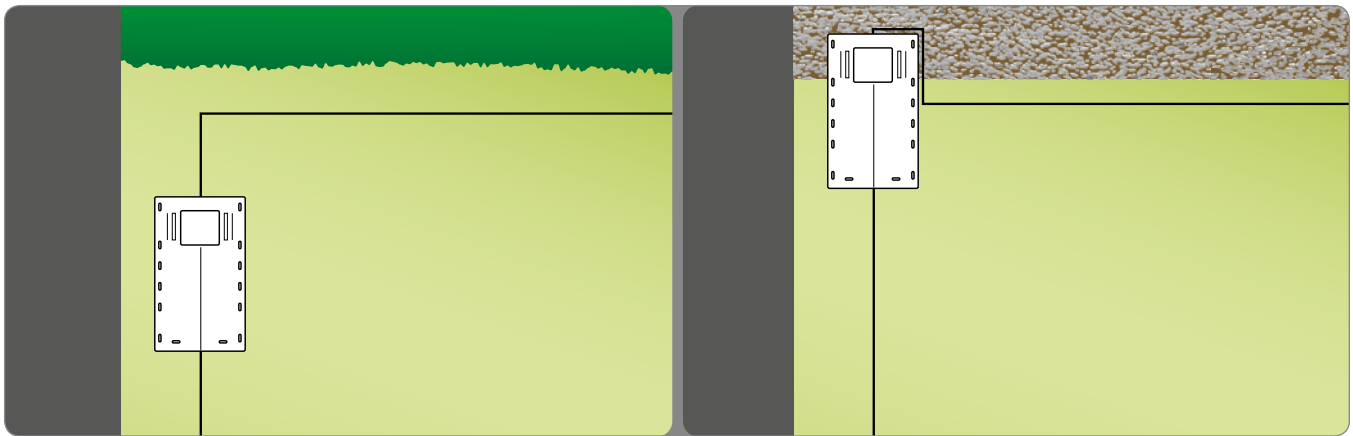


1. Plaats de laadstation op de vooraf bepaalde zone.
2. Plaats de perimetrische draad (M) langs de geleider in het de laadstation. Snijd het teveel aan omtrekdraad ongeveer 5cm boven de connectoren af.
3. Sluit de ingangsdraad aan de rode aansluiting van de zender (T). Verbind de uitgang van de basis draad aan de zwarte klem.

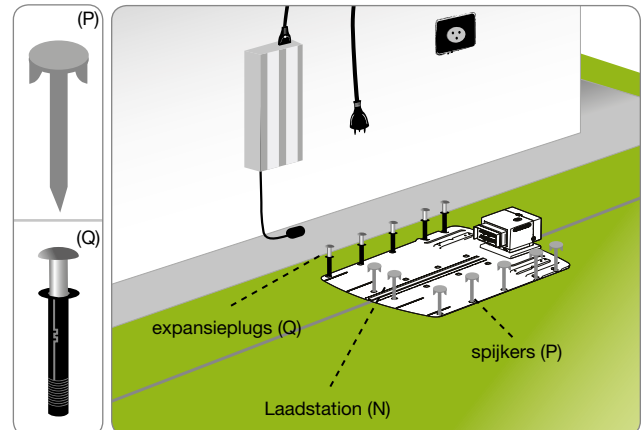


De klemmen mogen uitsluitend gebruikt worden voor de verbinding van de originele omtrekdraad.

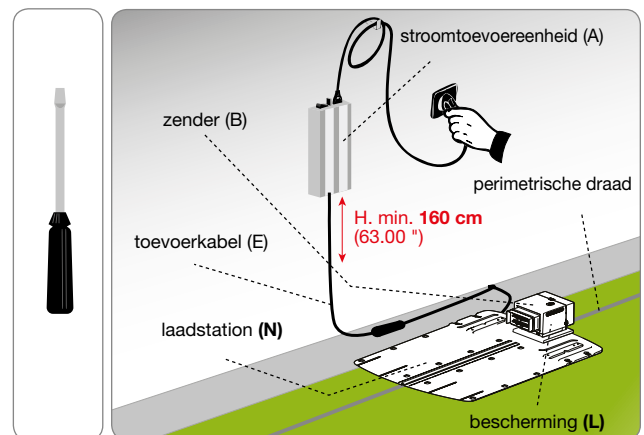




4. Bevestig de laadstation (N) aan het terrein met de spijkers (P). Bevestig de laadstation indien nodig met de expansieplugs (Q).

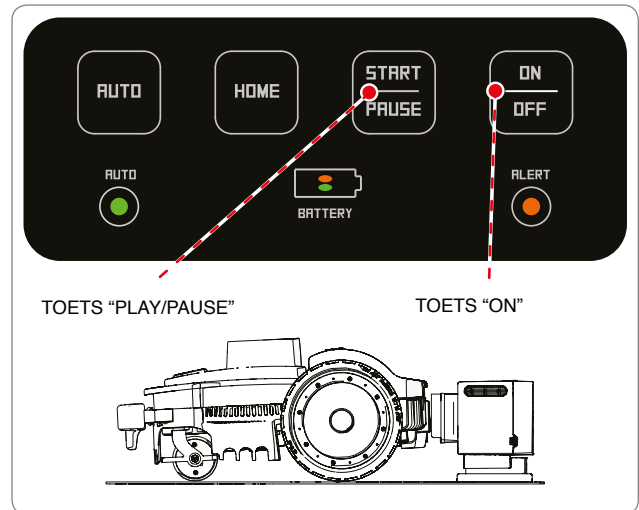


5. Installeer de toevoereenheid (A).
6. Verbind de toevoerkabel (E) van de herlaadstation (N) aan de toevoereenheid (A).
7. Verbind de stekker van de toevoereenheid (A) aan het stopcontact.
8. Als het led van de zender knippert, is de verbinding correct uitgevoerd. Als dit niet zo is, moet men het defect identificeren (zie "Defecten opsporen").
9. Monteer de bescherming (L).



BATTERIJEN OPLADEN BIJ HET EERSTE GEBRUIK

1. Plaats de robot binnenin het herlaadstation.
2. Druk op de toets "ON / OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
3. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
4. Controleer dat de led 'AUTO' uit is, druk eventueel op de toets "AUTO" om de led uit te schakelen.
5. Nadat het laden is uitgevoerd, kan de robot gebruikt worden of geprogrammeerd worden voor de inbedrijfstelling (zie "Programmeringsmodaliteit").



Belangrijk

Bij de eerste lading moeten de batterijen minstens 4 uur verbonden blijven.

AFSTELLINGEN

AANBEVELINGEN VOOR DE AFSTELLINGEN

Belangrijk

De gebruiker moet de afstellingen volgens de in de handleiding beschreven instructies uitvoeren. Voer geen enkele regeling uit die niet uitdrukkelijk in de handleiding beschreven is. Eventuele buitengewone regelingen, die niet uitdrukkelijk in de handleiding aangegeven zijn, mogen enkel door het personeel van de Geautoriseerde Dienstcentra van de Fabrikant uitgevoerd worden.

AFSTELLING MAAIHOOGTE

Vooraleer de maaihogte van het mes in te stellen, moet men zich ervan verzekeren dat de robot stilstaat in veilige omstandigheden (zie "Veilig stoppen van de robot").

Belangrijk

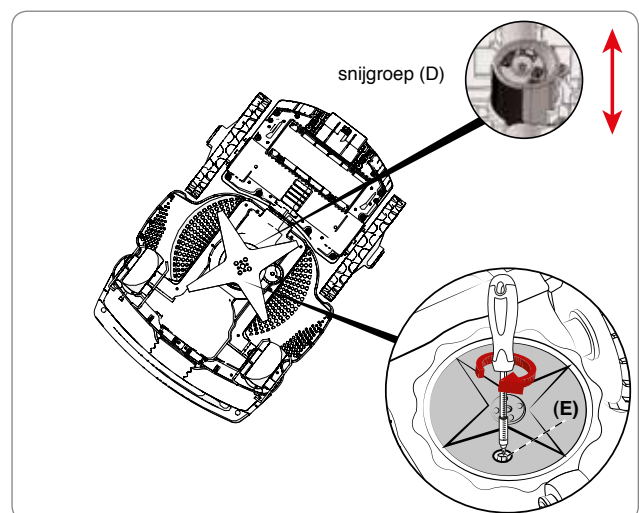
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

1. Kantel de robot om en plaats hem zodat het deksel niet beschadigd wordt.
2. Verdraai de staaf (E) met de daarvoor bestemde sleutel met de klok mee.
3. Hef de snijgroep (D) op of breng hem omlaag om de gewenste maaihogte te bepalen. De waarde kan afgelezen worden aan de hand van een schaal op de meegeleverde sleutel.

Belangrijk

Gebruik de robot niet om gras te maaien dat meer dan 1 cm (0,40 ") hoger is dan het snijmes. Verminder de maaihogte geleidelijk aan. Men raadt aan de hoogte minder dan 1 cm (0,40 ") te om de 1-2 dagen verminderen tot de ideale hoogte bereikt wordt.

4. Na de voltooiing van de afstelling, draait men de staaf (E) tegen de klok in.
5. Kantel de robot weer om naar de werkpositie.





Belangrijk

- Bij het eerste gebruik van de robot wordt aanbevolen om de volledige handleiding door te lezen en om te controleren of alles, en vooral de informatie in verband met de veiligheid, werd begrepen.
- Gebruik de robot enkel voor het gebruik dat wordt voorzien door de constructeur, en forceer geen enkel mechanisme om andere prestaties te verkrijgen.
- Gebruik de robot en zijn randapparatuur niet in geval van slechte weersomstandigheden, en vooral niet wanneer gevaar voor bliksem aanwezig is.

NL

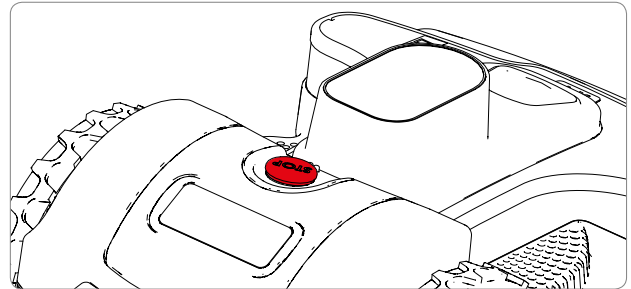
BESCHRIJVING VAN HET BEDIENINGSPANEEL EN OVERZICHT VAN DE MENU'S

De afbeelding toont de positie en de functie van de bediening van de machine.



STOP.

Indrukken om de maaier in veiligheid te stellen. Gebruiken in geval van dreigend gevaar en om de onderhoudshandelingen van de robot uit te voeren.



Indrukken om de robot in of uit te schakelen.



Activeert of deactiveert de automatische werking. Wanneer de automatische werking is geactiveerd, is de robot geprogrammeerd voor de werking volgens de programmering die is beschreven op de volgende pagina's.



Uit: handmatige werking.
Vast aan : automatische werking.



Laadniveau batterij.



Werkingsfout. Raadpleeg het hoofdstuk "PROBLEEMOPLOSSING"



Robot in laadstation (Led AUTO uit)



Indrukken om een handmatige cyclus te starten. Als de batterij voldoende is opgeladen en de led AUTO uit is, begint de robot een werkcyclus. Nadat de werkcyclus is uitgevoerd, keert de robot terug naar het laadstation.

Robot in tuin



Wanneer de robot in beweging is, kan hiermee het maaien onderbroken worden; de robot wordt in stand-by gesteld.

Wanneer de robot in Stand-by is gesteld, kan het maaien hervat worden.



Terugkeer naar het laadstation, en hervatting van de automatische of handmatige werking afhankelijk van de status van de led "AUTO".

De procedure van de inbedrijfstelling moet uitgevoerd worden bij de eerste inschakeling en na een lange periode van inactiviteit.

- Controleer of het te maaien gras een hoogte heeft die compatibel is met de correcte werking van de robot (zie Technische kenmerken).
- Regel de gewenste maaihoogte (zie Regeling maaihoogte).
- Controleer dat het werkgebied correct is afgebakend en geen obstakels bevat voor de regelmatige werking van de robot, zoals is aangeduid in het deel “Vorbereiding en afbakening werkgebieden” en volgende.
- Controleer dat in de tuin geen grote plassen aanwezig zijn als gevolg van zware regenval.
- Positioneer de robot in het laadstation.
- Druk op de toets “ON/OFF” en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
- De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
- De robot is klaar voor gebruik. Druk op de toets “AUTO” om de werking van de robot in Automatisch of Handmatig te stellen.

Werking van de robot in de handmatige modaliteit “led ‘AUTO’ uit”

- Druk, wanneer de batterij helemaal is opgeladen, op de toets START/PAUZE om de werkcyclus van de robot te starten. Wanneer de batterij leeg is, keert de robot terug naar het laadstation.
- Als het gras niet helemaal is gemaaid, moet gewacht worden tot de batterij helemaal is opgeladen en moet een nieuwe werkcyclus gestart worden.
- Voor een beter resultaat wordt aanbevolen om de robot minstens om de andere dag te gebruiken.
- Om de standaard instellingen van bepaalde functies van de robot te wijzigen, moet de gratis app voor smartphone gedownload worden; zie de paragraaf “TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP”

Werking van de robot in de automatische modaliteit “led ‘AUTO’ aan”

- In de automatische modaliteit is de robot geprogrammeerd om alle dagen van de week te werken. Dankzij de app is het mogelijk om het standaard ingestelde uurrooster te controleren.
- Het aantal werkcycli wordt automatisch bestuurd door de robot op basis van de lading van de batterij. In de automatische modaliteit zal de robot het laadstation verlaten om de werkcyclus uit te voeren, en zal indien noodzakelijk terugkeren om zich op te laden en daarna opnieuw beginnen te werken.
- Om de standaard instellingen van de werkperiode en andere functies te wijzigen, moet de gratis app voor smartphone gedownload worden; zie de paragraaf “TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP”

GEBRUIK VAN DE ROBOT IN GESLOTEN GEBIEDEN, ZONDER LAADSTATION

De start in de modaliteit Gesloten Gebied van de robot moet uitgevoerd worden om gesloten gebieden te maaien die zijn afgebakend door de omtrekdraad en zonder laadstation.



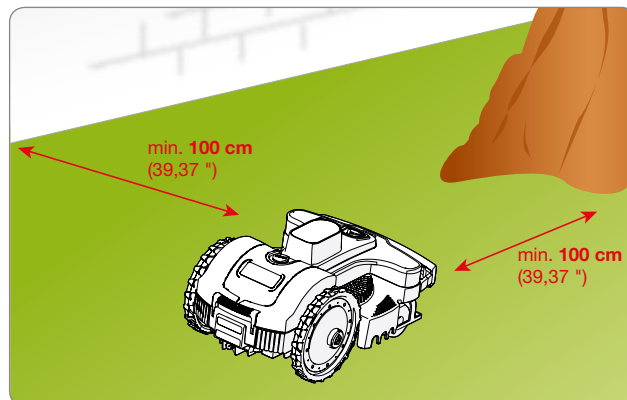
Voorzichtig - Waarschuwing

Transporteer de robot met behulp van de daarvoor bestemde handgreep. Til de robot niet op via de carrosserie, en gebruik altijd de daarvoor bestemde handgreep.

1. Positioneer de robot binnen het werkgebied op minstens 100 cm (39,37 ") afstand van de omtrekdraad en eender welk obstakel.
2. Druk op de toets ON/OFF, en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld. Volg de aanwijzingen op de display, en voer het wachtwoord in indien het wordt gevraagd.
3. Maak een verbinding met de APP op uw smartphone en selecteer de toets .
4. Selecteer de toets "gesloten zone". .
5. Stel het einduur van de werking in, en selecteer "OK".

Nadat de werkzaamheden zijn uitgevoerd, moet de robot gestopt worden in veilige condities (zie "Veilige stop van de robot") en opnieuw naar het gebied met het laadstation getransporteerd worden.

Herstel de normale werkcondities van de robot zoals is beschreven in het hoofdstuk "INBEDRIJFSTELLING".



NL

TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP

De robot beschikt over een ingebouwd Bluetooth apparaat om hem te programmeren en te controleren vanaf de smartphone.

Surf naar de website van het product voor het downloaden van de app voor je smartphone met Android en IOS. Start de app en volg de procedure van de pairing om een verbinding te maken met de Robot.

De PIN-code van de eerste inschakeling is in de fabriek ingesteld op "0000", wijzig de PIN-code dus zo snel mogelijk om de robot veilig te maken.

Met de app kan het volgende uitgevoerd worden :

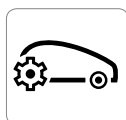
- Wijziging van de standaard automatische werkperiode.
- Instelling werking regensensor.
- Instelling vertrekpunten voor een optimale besturing van het eventuele secundaire gebied.
- Wijziging wachtwoord.
- Verzending bediening Start / Pauze / Home.
- Besturing robot tijdens maaibeurt.
- Weergave status, alarmen, eventuele fouten robot.

INSTELLINGEN VAN HET GEBRUIKERSMENU VIA DE MOBIELE APP

Start het toepassingsprogramma vanaf uw smartphone om de programmering te bereiken van de robot via de functie "Instelling".

Volgt een samenvatting van de beschikbare programmeringsfuncties; de gedetailleerde uitleg van elke functie wordt aangeduid op de volgende pagina's . De functies die worden aangeduid met (*) zijn enkel beschikbaar op sommige modellen. Zie de tabel van de "Technische Gegevens".

Programmering robot



Belangrijk

- Om de mogelijkheden van het product zo goed mogelijk te benutten, wordt aanbevolen om de robot te programmeren om alle dagen te werken.
- Indien meer dan één werkzone moet geprogrammeerd worden, wordt aanbevolen om in de programmering minstens twee werkperiodes te gebruiken om de maaifrequentie in de zones te vergroten.

NL

Instelling timer

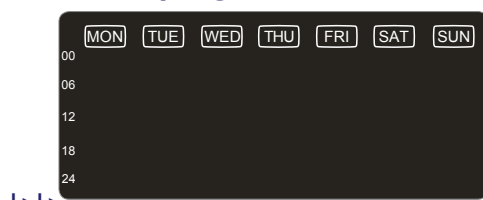


Er kunnen 3 verschillende werkprofielen ingesteld worden die kunnen gebruikt worden voor specifieke momenten, bijvoorbeeld wanneer u van uw tuin wilt genieten zonder gestoord te worden.

Het laatst ingestelde profiel blijft aangeduid in een andere kleur, en is het profiel dat actief is gedurende de automatische werking van de robot.

Druk meerdere malen op de toets om terug te keren naar het hoofdmenu.

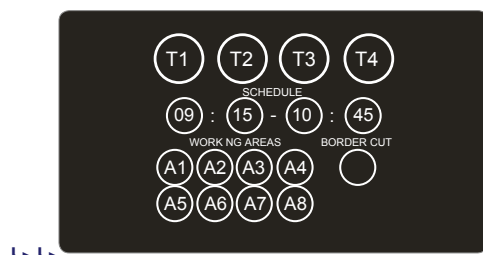
Werkprogramma



Voor elke weekdag kunnen tot 4 werkperiodes ingesteld worden.

Druk op de display op het gebied van de dag die moet geconfigureerd worden, en bereik daarna de programmering van de periode.

Programmering dag



Stel voor elke werkperiode (T1,T2,T3,T4) het beginuur, het einduur en de zones in waar de robot moet werken.

De werkperiodes T1,T2,T3,T4 mogen elkaar niet overlappen, want de robot zal die periode elimineren.

“Rand maaien”. Als deze functie is geactiveerd, begint de robot de werkcycclus met de rand van het grasperk te maaien. Er wordt aanbevolen om deze functie twee maal per week te activeren.

Indien het volgende bijvoorbeeld wordt ingesteld:

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

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

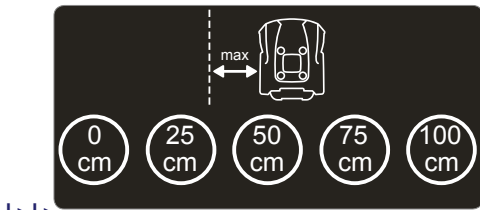
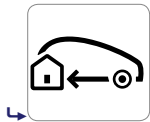
De robot zal gedurende de periode 15:00-17:00 proberen om de werkcycclus enkel uit te voeren in zone A1 of A2.

Om de werkzones te bereiken, om terug te keren naar het laadstation of om random te werken, kan de robot zich ook in de zones A3 en A4 begeven.

De instelling van de werktijd van de robot is van fundamenteel belang voor de goede werking van het product. Vele parameters beïnvloeden de configuratie van de werkperiode zoals bijvoorbeeld het aantal zones, de capaciteit van de batterijen, de aard van het grasperk, het type van gras, enz. Algemeen gezien moeten de werkperiodes lichtjes verlengd worden in geval van tuinen met meerdere zones, met vele obstakels of in geval van ingewikkelde gebieden. Hieronder wordt een tabel aangeduid die kan gebruikt worden als eerste configuratie.

m ² (ft ²)	T1	T2	T3	T4
400 (4304')	10:00 11:00	14:00 15:00		
800 (8608')	10:00 11:00	14:00 18:30		
1200 (12912')	10:00 13:00	15:00 18:00		
1800 (19418')	09:00 21:00			

Terugkeer naar basis



Instelling van de afstand van de robot tot de omtrekdraad tijdens de terugkeer naar het laadstation.

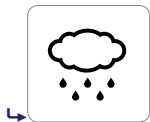
"0 cm". Aanbevolen instelling in ingewikkelde tuinen met vele obstakels nabij de omtrekdraad en met smalle doorgangen. De robot positioneert de wielen nabij de omtrekdraad om terug te keren naar het laadstation.

⚠ De installatie van de omtrekdraad moet uitgevoerd worden volgens de methode "Op draad" (paragraaf "methode van terugkeer naar laadstation").

Met de resterende parameters handhaaft de robot indicatief de afstand van de omtrekdraad die is ingesteld voor de terugkeer naar het laadstation. Optie aanbevolen in zones met steile hellingen en/of tuinen vrij van botsingen nabij de omtrekdraad.

⚠ De installatie van de omtrekdraad moet uitgevoerd worden volgens de methode "V-meter" (paragraaf "methode van terugkeer naar laadstation").

Regensensor



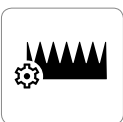
Instelling van het gedrag van de robot wanneer de sensor regen herkent.

ON: de robot keert terug naar het laadstation wanneer regen wordt herkend. De robot hervat automatisch de normale werking nadat de oplaadcyclus is beëindigd, als de sensor geen regen detecteert.

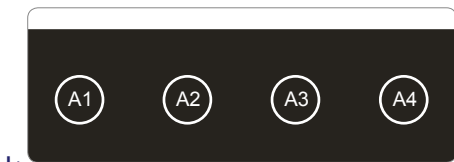
DELAY: de robot keert terug naar het laadstation wanneer regen wordt herkend, en blijft daar zo lang dan wordt ingesteld op het volgende beeldscherm wanneer op "Delay" wordt gedrukt.

OFF: de regensensor is gedeactiveerd.

Instelling tuin



Instelling werkzones



Instelling van de kenmerken van de zones van het maaigebied.

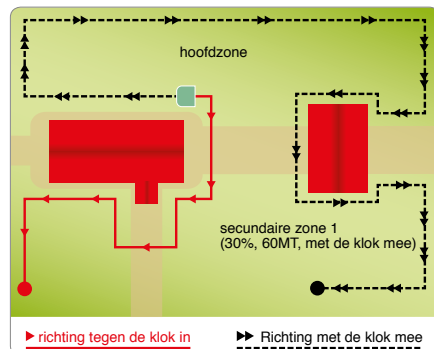
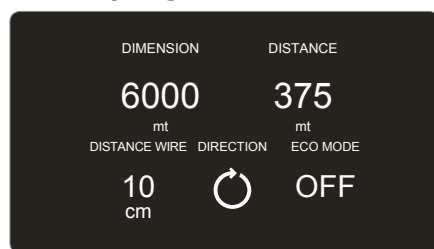
⚠ In de tuinen waar slechts één gebied aanwezig is, moet alleszins minstens één zone ingesteld worden.

Het is mogelijk om tot 4 zones in te stellen.

Druk op de zone die moet geconfigureerd worden.

Om een zone te deactiveren, moet de afmeting ingesteld worden op 0 m².

Werkprogramma



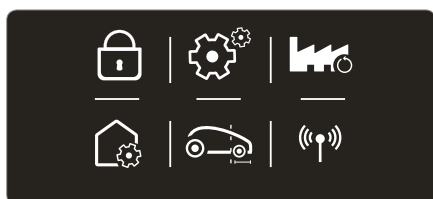
Voor elke zone van de tuin moet het volgende ingesteld worden:

- **Afmeting.** Indicatieve afmeting in m² van de werkzone.
- **Afstand.** Afstand die noodzakelijk is om de zone te bereiken door de omtrekdraad te volgen. Er wordt aanbevolen om als referentie de afstand in de helft van de werkzone te nemen, om er zeker van te zijn dat de robot binnen de gewenste zone begint te maaien. Instelling waarde op 0 voor de zone waar het laadstation is gepositioneerd.
- **Richting.** De kortste richting om de werkzone te bereiken. De richting kan "Rechtson" of "Linksom" zijn. De robot verlaat het laadstation en volgt de draad in de ingestelde richting.
- **Afstand Draad.** Afstand van de robot tot de omtrekdraad om de werkzone te bereiken. Stel 0 cm in in ingewikkelde tuinen met vele obstakels nabij de omtrekdraad en/of met smalle doorgangen.
- **ECO Mode.** Wanneer deze functie is geactiveerd en de robot detecteert dat het gras al is gemaaid, wordt de tijdsduur van de werkcyclus in deze zone verkort om de volgende opdracht te beginnen.

Algemene instellingen



Instellingen van algemene aard.



Bescherming. Voor de activering/deactivering/wijziging van de PIN CODE van de robot.

Om het wachtwoord in te stellen of te wijzigen, moet eerst de PIN CODE ingesteld worden en daarna de nieuwe PIN CODE. Het wachtwoord wordt door de constructeur ingesteld op "0000".



⚠ Om te vermijden dat het wachtwoord wordt vergeten, wordt aanbevolen om een gemakkelijke combinatie te kiezen.



Verbinding. (Enkel voor sommige modellen). Voor de wijziging van de parameters van de verbinding.



Voor het instellen van een correctiefactor voor de uitlijning en de herkenning van het herlaadstation. Raadpleeg het menu of de APP voor meer details.



Reset van de fabrieksinstellingen.

⚠ Alle configuraties zullen verloren worden. De instellingen van de robot en van de tuin zullen opnieuw ingesteld moeten worden. De ingestelde PIN CODE zal niet gereset worden tot de fabrieksinstelling.



Stelt de afstand in die door de robot wordt afgelegd na de omtrekdraad voordat de richting wordt gewisseld. Stel MIN in om de robot de kleinst mogelijke afstand te doen afleggen, MAX voor de grootst mogelijke afstand, en MED voor een tussenwaarde.

VEILIG STOPPEN VAN DE ROBOT

Tijdens het gebruik van de robot, kan het nodig zijn deze stil te zetten. Bij normale condities wordt de robot stopgezet met de toets "OFF". In geval van gevaar of voor onderhoud, moet de robot in veilige omstandigheden stopgezet worden om te vermijden dat het mes ongewild opgestart wordt. Druk op de toets "STOP" om de robot te stoppen. Haal de stekker uit het stopcontact.

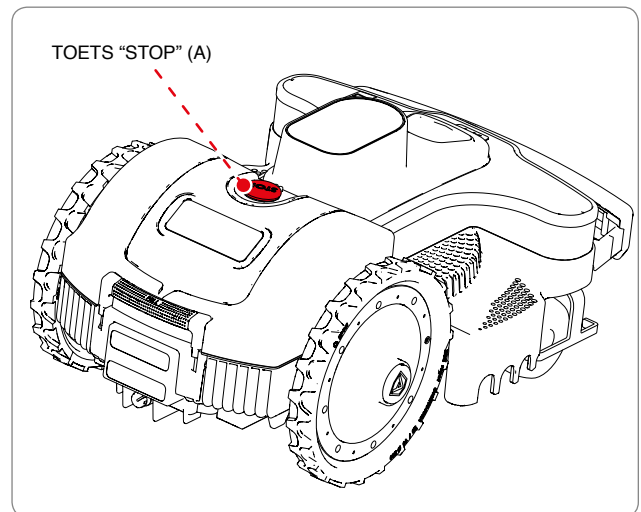


Belangrijk

Een veilige stilstand van de robot is nodig voor onderhouds- en herstellingsingrepen te kunnen uitvoeren (bijvoorbeeld: vervanging mes, reiniging, enz.).

Om de robot op te starten, gaat men als volgt te werk:

- plaats de robot binnenin de maaizone;
- druk op de toets "ON/OFF" voor de inschakeling en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld;
- druk op de toets START/PAUZE om de werkcyclus te activeren.



NL

LANGDURIGE STILSTAND EN WEER-IN-BEDRIJFSTELLING

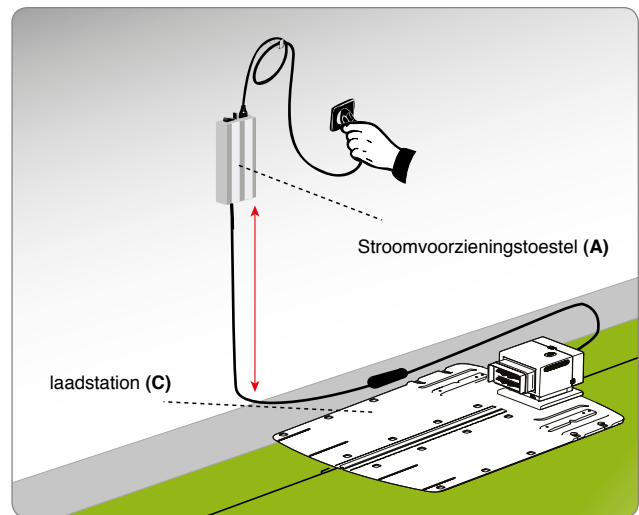
In geval van een lange inactiviteit van de robot en voordat het maaiseizoen begint, moet er een reeks handelingen uitgevoerd worden om de correcte werking te garanderen wanneer de robot weer gebruikt zal worden.

1. Herlaad de batterij volledig vooraleer de robot op te slaan voor de winter. Laad de batterij minstens om de 5 maanden op.
2. Voer, met behulp van een geautoriseerd wederverkoper, het geprogrammeerd onderhoud uit. Dit is fundamenteel om de robot in goede condities te houden. De assistentie omvat normaal gezien de volgende handelingen:
 - volledige reiniging van de robot, van het snijmes en van alle beweeglijke delen;
 - interne reiniging van de robot;
 - controle van de werking van de robot;
 - controle en, indien nodig, vervanging van de versleten onderdelen zoals bijvoorbeeld, het snijmes, de borstels (enkel modellen van robot met motoren met borstels);
 - controle van de capaciteit van de batterij;
 - indien nodig, kan de wederverkoper ook de nieuwe software laden.
3. Reinig de robot en het herlaadstation zorgvuldig (zie "Reiniging robot").
4. Controleer eventuele versleten of beschadigde delen zoals bijvoorbeeld het snijmes en evalueer of deze vervangen moeten worden.
5. Plaats de robot op een beschermde en droge plaats, met een geschikte omgevingstemperatuur van 10-20°C en die niet gemakkelijk bereikbaar is voor vreemden (kinderen, dieren, andere vreemde voorwerpen, enz.). Bewaar de robot aan een temperatuur van minder dan 20°C om de zelfontlading van de batterijen te beperken.
6. Haal de stekker (A) uit het stopcontact.
7. Bedek het herlaadstation (C) om te vermijden dat er materiaal in binnendringt (bladeren, papier, enz.) en om de contactplaatjes te beschermen.

Weer in bedrijf stellen

Vooraleer de robot weer in werking te zetten na een lange stilstand, moet men als volgt te werk gaan.

1. Plaats de stekker(A) aan het stopcontact.
2. Schakel de algemene elektrische toevoer weer aan.
3. Plaats de robot binnenin het herlaadstation.
4. Druk op de toets "ON/OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
5. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
6. Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Programmeringswijze").



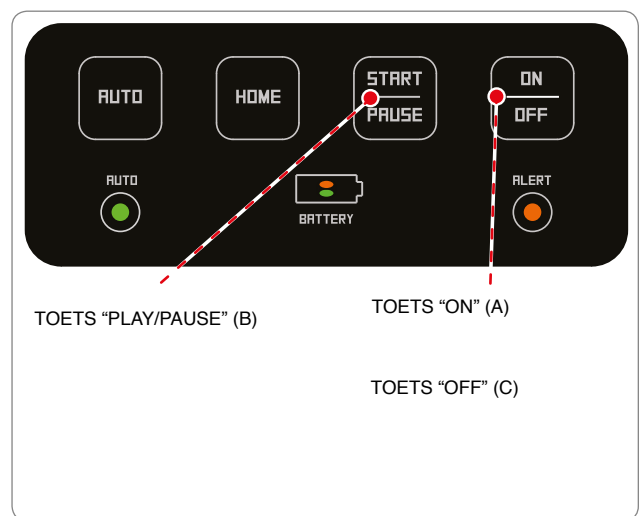
BATTERIJEN OPLADEN VOOR LANGE STILSTAND



Gevaar – Let op

Het is verboden de robot op te laden in explosieve of ontvlambare omgevingen.

1. Schakel de elektrische toevoer aan de herlaadbasis aan en verzeker u ervan dat de platen schoon zijn.
2. Plaats de robot binnenin het herlaadstation.
3. Druk op de toets "ON/OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
4. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
5. Controleer dat de led 'AUTO' uit is, druk eventueel op de toets "AUTO" om de led uit te schakelen.
6. Druk, na voltooiing van het laden (ongeveer 6 uren) op de toets "OFF" (C).
7. Plaats de robot op een beschermde en droge plaats, met een geschikte omgevingstemperatuur 1020 °C en die niet gemakkelijk bereikbaar is voor vreemden kinderen, dieren, andere vreemde voorwerpen, enz.



SUGGESTIES VOOR HET GEBRUIK

Hierna zijn enkele aanwijzingen vermeld die in acht genomen moeten worden tijdens het gebruik van de robot:

- ook nadat men zich degelijk heeft gedocumenteerd, moet men bij het eerste gebruik enkele bewegingen simuleren om de belangrijkste commando's en functies te leren kennen;
- controleer of de bevestigingsschroeven van de belangrijkste organen goed vastgedraaid zijn;
- maai het gras frequent om een overdreven groei van het gras te voorkomen;
- gebruik de robot niet om gras te maaien dat meer dan **1 cm** (0.40 ") hoger is dan het snijmes. In geval van hoog gras, dient men het snijmes omhoog te brengen en in de volgende dagen geleidelijk aan omlaag brengen;
- als het gazon voorzien is van een automatische beregeningsinstallatie, moet men de robot zodanig programmeren dat hij minstens 1 uur voor het begin van de beregening weer naar het herlaadstation gaat;
- controleer de helling van het terrein en verzeker u ervan dat de maximaal toegestane waarden niet overschreden worden zodat het gebruik van de robot geen gevaren veroorzaakt;
- wij raden aan de robot zodanig te programmeren dat hij niet meer werkt dan noodzakelijk is, ook rekening houdende met de verschillende groeiwijzen van het gras in de verschillende seizoenen, om de robot niet bloot te stellen aan nutteloze slijtage en de duur van de batterijen niet uitermate te verkorten;
- tijdens de werking van de grasmaairobot, om risico's voor de veiligheid te vermijden, dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen (in het bijzonder kinderen, ouderen of mindervaliden) of huisdieren aanwezig zijn. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.

De constructeur garandeert niet de volledige compatibiliteit van de robot maaier en andere wireless systemen, zoals afstandsbedieningen, radiozenders, akoestische apparaten, ondergrondse elektrische omheiningen voor dieren of soortgelijk.

GEWOON ONDERHOUD

AANBEVELINGEN VOOR HET ONDERHOUD



Belangrijk

Tijdens het onderhoud dient men de persoonlijke beschermingsmiddelen te gebruiken die door de Fabrikant aangegeven zijn, in het bijzonder wanneer men aan het mes werkt. Vooraleer de onderhoudshandelingen uit te voeren, moet men zich ervan verzekeren dat de robot stilstaat in veilige omstandigheden (zie "Veilig stoppen van de robot").

TABEL INTERVALLLEN VOOR GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

Frequentie	Onderdeel	Type van handeling	Referentie
Iedere week	Mes	Reinig en controleer de werkzaamheid van het mes. Als het mes geplooid is omwille van een stoot of omwille van ernstige slijtage, dient men dit te vervangen	Zie "Reiniging robot" Zie "Vervanging mes"
	Knoppen batterijen herladen	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie "Reiniging robot"
	Contactplaten	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie "Reiniging robot"
	Regensensor	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie "Reiniging robot"
Iedere maand	Robot	Voer de reiniging uit	Zie "Reiniging robot"
Eenmaal per jaar of op het einde van het maaiseizoen	Robot	Laat de servicebeurt uitvoeren door het personeel van een erkend servicecentrum	Zie "Langdurige stilstand en weer-in-bedrijfstelling"

REINIGING ROBOT

1. Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot").



Waarschuwing - Verwittiging

Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

2. Reinig alle externe oppervlaktes van de robot met een spons bevochtigd met lauw water en neutrale zeep en goed uitgewrongen om het teveel aan water voor het gebruik te verwijderen.



Waarschuwing - Verwittiging

Teveel water kan infiltraties veroorzaken die de elektrische onderdelen kunnen beschadigen.

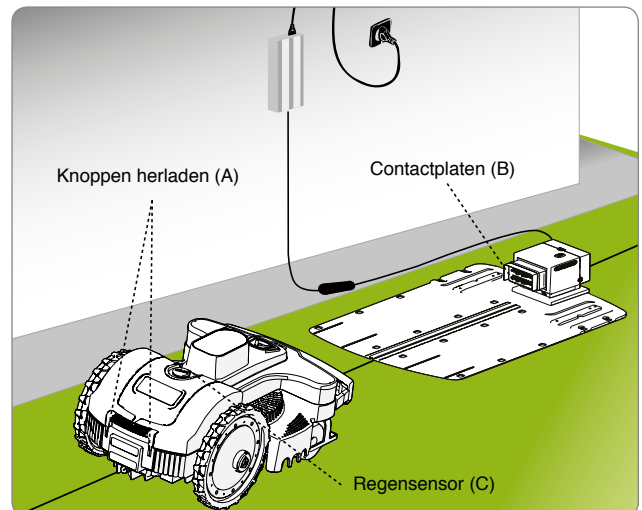
3. Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geverfde oppervlaktes en de plastieken onderdelen niet te beschadigen.
4. Was de interne delen van de robot niet en gebruik geen waterstralen om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



Waarschuwing - Verwittiging

Om de elektrische en elektronische onderdelen niet onherroepelijk te beschadigen, mag men de robot noch geheel noch gedeeltelijk in water onderdompelen, aangezien hij niet waterdicht is.

5. Controleer het onderste deel van de robot (zone snijmes, voorste en achterste wielen), gebruik een geschikte borstel om de incrustaties en/of resten te verwijderen die een goede werking van de robot kunnen verhinderen.
6. Verwijder eventuele resten van gras en bladeren uit de zone van de handgreep van de robot.
7. Reinig de knoppen voor het herladen van de batterij (A), de contactplaten (B) en eventuele oxidatie of resten te wijten aan de elektrische contacten met een droge doek en, indien nodig, met schuurpapier met fijne korrel.
8. Reinig de regensensor (C), en verwijder vuilresten of eventuele oxidaties.
9. Reinig het herlaadstation binnenin van opgehoopte resten.



DEFECTEN, OORZAKEN EN OPLOSSINGEN

De hierna weergegeven informatie heeft als doel te helpen bij het identificeren en corrigeren van eventuele afwijkingen en defecten die zich tijdens het gebruik kunnen voordoen. Sommige defecten kunnen door de gebruiker verholpen worden, andere vereisen een specifieke technische bevoegdheid of bijzondere kennis en mogen enkel uitgevoerd worden door gekwalificeerd personeel met erkende ervaring opgedaan in de specifieke sector.

Wanneer de robot in de status van Error is gesteld en de led ALERT aan is of knippert, moet een verbinding gemaakt worden met de APP op de smartphone om de aard ervan te kennen.



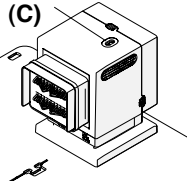
Waarschuwing - Verwittiging

NL

Leg de robot veilig stil (zie “Veilige stillegging van de robot”) indien de robot moet gecontroleerd worden, zodat een onverwachte start van het mes wordt vermeden.

Probleem	Oorzaken	Oplossingen
Abnormale trillingen De robot maakt veel lawaai	Snijmes beschadigd	Vervang het mes met een nieuw (zie “Vervanging mes”)
	Snijmes geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.)	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie “Veilig stoppen van de robot”) Zet het mes vrij  Waarschuwing - Verwittiging Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen
	De robot werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.)	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie “Veilig stoppen van de robot”) Verwijder de hindernissen en herstart de robot (zie “Inbedrijfstelling – Automatische werkwijze”)
	Elektrische motor defect	Laat de motor herstellen of vervangen door het meest nabije geautoriseerde Assistentiecentrum
	Te hoog gras	Stel de gewenste maaahoogte af (zie “Afstelling maaahoogte”)
		Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier
De robot plaatst zich niet correct in het herlaadstation	Foutieve positie van de perimetrische draad of van de toevoerkabel van het herlaadstation	Controleer de verbinding van het herlaadstation (zie “Installatie herlaadstation en toevoereenheid”)
	Terrein ingezakt nabij het herlaadstation	Plaats het herlaadstation op een vlakke en stabiele oppervlakte (zie “Planning installatie systeem”)
De robot gedraagt zich op abnormale wijze rond de perken	Perimetrische draad verkeerd geplaatst	Herplaats de perimetrische draad correct (tegen de klok in) (zie “Installatie perimetrische draad”)
De robot werkt op verkeerde tijdstippen	Horloge verkeerd ingesteld	Stel het horloge van de robot opnieuw in (zie “Programmeringswijze”)
	Werkuren verkeerd ingesteld	Stel de werkuren van de robot opnieuw in (zie “Programmeringswijze”)

Probleem	Oorzaken	Oplossingen
De werkzone wordt niet volledig gemaaid	Onvoldoende werkuren	Verleng de werkuren van de robot (zie "Programmeringswijze")
	Snijmes met incrustatie en/of resten	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot")  Waarschuwing - Verwittiging Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen. Reinig het snijmes
	Snijmes versleten	Vervang het mes met een origineel wisselstuk (zie "Vervanging mes")
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robot	Pas de werkzone aan (zie "Technische gegevens")
	De batterijen zijn aan het einde van hun levensduur	Vervang de batterijen met originele wisselstukken (zie "Vervanging batterijen")
	De batterijen worden niet volledig opgeladen	Reinig en vervang de eventuele oxidatie van de contactpunten van de batterijen (zie "Reiniging robot").
Secundaire zone niet volledig gemaaid	Verkeerde programmering	Programmeer de secundaire zone correct (zie "Programmeringswijze")
 Knippert langzaam oranje	Datum en uur niet ingesteld	Maak een verbinding met de APP op uw smartphone voor de update van de datum en het uur.
	Maaimes beschadigd	Vervang het maaimes met een nieuw (zie "Vervanging maaimes").
	Maaimes geblokkeerd door resten (banden, touwen, plastic deeltjes, enz.)	Leg de robot stil in veilige condities (zie "Veilige stillegging van de robot").  Voorzichtig - Waarschuwing Draag beschermende handschoenen om snijwonden aan de handen te vermijden Deblokkeer het maaimes.
	Gras te hoog	Vergroot de maaihoogte (zie Regeling van de maaihoogte).
	De robot is van de grond getild	Controleer dat de robot niet is geblokkeerd of verstopt door een voorwerp. Reinig en elimineer eventuele grasresten onder de bedekking.
 Knippert snel oranje	Nadat op de toets off is gedrukt, knippert de led snel	Maak een verbinding met de APP op uw smartphone om de pin van de robot in te voeren.
	De omtrekdraad is niet correct verbonden (kabel kapot, geen elektrische verbinding, enz.)	Controleer de werking van de stroomtoevoer, en de correcte aansluiting van het stroomvoorzieningstoestel en van het laadstation (zie "Installatie laadstation en stroomvoorzieningstoestel").
	Robot buiten omtrek in daling	Baken het gebied met de te steile helling af (zie "Planning voor de installatie van het systeem").
	Robot buiten omtrek	Controleer dat de draad correct is gemonteerd (excessieve diepte, nabijheid van metalen voorwerpen, afstand tussen draad die twee elementen afbakt kleiner dan 70 cm, enz.) (zie "Planning voor de installatie van het systeem").
	Robot in bloemenperk	Herpositioneer de omtrekdraad correct (linksom) (zie "Installatie omtrekdraad").

Probleem		Oorzaken	Oplossingen
 Vast oranje		Onherstelbare fout.	Schakel de robot uit en opnieuw in. Indien het probleem aanhoudt, moet het dichtst bijzijnde erkende assistentiecentrum gecontacteerd worden.
	Het led (C) brandt niet	Geen toevoerspanning	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de toevoereenheid
		Zekering onderbroken	Laat de zekering door het meest nabije geautoriseerde Assistentiecentrum vervangen
	Het led (C) van de zender is aan	Perimetrische draad onderbroken	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot") Koppel de stekker van de toevoereenheid los. Maak de junctie van de perimetrische draad

NL

VERVANGING ONDERDELEN

SUGGESTIE VOOR DE VERVANGING VAN ONDERDELEN



Belangrijk

Volg voor de vervangingen en de herstellingen de aanwijzingen van de fabrikant, of richt U tot het Assistentiecentrum indien deze ingrepen niet aangegeven zijn in de handleiding.

VERVANGING BATTERIJEN



Belangrijk

Laat de batterijen door een geautoriseerd Assistentiecentrum vervangen.

VERVANGING MES

1. Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot").



Belangrijk

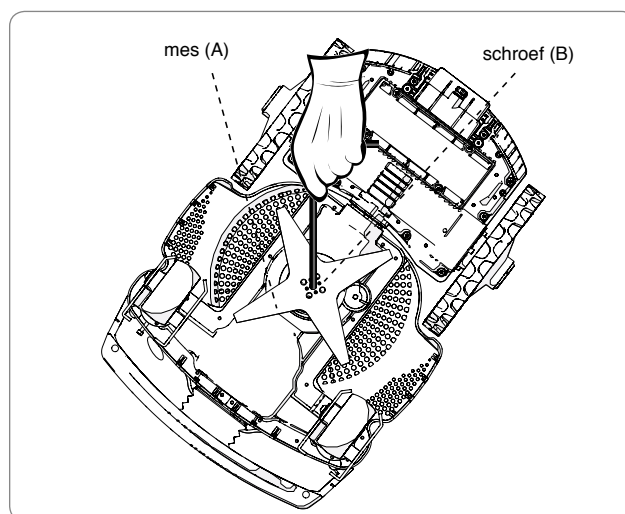
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

Voor de vervanging, mag men enkel het origineel mes te gebruiken dat bij het toestel past.

MODEL: 8040BA0

Code snijmes: 075Z07800A

2. Kantel de robot om en plaats hem zodat het deksel niet beschadigd wordt.
3. Draai de schroeven (B) los om het mes (A) te demonteren.
4. Plaats een nieuw mes en draai de schroeven vast.
5. Kantel de robot weer om naar de werkpositie.



- Aan het einde van de levensduur van dit product, wordt het geclassificeerd als RAEE (afval van elektrische en elektronische toestellen); het is dus verboden het te lozen zowel als gewone huishoudelijke afval, als gemengde stedelijke afval (niet-gedifferentieerd) of als gescheiden stedelijke afval (gedifferentieerd).
- Bij het afdanken, moet de gebruiker zich ervan verzekeren dat het product gerecycleerd wordt met inachtneming van de plaatselijke wettelijke vereisten; in het bijzonder moet hij verplicht de elektrische en elektronische onderdelen scheiden en afzonderlijk inzamelen in de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra van de RAEE, ofwel het nog integer product weer aan de verkoper overhanden bij een nieuwe aankoop. Onwettelijk lozen van Elektrische en Elektronische Toestellen (RAEE) wordt bestraft volgens de geldende wetten in het land waar de wetsovertreding wordt vastgesteld.
- De aanwezigheid van gevaarlijke stoffen in de elektrische en elektronische toestellen heeft een mogelijk schadelijke gevolgen op de omgeving en op de menselijke gezondheid; de gebruiker speelt daarom een fundamentele rol in het bijdragen tot het hergebruik, de recyclage en iedere andere vorm van recuperatie van de RAEE..
- Alle onderdelen die gescheiden en op specifieke wijze verwerkt moeten worden, zijn met een speciaal symbool aangegeven.



Gevaar – Let op

RAEE – De afval van elektrische en elektronische toestellen (RAEE) kunnen gevaarlijke stoffen bevatten met mogelijk schadelijke gevolgen voor het milieu en voor de menselijke gezondheid. De RAEE moeten verplicht correct geloosd worden en enkel bij de daarvoor bestemde opvangcentra.

- Verpakking – Het product is verpakt met recycleerbare materialen, die op milieubewuste wijze geloosd moeten worden in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.
- Batterijen – De oude of uitgeputte batterijen bevatten stoffen die schadelijk zijn voor het milieu en voor de menselijke gezondheid; ze mogen niet met het gewoon huishoudelijk afval geloosd worden. De gebruiker is verplicht de batterijen op milieubewuste wijze te lozen in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.

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

Verklaart onder haar eigen verantwoordelijkheid dat het product:

Automatische grasmaairobot, met batterij, model 8040BA0, overeenstemt met de essentiële vereisten voor veiligheid, gezondheid en milieubescherming voorzien door de volgende richtlijnen van de Europese Unie:

Richtlijn machines 2006/42/EG, **richtlijn elektromagnetische compatibiliteit** 2014/30/EU, **richtlijn Radio (RED)** 2014/53/EU, **richtlijn RoHS** 2011/65/EU, **richtlijn RAEE** 2012/19/EU, **richtlijn geluidsemissies** 2005/88/EG;

overeenstemt met de volgende geharmoniseerde normen:

EN 50636-2-107:2015 + A1:2018 en EN 60335-1:2012 + AC:2014 + A11:2014 + A13:2017 (**veiligheid**);

EN 62233:2008 (**elektromagnetische velden**);

EN 55014-1:2017 (**uitstoot**);

EN 61000-3-2:2014 en EN 61000-3-3:2013 (**uitstoot**);

EN 55014-2:2015 (**immuniteit**);

EN 50419:2006 (**AEEA – Markering van de apparatuur**)

ETSI EN 301 489-1 V2.1.1 (**Elektromagnetische Compatibiliteit**)

ETSI EN 301 489-17 V3.1.1 (**Elektromagnetische Compatibiliteit**)

ETSI EN 300 328 V2.1.1 (**Doeltreffend radiofrequentie**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**Doeltreffend radiofrequentie**)

Modellen uitgerust met “Module Connect (GPS, GPRS)”:

ETSI EN 301 511 V12.5.1 (**Doeltreffend radiofrequentie**)

verklaart bovendien dat, volgens de richtlijn 2005/88/EG, het niveau LWA van het akoestisch vermogen op een significant staal $63.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ is (gewogen op curve A en met referentie naar 1 pW), dat het niveau LWA van het gegarandeerd akoestisch vermogen lager is dan 65 dB (gewogen op curve A en met referentie naar 1 pW) en dat de technische dossiers volgens de richtlijnen 2005/88/EG en 2006/42/EG opgesteld zijn bij Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italië.

Terranuova B.ni 05/10/2020

Bernini Fabrizio
(Afgevaardigd Beheerder)



La Zucchetti Centro Sistemi S.p.A (ZCS) garandeert aan de klanten de toepassing van alle rechten die aangeduid worden in de Europese richtlijn 1999/44/EG. Eventuele materiaal- of fabricagedefecten worden gegarandeerd voor een periode van 2 (twee) jaar vanaf de originele aankoopdatum.

ZCS garandeert geen ononderbroken of foutloze werking van het product, en is niet verantwoordelijk voor schade veroorzaakt door fouten tijdens de raadpleging van de instructies. Voorts is deze garantie niet van toepassing op: esthetische schade zoals krassen, sneden en deuken; verbruiksmateriaal, zoals batterijen, tenzij de schade aan het product te wijten is aan een materiaal- of fabricagedefect; schade veroorzaakt door het gebruik van het product met accessoires die niet zijn gefabriceerd of verkocht door ZCS; schade veroorzaakt door ongevallen, verkeerd gebruik, misbruik, overstroming, brand of andere natuurrampen of externe oorzaken; schade als gevolg van de bewerkingen die worden uitgevoerd door onbevoegde providers van de service van ZCS; of schade aan een product dat is aangepast of gewijzigd zonder schriftelijke toestemming van ZCS.

ZCS behoudt het exclusieve recht om het product of de onderdelen te herstellen of te vervangen (met een nieuw of onlangs gereviseerd product), of om, naar eigen goeddunken, de volledige terugbetaling van de aankoopprijs aan te bieden. Wanneer een terugbetaling wordt gedaan, dient het betreffende product geretourneerd te worden aan ZCS, en wordt het eigendom van ZCS.

Tijdens de garantieperiode zal ZCS, naar eigen goeddunken, de componenten herstellen of vervangen die werden beschadigd tijdens het normale gebruik. De herstelling of de vervanging kan het gebruik van componenten en/of units insluiten die onlangs werden gereviseerd door ZCS. ZCS behoudt zich ook het recht voor om vervangende units, delen of componenten van vergelijkbare waarde en ontwerp te gebruiken. De kosten van de onderdelen of de arbeidskosten voor de herstelling of vervanging zijn niet voor rekening van de klant, die enkel de verzendkosten moeten betalen. Bij het vervangen van een product of een component wordt elk vervangend voorwerp eigendom van de gebruiker en wordt het vervangen voorwerp eigendom van ZCS, afhankelijk van het geval.

Deze garantie heeft geen invloed op de wettelijke rechten van de koper die worden bepaald door de toepasselijke nationale wetgeving die van kracht is, onder voorbehoud van de verplichtingen ten laste van de koper om dezelfde garantie uit te oefenen. De garantie beperkt tot het land van aankoop wordt beschouwd als uitgeoefend in het verkooppunt, waar de robot werd aangekocht, of bij het dichtstbijzijnde servicecentrum. De defecte robot moet persoonlijk worden geretourneerd aan uw verkoper of het dichtst bijzijnde assistentiecentrum. In geval van levering door een koerier, voor rekening van de koper, moet de robot worden verpakt in de originele verpakking en vergezeld zijn van een kopie van de factuur of het aankoopbewijs, met inbegrip van de datum van aankoop, het serienummer en de beschrijving van het probleem.

VOORWAARDEN EN BEPERKINGEN

- Voor de modaliteiten van de toepassing van deze garantie en voor eender welke informatie moet u uw verkoper contacteren.
- Deze garantie is enkel geldig als:
 - bij het defecte product het relatieve (leesbare) factuur of het aankoopbewijs of het attest van de verkoper wordt gepresenteerd, waarop de verkoopdatum en de naam van de verkoper zelf wordt aangeduid.
- Deze garantie vervalt als:
 - het product niet gebruikt wordt volgens de aanwijzingen voor het gebruik en het onderhoud;
 - de installatie en het gebruik niet conform de gebruiksaanwijzing is;
 - het serienummer werd gewist of onleesbaar werd gemaakt;
 - eender welke randapparatuur wordt gebruikt die niet toegestaan is of als het product gewijzigd wordt;
 - niet-originele accessoires worden gebruikt;
 - een deel of een accessoire wordt geforceerd;
 - de onderhoudshandelingen uitgevoerd worden door de klant zelf of door niet-geautoriseerde derden;
 - in de robot, in het stroomvoorzieningsstelsel, in het oplaadsysteem of in de accessoires, defecten aanwezig zijn te wijten aan weersinvloeden zoals blikseminslag, lawines, aardverschuivingen, stroompieken, elektrische ontladingen, onweer, overstromingen, natuurrampen enz.
- Uitsluiting uit de garantie en de beperkingen:
 - de garantie geldt niet voor onderdelen die onderhevig zijn aan slijtage als gevolg van het gebruik, zoals borstels, perimetrische draad,
 - snijmes, spijkers, rupsbanden, wielen, kabels en snoeren;
 - externe onderdelen en plastic supports die geen fabricagefouten hebben. Verkleuring van de kunststof materialen als gevolg van natuurlijke oorzaken of chemische invloeden;
 - de batterij heeft een beperkte garantie, alleen voor fabricagefouten tijdens de eerste zes maanden van bedrijf;
 - de motoren hebben een garantie van 2 jaar of 3000 bedrijfsuren.

VERZOEK OM ASSISTENTIE IN GARANTIE

Om assistentie aan te vragen en voor specifieke instructies over waar en hoe het product moet overhandigd worden ZCS om de assistentie uit te voeren, moet u uw verkoper of het dichtstbijzijnde servicecentrum contacteren. Om recht op garantie te hebben, moet u een origineel of een kopie van de factuur of het aankoopbewijs van het product door de oorspronkelijke leverancier kunnen voorleggen. De garantie is beperkt tot het land waar ZCS of haar geautoriseerde dealers oorspronkelijk het product verkocht.

VERDERE DEFINITIES

Assistentie ter plaats

- De klant heeft geen recht op assistentie van het product ter plaatse, ook niet tijdens de garantieperiode.
- In geval assistentie ter plaatse noodzakelijk is, zullen de kosten van oproep en de uurkosten van de ingreep aangerekend worden.

Advies

- Bewaar de originele verpakking.
- Bewaar de factuur of de kassabon (zoniet vervalt de garantie).

Aandacht

- De klant moet verplicht de aanwijzingen aandachtig doorlezen, en zich nauwgezet houden aan wat wordt beschreven.