

SPIS TREŚCI

Informacje ogólne	2
Cel instrukcji obsługi	2
Identyfikacja producenta i urządzenia	3
Informacje dotyczące bezpieczeństwa	3
Przepisy bezpieczeństwa	3
Urządzenia zabezpieczające robota	4
Znaki ostrzegające przed niebezpieczeństwem	5
Informacje techniczne	6
Dane techniczne	6
Ogólny opis urządzenia	7
Główne elementy	8
Instalacja	9
Pakowanie i rozpakowywanie	9
Planowanie instalacji urządzenia	9
Określenie trasy kabla obwodowego	11
Metoda powrotu do stacji ładującej	11
Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy	12
Instalacja kabla obwodowego	16
Instalacja stacji ładującej i zasilacza	17
Ładowanie akumulatorów przy pierwszym użyciu	19
Regulacje	19
Zalecenia dotyczące regulacji	19
Regulacja wysokości ścinania	19
Obsługa i działanie	20
Zalecenia dotyczące użytkowania	20
Opis panelu sterowania i widok ogólny menu	20
Uruchomienie	21
Użytkowanie robota w obszarach zamkniętych nie wyposażonych w stację ładowania	22
Dostęp do menu poprzez aplikację	22
Ustawienie menu użytkownika poprzez mobilną aplikację	22
Ustawianie menu – tryb programowania	23
Bezpieczne zatrzymanie robota	26
Przedłużony czas nieaktywności i ponowne wprowadzenie do użytku	26
Ponowne ładowanie akumulatora po długim okresie nieaktywności	27
Wskazówki dotyczące użytkowania	28
Konserwacja codzienna	28
Zalecenia co do konserwacji	28
Tabela przedziałów czasowych zaplanowanej konserwacji okresowej	28
Czyszczenie robota	29
Wyszukiwanie uszkodzeń	30
Awarie, ich przyczyny i środki zaradcze	30
Wymiana części składowych	32
Zalecenia co do wymiany części	32
Wymiana akumulatorów	32
Wymiana ostrza tnącego	32
Utylizacja robota	33
Deklaracja zgodności we	34
Uk declaration of conformity	35
Normy gwarancyjne	36
Warunki i ograniczenia	36
Jak korzystać z serwisu technicznego dla produktów objętych gwarancją	36
Pozostałe definicje	36

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.
- Niniejsze informacje są oryginalne dostarczone przez Producenta.
- 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 zajdzie 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.

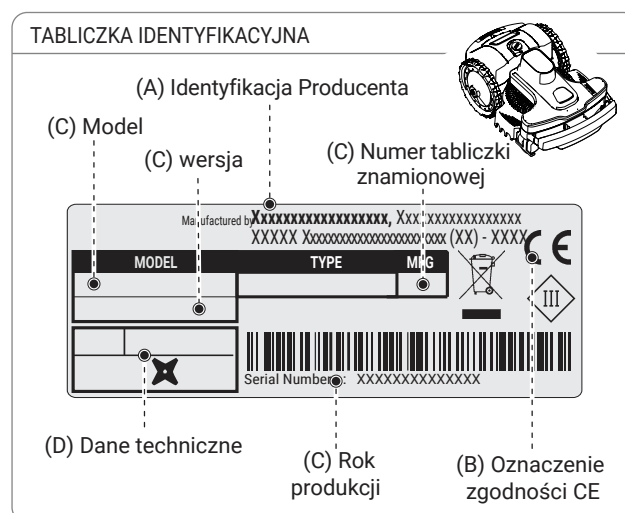
IDENTYFIKACJA PRODUCENTA I URZĄDZENIA

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.
- Nadzorować urządzenie podczas pracy w nieogrodzonych obszarach roboczych, do których trudno dotrzeć.
- W przypadku pracy w miejscach publicznych wokół obszaru roboczego kosiarki należy umieścić znaki ostrzegawcze. Na znakach należy umieścić następujący tekst: **Uwaga! Automatem kosiarka do trawy! Zachować odstęp od maszyny! Nie pozostawiać dzieci bez opieki!**
- 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. Czujnik przeszkody

W przypadku kolizji z przedmiotem, będącym w stanie ponieść uderzenie z robotem (dobrze zakotwiczonym w podłożu i dobrze zwymiarowanym), o wysokości większej lub równej ponad 15 cm, aktywowany jest czujnik kolizji. W przypadku aktywacji, robot przestanie posuwać się naprzód i zmieni kierunek, aby ominąć przeszkodę. Uruchomienie czujnika nie gwarantuje całkowitego bezpieczeństwa ludzi, dzieci i zwierząt.

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.






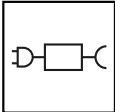

4. Ochrona przed przetężeniami

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	
		C040BA4 C040BAH	C040BA4 C040BAH
Power KIT		6.9Ah - 5A MEDIUM	10.35Ah - 8A PREMIUM
Maksymalna zalecana powierzchnia koszonego obszaru			
Wydajność robocza (-20%(*))	m ² (sq ')	1200 (12912 ')	1800 (19368 ')
Właściwości techniczne			
Wymiary (Szerokość x Wysokość x Głębokość)	mm	C040BA4: 635x464x300 C040BAH: 695x470x330	
Waga robota wraz z akumulatorem	kg	15,9	16,2
Wysokość ścinania (Min.-Max)	mm (")	C040BA4: 30 - 75 (1,18" - 2,95") C040BAH: 50 - 95 (1,97" - 3,74")	
Średnica ostrza	mm (")	250 (9,84 ")	
Silniki		bezsztotkowe	
Szybkość ostrza tnącego	Obr. na min.	3000 przy konserwacji	
Prędkość przemieszczania	Metry/minutę	30 (97,7 ')	
Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu (*)	%	60% Dopuszczalne, w zależności od stanu powierzchni trawiastej i zainstalowanych akcesoriów. Maksymalne zalecane i dopuszczalne nachylenie terenu wynosi 55%. W warunkach równego trawnika. 55% W pobliżu zewnętrznego krańca trawnika lub kabla obwodowego.	
Temperatura otoczenia przy pracy	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) STACJA ŁADUJĄCA: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) ŁADOWARKA AKUMULATORA: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Poziom mocy zmierzonego akustycznej	dB(A)	63	
Klasa ochrony przed wodą	IP	ROBOT: IPx5 STACJA ŁADUJĄCA: IPx4 ŁADOWARKA AKUMULATORA: IPx4	
Właściwości elektryczne			
Ładowarka (dla akumulatorów litowych)		Mean Well ELG-150-30ZCTE Wejście: 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; Klasa 1 Wyjście: 29.4 V ---; 5.0 A	Mean Well ELG-240-30ZCTE Wejście: 100 - 240 V~; 2.2 A; 50/60 Hz; Klasa 1 Wyjście: 29.4 V ---; 8.0 A
Typ akumulatora i ładowarki			
Akumulator litowo-jonowy wielokrotnego ładowania (napięcia znamionowego)		25.2V 6.9Ah	25.2V 10.35Ah
Rodzaj doładowania		kontaktowy	kontaktowy
Czas trwania ładowania	hh:mm	1:30	1:30
Średni czas pracy po całkowitym naładowaniu (*)	hh:mm	03:00	04:00

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

Częstotliwości		
Nadajnik przewodnicy robota		Pasmo robocze częstotliwości (Hz) 500 - 60000 Maksymalna moc częstotliwości radiowej (dBm) < 10
Bluetooth		Pasmo robocze częstotliwości (MHz) 2402 - 2480 Maksymalna moc częstotliwości radiowej (dBm) < 14
GSM		Pasmo robocze częstotliwości (MHz) 850/900/1800/1900 Maksymalna moc częstotliwości radiowej (dBm) < 33
Wyposażenie/akcesoria/funkcje		
Zarządzane strefy, w tym strefa główna		4
Czujnik deszczu		seryjny
Eco-Mode - Autoprogramowanie (patentowany)		seryjny
Moduł Connect (GPS, GPRS)		Optional
Metoda powrotu do stacji ładującej		"V-Meter" - "Po kablu"
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.

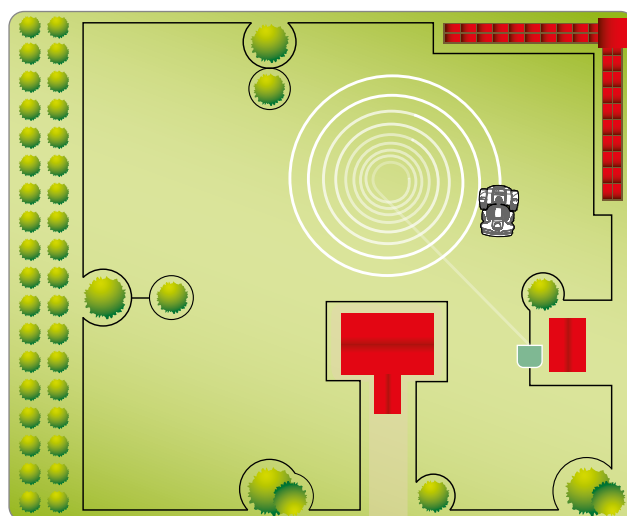
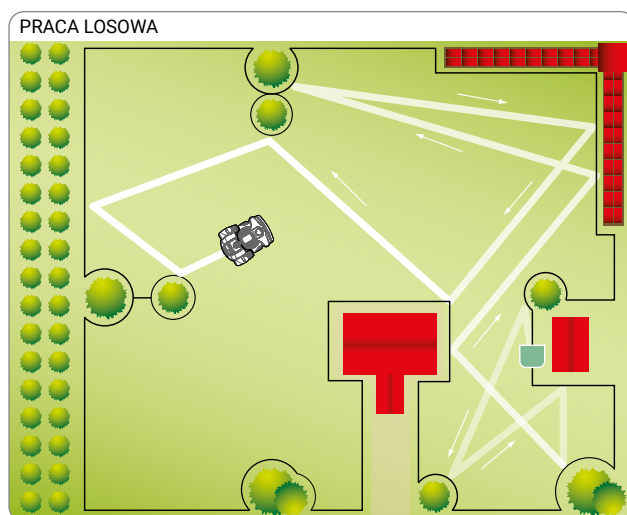
Gdy robot wykryje kabel obwodowy lub napotka na przeszkodę, zmienia swoją trasę w sposób losowy i ponownie rozpoczyna koszenie w nowym kierunku. Robot nie wykracza poza drut obwodowy na odległość większą, niż połowa jego długości.

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

Robot jest w stanie rozpoznać obecność wysokiej i/lub gęstej trawy w danym obszarze ogrodu i automatycznie, jeśli uzna to za konieczne, rozpocząć ruch spiralny w celu idealnego przycięcia trawnika. Ruch spiralny może być również obsługiwany przez operatora poprzez naciśnięcie odpowiedniego polecenia za pośrednictwem aplikacji.

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

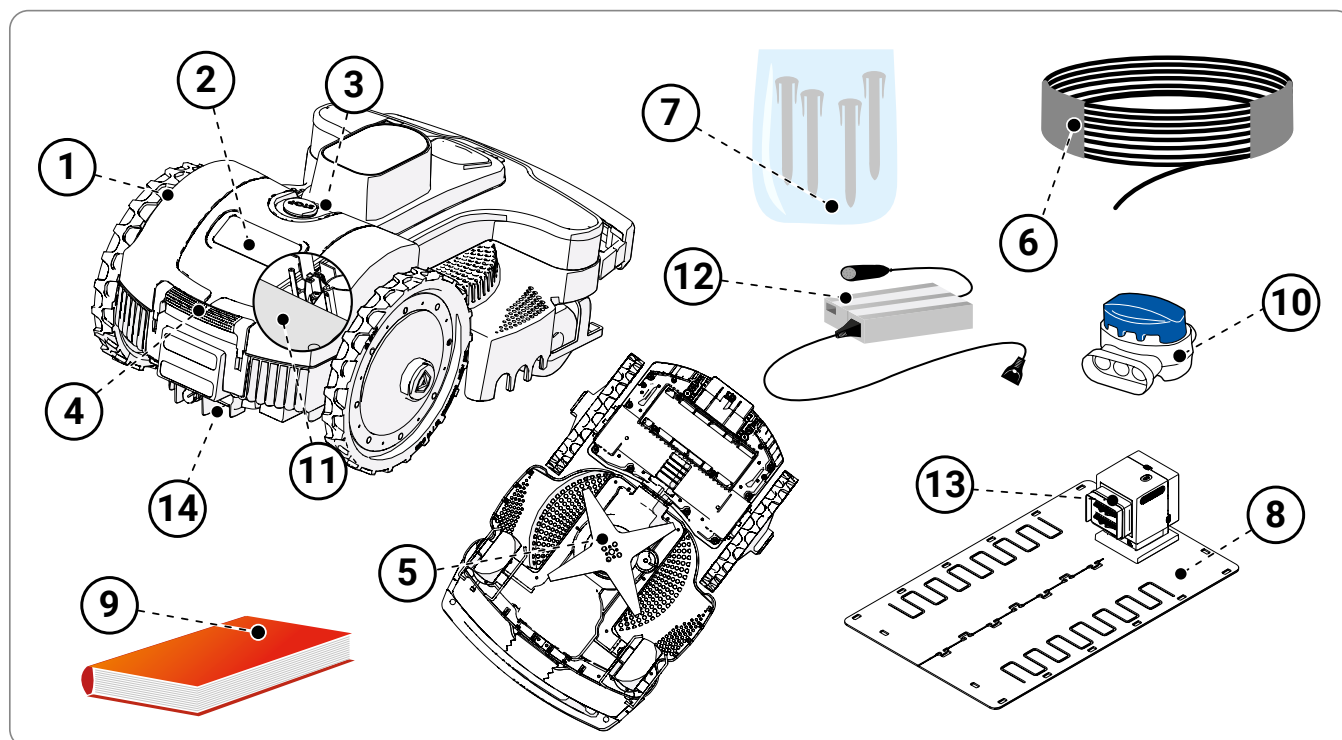
MODEL		C040BA4 C040BAH
Wersja		A
①	Robot	✓
②	Klawiatura sterownicza	✓
③	Czujnik deszczu	✓
④	Uchwyt	✓
⑤	Ostrze tnące	✓
⑥	Zwój kabla obwodowego	0
⑦	Szpilki mocujące	20
⑧	Stacja ładująca	✓
⑨	Instrukcja obsługi	✓
⑩	Złącze do kabla obwodowego	-



Ważne

W niektórych konfiguracjach handlowych power Kit może być sprzedawany oddzielnie.

POWER KIT		MEDIUM	PREMIUM
⑪	Akumulator	25.2V 6.9Ah	25.2V 10.35Ah
⑫	Zasilacz	5.0 A	8.0 A
⑬	Przełącznik i Wieża ładowania	kontaktowy	kontaktowy
⑭	Moduł ładowania	kontaktowy	kontaktowy



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!



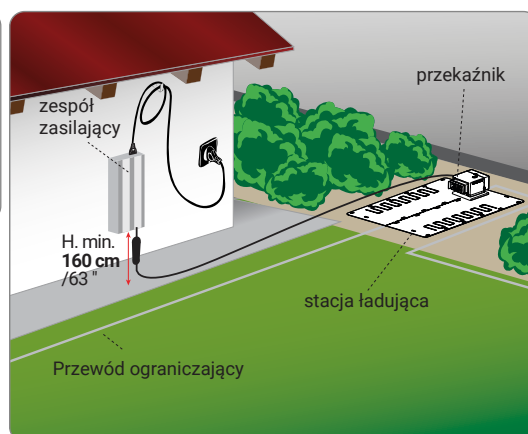
Ważne

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

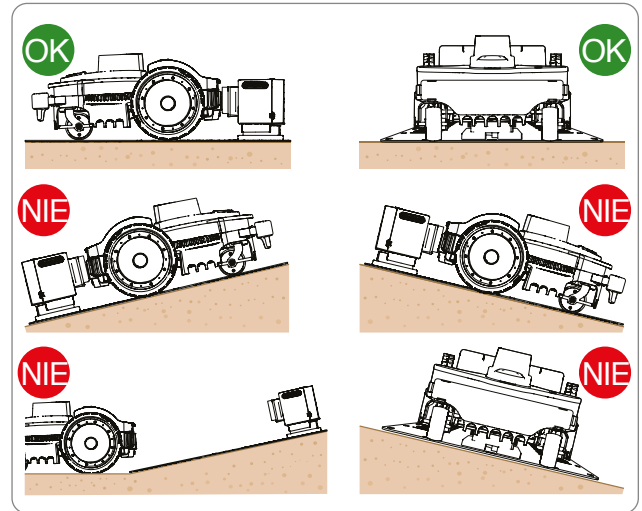
Zaleca się zainstalowanie zespołu w szafce dla komponentów elektrycznych (do użytkowania pod dachem i na powietrzu), wyposażonej w zamykany na klucz zamek i dobrze wentylowanej, aby zachować właściwy obieg powietrza.

- 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.

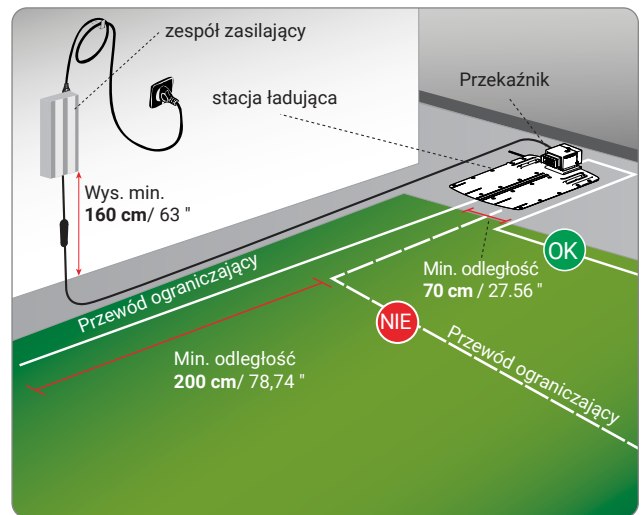
- Stacja ładowująca musi być dobrze przytwierdzona do podłoża. Aby zapobiec powstawaniu małego wzniesienia z przodu stacji, umieść kawałek imitacji trawy przy wjeździe do niej jako środek zapobiegawczy. Innym rozwiązaniem jest usunięcie części powierzchni trawiastej i zainstalowanie podstawy na poziomej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

- Umieścić zasilacz przestrzegając następujących zasad:

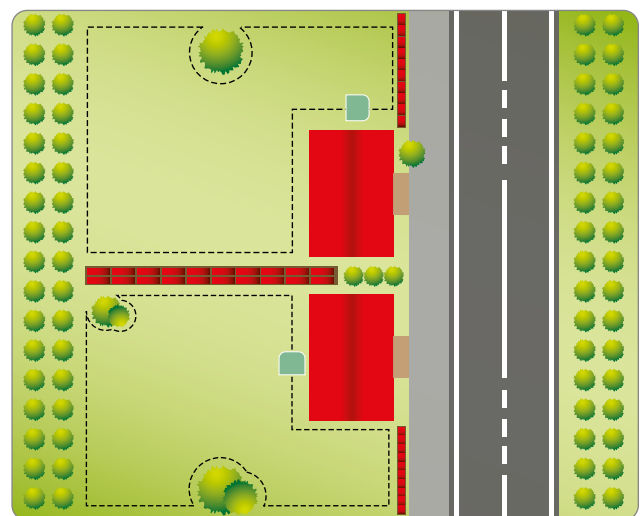
- w napowietrzonej strefie i z dala od działania czynników atmosferycznych oraz w miejscu nie wystawionym na bezpośrednie działanie promieni słonecznych;
- najlepiej w budynku mieszkalnym, garażu lub składziku;
- jeżeli zostanie on umiejscowiony na zewnątrz, nie może być wystawiony na bezpośrednie działanie 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 ładowującej do zasilacza. Nie skracać, ani nie przedłużać kabla.



- Odcinek kabla na wejściu musi być prostoliniowy i wyosiowany prostopadle w stosunku do stacji ładowującej na przynajmniej 200 cm (78,74"), a odcinek na wyjściu musi być oddalony od stacji ładowującej; pozwala to robotowi na prawidłowe wejście.
- Jeśli podstawa ładowująca jest umieszczona poza ogrodem, drut obwodowy, który tworzy korytarz powrotny drutu, musi znajdować się w minimalnej odległości 70 cm.



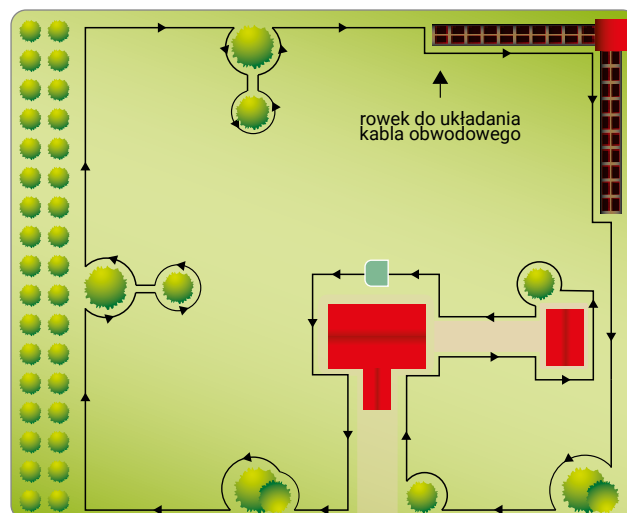
W przypadku zainstalowania robota w pobliżu strefy, w której został zainstalowany inny robot (identyczny lub innego producenta), w fazie instalacji trzeba będzie dokonać modyfikacji przebiegu drutu i odbiornika w taki sposób, by częstotliwości na których pracują oba roboty nie przeszkadzały sobie wzajemnie. 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 srodki 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 POWROTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ".
2. Przygotowanie i odgraniczanie stref pracy.
3. Instalacja kabla obwodowego.
4. 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 POWROTU DO STACJI ŁADUJĄCEJ

Robot może powrócić do stacji ładującej na dwa sposoby, w zależności od konfiguracji menu użytkownika pod pozycją "Ustawienia" – "Ustawienia robota" - "Ustawienia ładowania". Należy zastosować metodę "OFF" 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 wartości "MIN", "MED" i "MAX".

"OFF". Ta metoda powrotu do stacji ładowania umożliwia robotowi ciągłe podążanie za przewodem obwodowym, aż do osiągnięcia bazy. Dlatego nie jest konieczne wykonywanie "Wezwanie wzdłuż przewodu", jak opisano w dalszej części tego rozdziału.

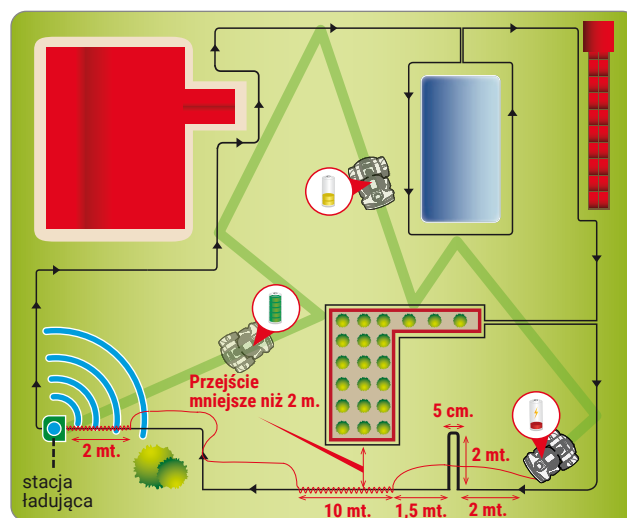
"MIN", "MED", "MAX". Przez ustawienie tej metody powrotu do stacji ładowania, robot będzie omijał przewód obwodowy na odległości zmiennej w zależności od wybranej opcji. Dzięki tej metodzie robot szybciej dociera do bazy, ale konieczne jest, aby wzdłuż trajektorii, którą maszyna będzie musiała pokonać, nie było żadnych przeszkód. Po zbliżeniu się do bazy ładowania i wykryciu jej sygnału, robot zacznie przesuwac się po przewodzie w celu prawidłowego wykonania wejścia.

W przypadku wąskich przejść konieczne jest umieszczenie drutu o określonym kształcie, zwanym „Lure on the wire”[™]. Jak tylko zostanie rozpoznane "Przywołanie", robot będzie postępował za kablem obwodowym z małą prędkością i z większą precyzją na około 13 m. (42,65'), 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 "OFF".



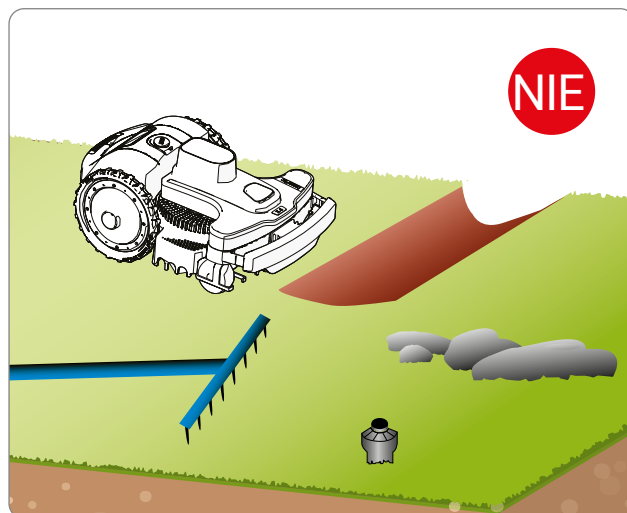
PL

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 60% (60 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 55%.

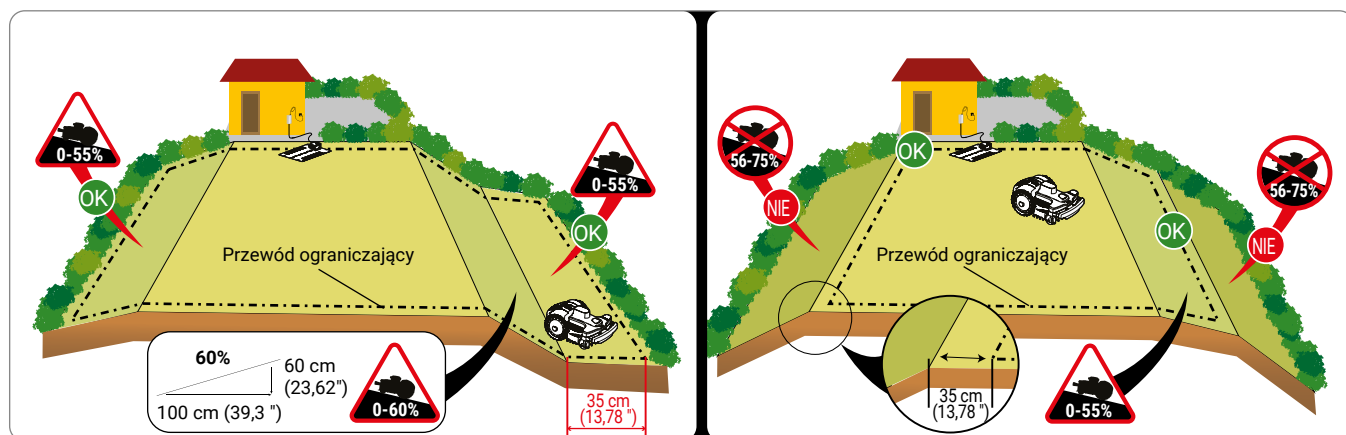
Kabel obwodowy musi być ułożony na terenie o nachyleniu nieprzekraczającym 55% (55 cm na metr długości) pamiętając, że, podczas powrotu na stanowisko ładowania, robot wymaga większej przyczepności. W związku z tym, należy uważnie kontrolować stan terenu i przestrzegać limitów. Nachylenie terenu nie może 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 nachylnym terenie, koła robota poślizgną się w chwili wykrycia kabla, i wyjadą 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.

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").

Minimalna odległość między przewodami w wąskim przejściu, aby robot mógł przejść samodzielnie, wynosi **70 cm** (27,56"). Wartość ta pozwala robotowi na dotarcie do obszaru drugorzędnego, ale także na w pełni automatyczne koszenie trawnika wewnątrz wąskiego przejścia.

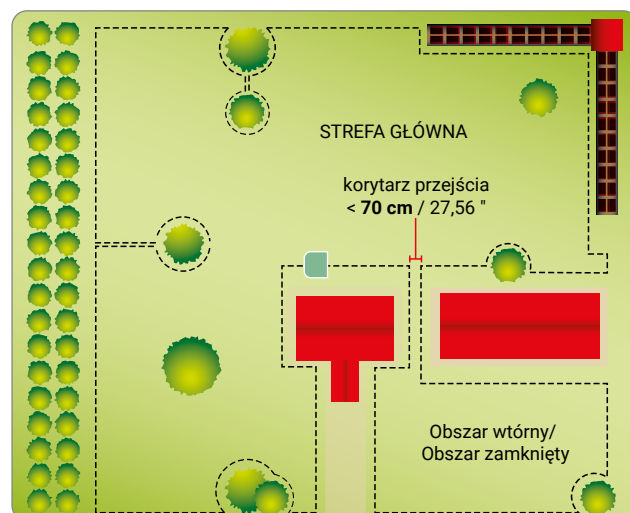
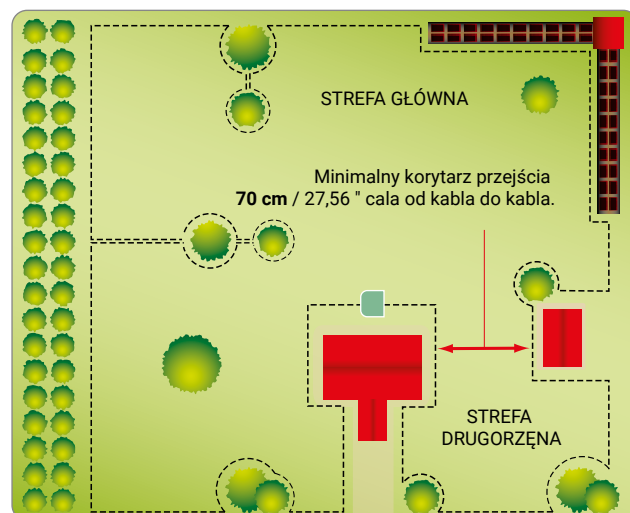
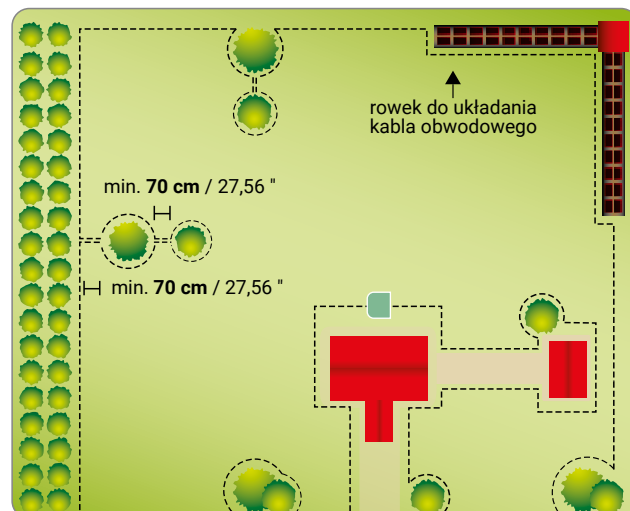
W przypadku gdyby to przejście było bardzo długie, preferowana szerokość pomiędzy kablami obwodowymi powinna wynosić 70 cm (27,56 ").

Jeśli odległość między przewodami w wąskim przejściu jest mniejsza niż 70 cm (27,56"), robot może użyć tego przejścia tylko w celu dotarcia do obszaru drugorzędnego (nie może kosić trawnika wewnątrz).

Minimalna odległość między przewodami w tym przypadku wynosi 30 cm.

Jeśli minimalna odległość 30 cm (11,81") nie może być zachowana, wówczas obszar pomocniczy jest uważany za **OBSZAR ZAMKNIĘTY**.

Przeczytać rozdział "Zarządzanie obszarami zamkniętymi", aby uzyskać więcej szczegółów.

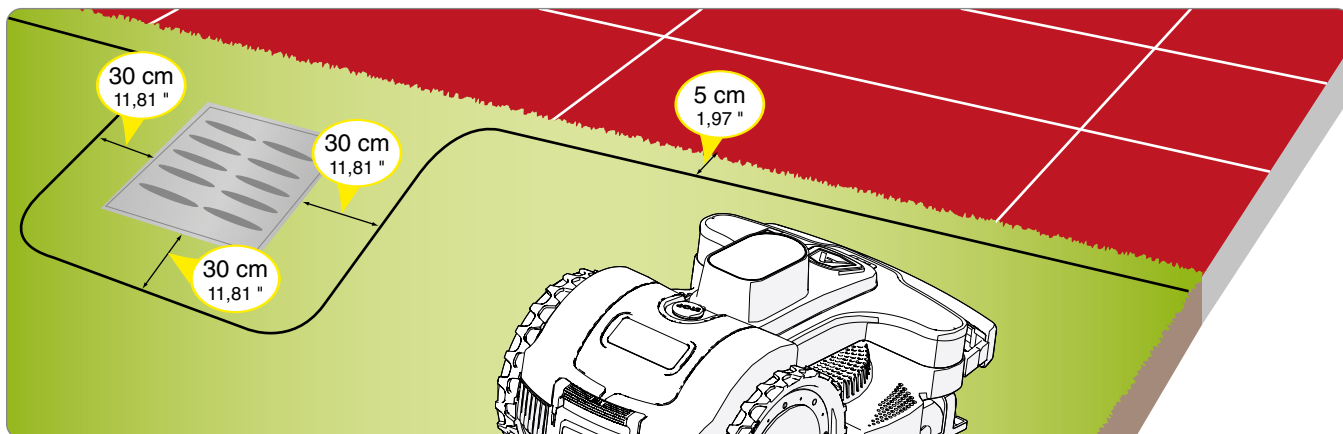


4. Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się chodnik lub alejka, znajdujące się na tym samym poziomie co trawnik, należy ułożyć kabel obwodowy w odległości do 5 cm (1,96 ") od krawężnika chodnika. Robot lekko wyjdzie poza trawnik i cała trawa zostanie skoszona. Jeżeli chodnik jest 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.



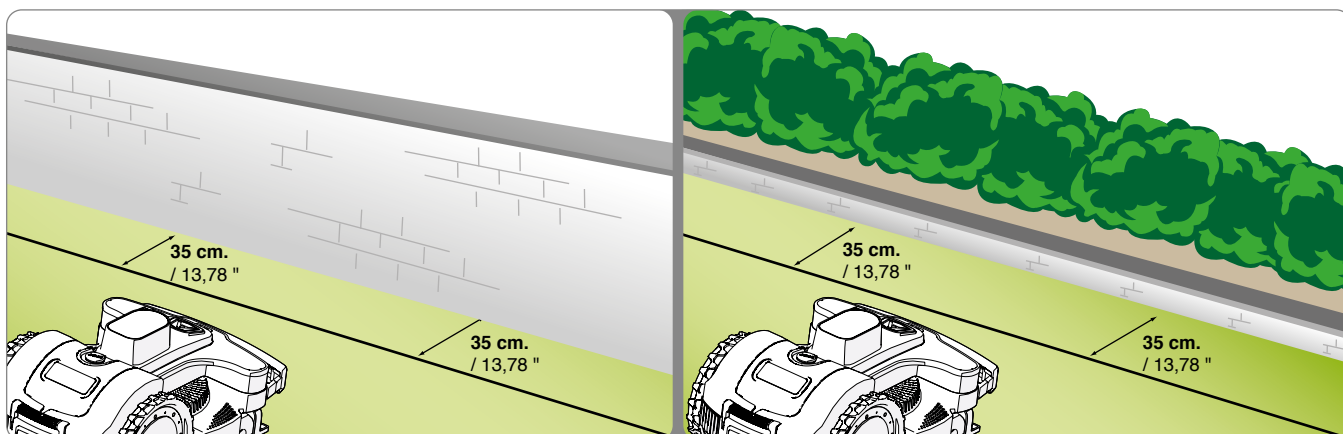
Ważne

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

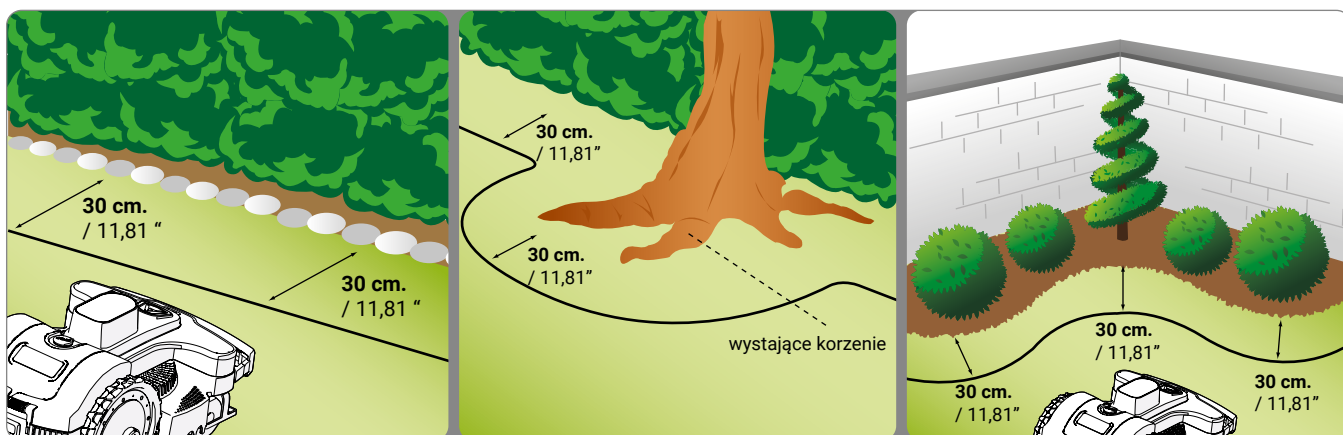


Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się przeszkoda, np. krawężnik, ściana lub murek, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 35 cm (13,78 ") od przeszkody; jeżeli chcemy uniknąć kolizji robota, zamontować przewód obwodowy w odległości co najmniej 40 cm (15,75 "). Ewentualne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

PL



Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się kwiatnik, 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.

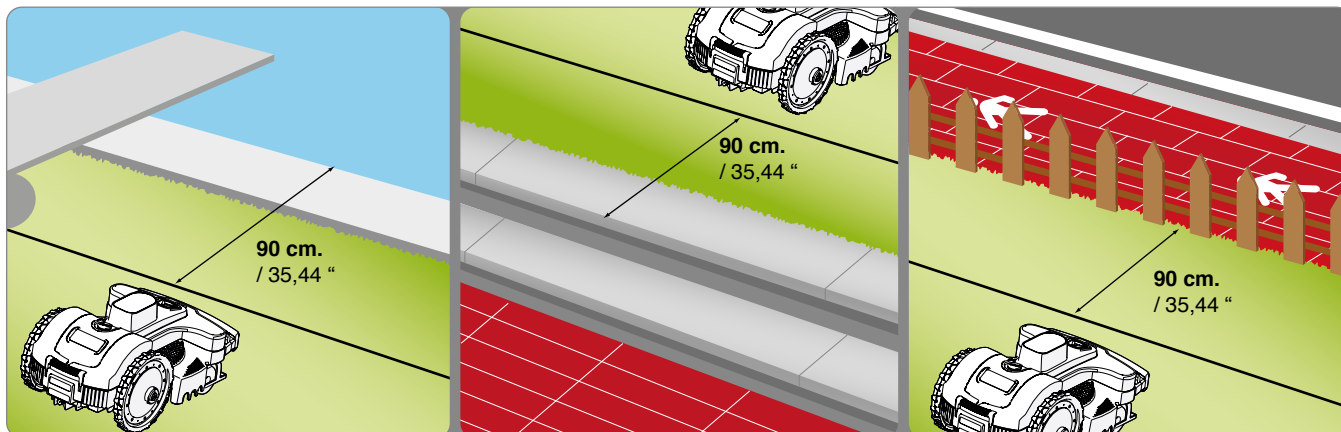


Jeżeli wewnątrz lub na zewnątrz strefy roboczej znajduje się basen, oczko wodne, urwisko, dół, schodek lub droga publiczna, które nie są chronione lub chronione łatwym do sforsowania ogrodzeniem, zamontować przewód obwodowy na wysokości co najmniej 90 cm (35,43"). Aby zamontować przewód obwodowy możliwie 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.



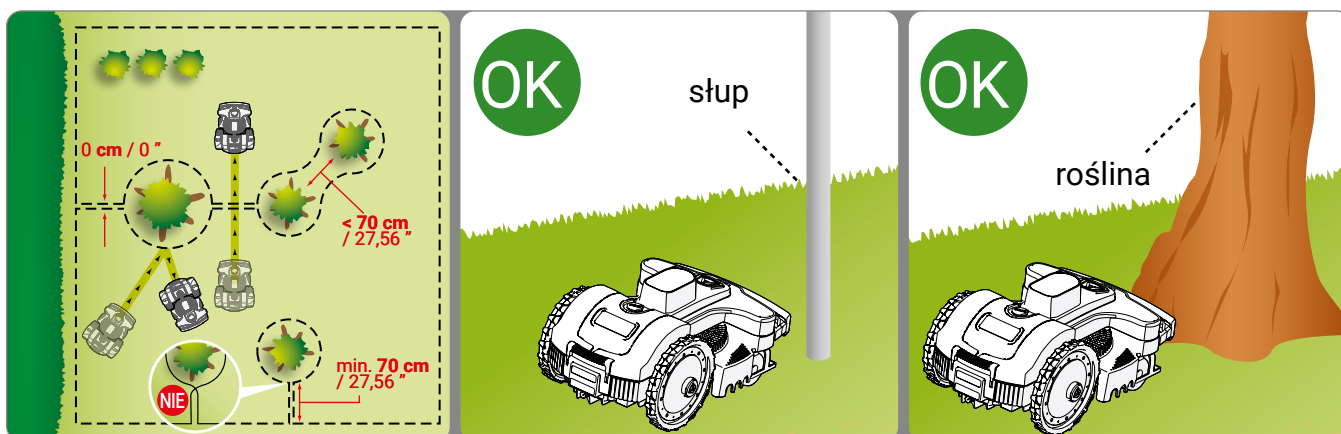
Ważne

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



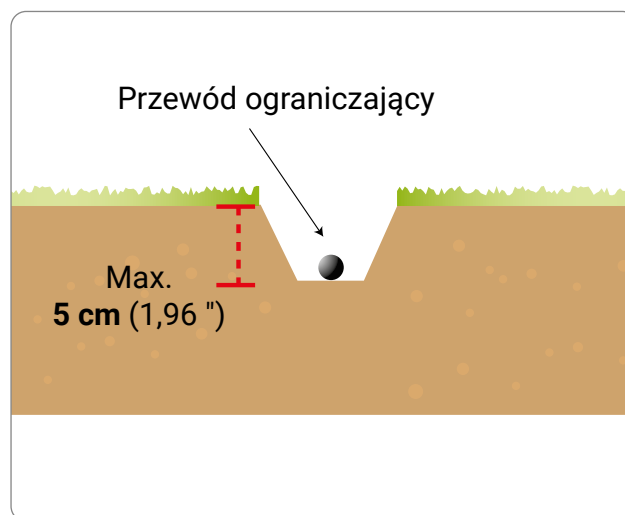
INSTALACJA KABLA OBWODOWEGO

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.

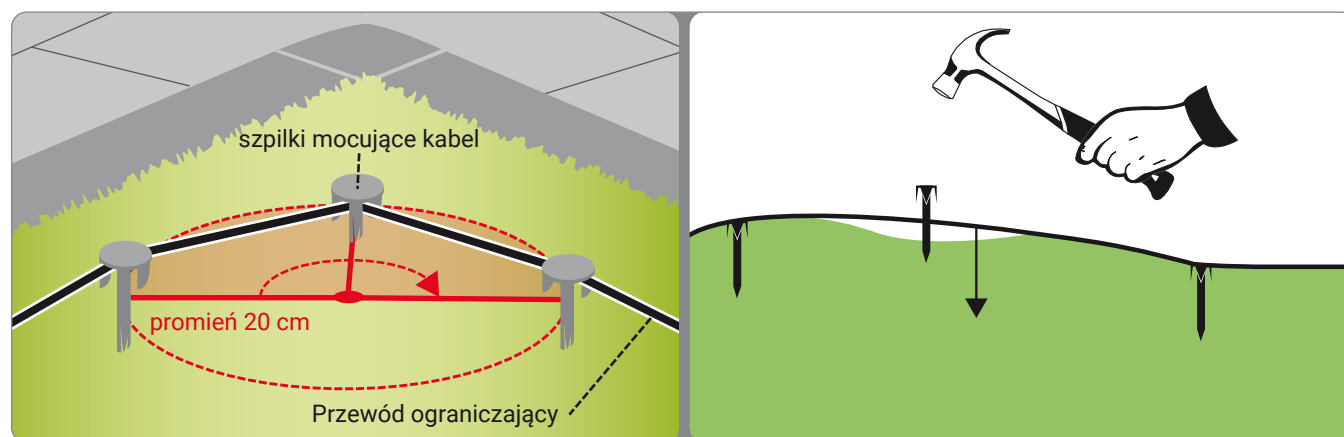
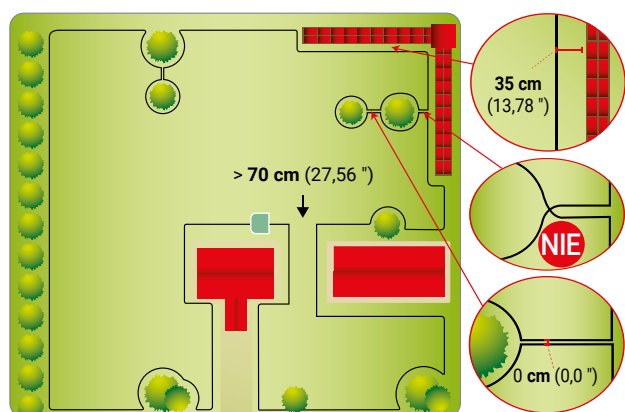


Kabel układany na gruncie

Skosić bardzo nisko trawę przy pomocy podkaszarki krawężnikowej 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.

1. 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 skręceniu, i aby jego krzywizna była prawidłowa (promień 20 cm).



Kabel zakopany w ziemi

1. Wykopać w terenie regularny rowek (około 2÷3 cm (0,787÷ 1,181\")).
2. 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.
3. 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.
4. Ponownie przykryć cały kabel ziemią i sprawić, by pozostał napięty w ziemi.

Łączenie kabla obwodowego.

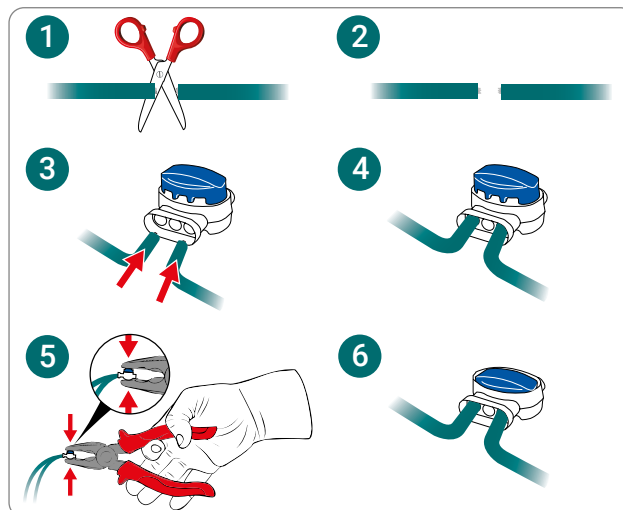
Gdy dla zakończenia instalacji jest potrzebny drugi kabel obwodowy stosować wyłącznie złącze oryginalne.

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

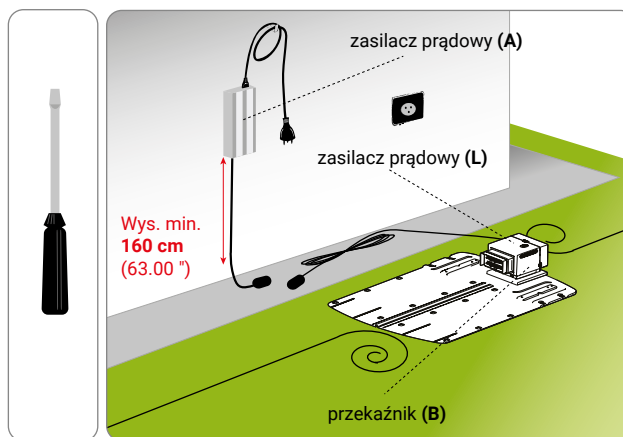
Przed wykonaniem jakiegokolwiek czynności należy odłączyć zasilanie elektryczne ogólne.

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

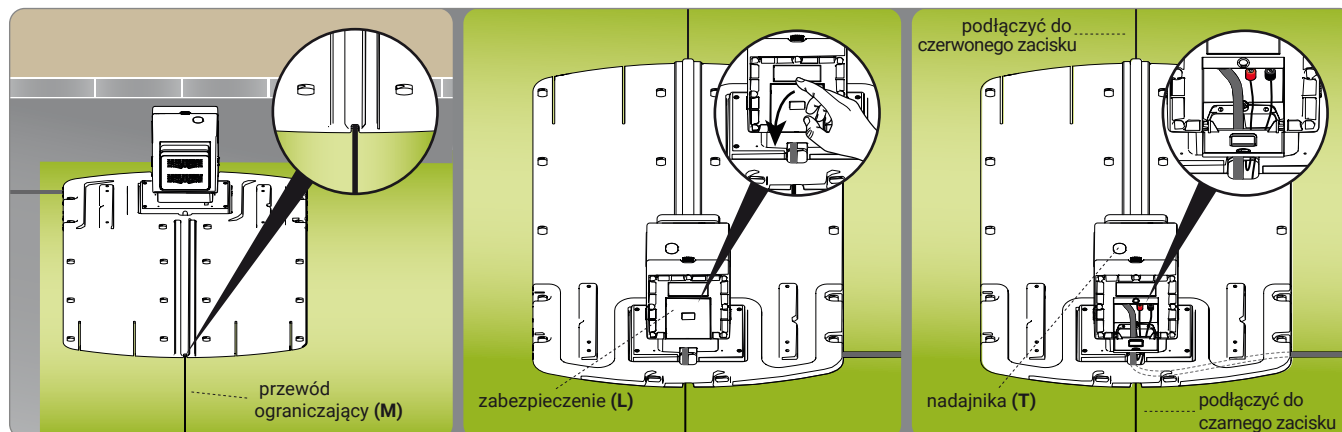
Kabel prowadzący do stacji ładowania nie może być skracany lub wydłużany. Nadmierną ilość kabla należy nawinąć w formie 8, jak to zostało pokazane na rysunku.

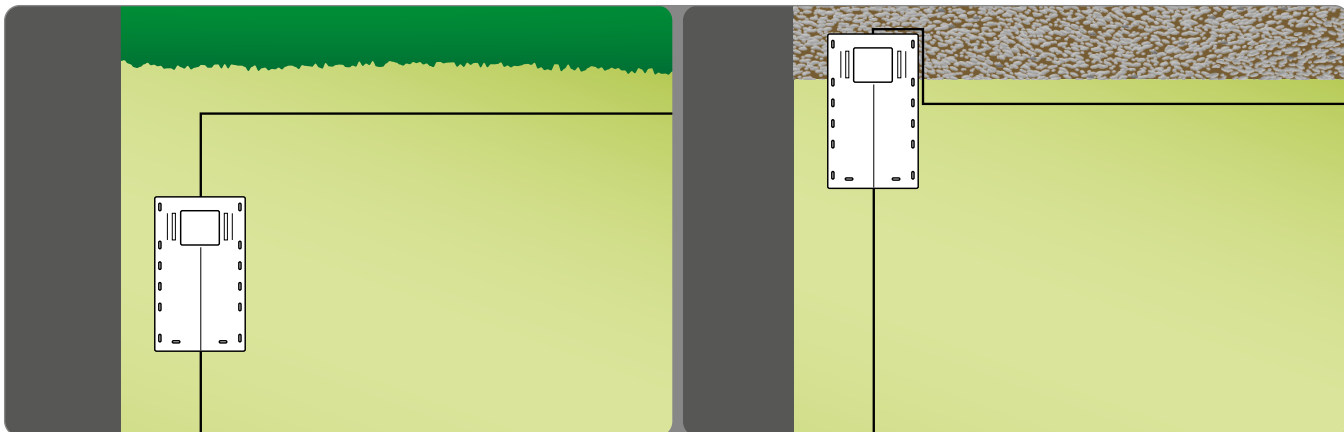
Drut obwodowy użyty do montażu nie może znajdować się na wysokości mniejszej, niż 50 m. Skontaktować się z najbliższym centrum serwisowym.

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

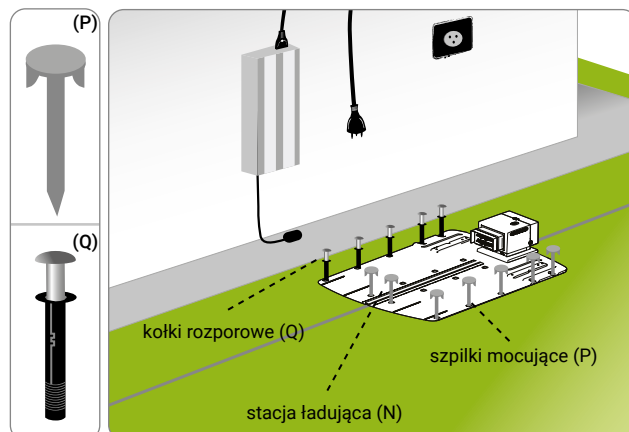


Zaciski można wykorzystywać wyłącznie do podłączenia oryginalnego drutu obwodowego.





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



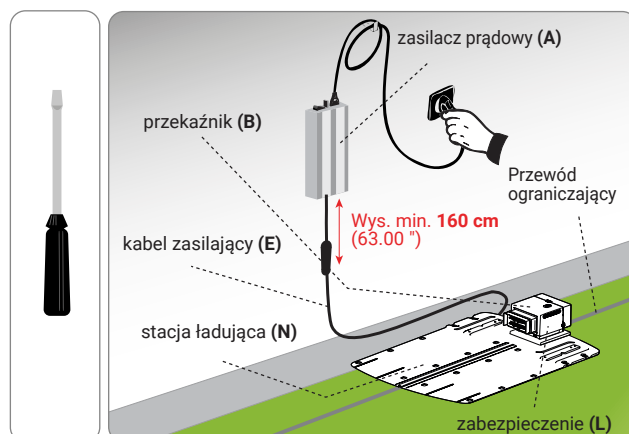
5. Zainstalować zasilacz (A).

6. Przyłączyć kabel zasilający (E) stacji ładującej (N) do zasilacza (A).

7. Włożyć wtyczkę zasilacza (A) do gniazda elektrycznego.

8. Jeżeli dioda LED przekaźnika miga, podłączenie jest prawidłowe. W przeciwnym wypadku należy zidentyfikować nieprawidłowość (patrz "Wyszukiwanie uszkodzeń").

9. Zamontować zabezpieczenie (L).



PL

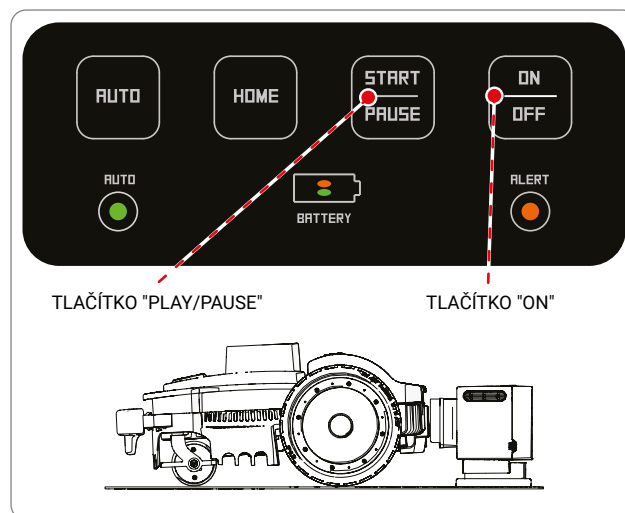
ŁADOWANIE AKUMULATORÓW PRZY PIERWSZYM UŻYCIU

1. Należy umieścić robota wewnątrz stacji ładującej.
2. Nacisnąć przycisk „ON/OFF” i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota.
3. Kontrolka led akumulatora staje się pomarańczowa stała przez kilka sekund po rozpoznaniu stacji ładującej.
4. Sprawdzić czy kontrolka led „AUTO” jest wyłączona, ewentualnie nacisnąć przycisk „AUTO”, aby wyłączyć led.
5. Po zakończeniu ładowania, jest możliwe użytkowanie lub programowanie robota w celu uruchomienia (patrz „Tryb programowania”).



Ważne

Przy pierwszym ładowaniu akumulatory muszą zostać podłączone przez przynajmniej 4 godziny.



REGULACJE

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.

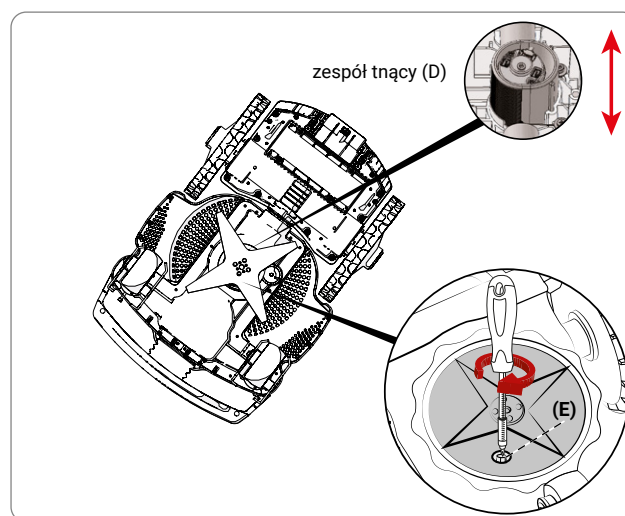
1. Należy odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
2. Obrócić przy pomocy odpowiedniego klucza strzeмиę (E) w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara
3. podnieść lub obniżyć zespół tnący (D) w celu określenia pożądanej wysokości ścinania. Wartość można zmierzyć przy pomocy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

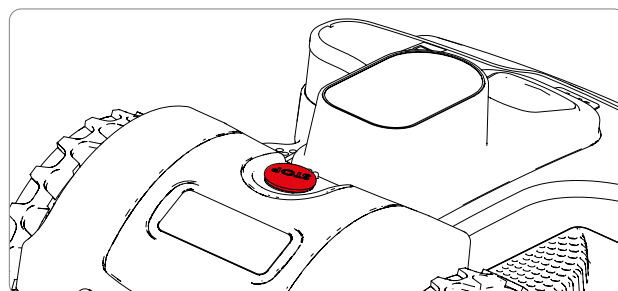
- Przed pierwszym użytkowaniem robota należy dokładnie przeczytać instrukcje obsługi i upewnić się, że zostały prawidłowo zrozumiane, w szczególności czy zostały prawidłowo zrozumiane informacje dotyczące bezpieczeństwa.
- Wykorzystywać wyłącznie do użytku przewidzianego przez producenta. Nie dokonywać 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.



PL



Nacisnąć, aby włączyć i wyłączyć robota



Włącza lub wyłącza działanie w trybie automatycznym. Przy pracy w trybie automatycznym robot jest zaprogramowany do pracy według zaprogramowania opisanego na następnych stronach.



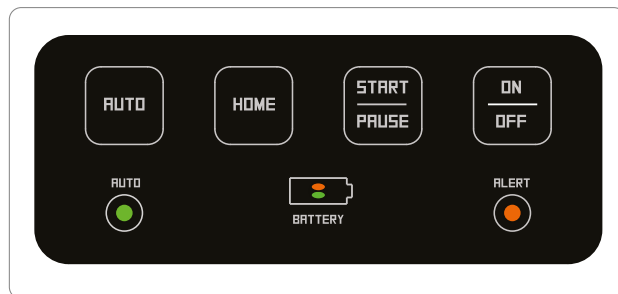
Wyłączony: Praca w trybie ręcznym.
Światło ciągle włączone: Praca w trybie automatycznym.



Stan naładowania akumulatora.



Błąd działania. Zapoznać się z rozdziałem „WYSZUKIWANIE USTEREK”



Robot w stacji ładowania (Dioda AUTO wyłączona)



Wcisnąć w celu uruchomienia cyklu pracy w trybie ręcznym. Jeżeli poziom naładowania akumulatora jest wystarczający i dioda AUTO jest wyłączona, robot rozpoczyna cykl roboczy. Po zakończeniu cyklu roboczego wraca do stacji ładowania.

Robot w ogrodzie



Robot w trakcie pracy pozwala na zatrzymanie czynności koszenia, robot przechodzi do stanu stand-by.

Przy robocie w trakcie Stand-by, pozwala na wznowienie czynności koszenia.



Powraca do stacji ładowania i wznowia działanie w trybie automatycznym lub ręcznym według stanu diody „AUTO”.

URUCHOMIENIE

Zezwolenie na dopuszczenie do eksploatacji należy wykonać przy pierwszym uruchomieniu i po długim okresie nieaktywności.

- Sprawdzić czy powierzchnia trawiasta do skoszenia ma wysokość kompatybilną z prawidłowym działaniem robota (patrz cechy techniczne).
- Wyregulować wysokość koszenia (patrz regulacja wysokości koszenia).
- Sprawdzić czy strefa robocza została prawidłowo określona i nie zawiera przeszkód dla prawidłowego działania robota jak wskazano w sekcji „Przygotowanie i określanie stref roboczych” i następnym.
- Sprawdzić czy w ogrodzie nie ma dużych kałuż spowodowanych mocnymi opadami.
- Ustawić robota w stacji ładowania.
- Nacisnąć przycisk „ON/OFF” i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota.
- Kontrolka led baterii staje się pomarańczowa stała przez kilka sekund po rozpoznaniu stacji ładowania.
- Robot jest gotowy do użytku. Nacisnąć przycisk „AUTO”, aby ustawić działanie w trybie automatycznym lub ręcznym robota.

Działanie robota w trybie ręcznym “dioda ‘AUTO’ wyłączona”

- Po całkowitym rozładowaniu akumulatora, nacisnąć przycisk START/PAUSE, aby rozpocząć cykl roboczy. Gdy pojemność baterii wyczerpała się, robot wraca do stacji ładowania.
- Jeżeli ogródek jest całkowicie skoszony, odczekać, aby bateria była całkowicie naładowana i uruchomić następny cykl roboczy.
- Dla uzyskania lepszego wyniku, zaleca się stosowanie robota co najmniej co drugi dzień.
- Aby zmienić ustawienia default niektórych funkcji robota, wystarczy ściągnąć, patrz paragraf “DOSTĘP DO MENU POPRZEZ APLIKACJĘ”

PL

Działanie robota w trybie automatycznym “dioda ‘AUTO’ włączona”

- W trybie automatycznym robot jest zaprogramowany do pracy we wszystkie dni tygodnia. Za pomocą mobilnej aplikacji jest możliwe sprawdzenie ustawienia default godzin pracy.
- Liczba cykli roboczych jest automatycznie sterowana przez robota na podstawie wydajności baterii. W trybie automatycznym robot wyjdzie ze stacji ładowania, aby wykonać cykl roboczy, wróci ładować się, aby ponownie rozpocząć pracę
- Aby zmienić ustawienia default godzin pracy i innych funkcji, wystarczy ściągnąć bezpłatną aplikacją dla smartfonów, patrz paragraf “DOSTĘP DO MENU POPRZEZ APLIKACJĘ”



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.



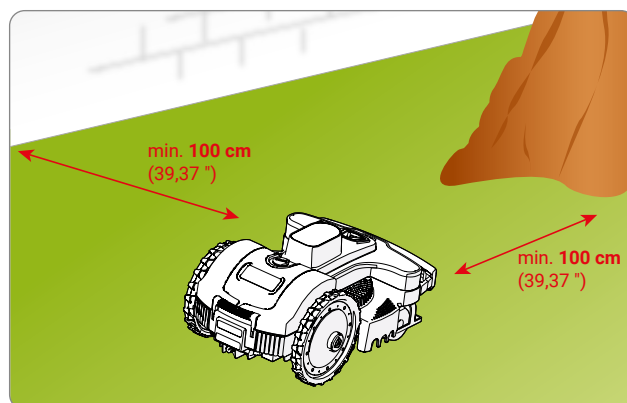
Ostrożność - Ostrzeżenie

Przewieź 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. Połączyć się z robotem za pośrednictwem aplikacji w smartfonie i wybrać 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



PL

DOSTĘP DO MENU POPRZEZ APLIKACJĘ

Robot posiada urządzenie Bluetooth do programowania i kontrolowania ze smartfona.

Ze strony internetowej produktu pobierz aplikację na smartfona z systemem Android lub iOS. Uruchomić aplikację i wykonać procedurę opisaną, aby połączyć się z Robotem.

Kod PIN do pierwszego logowania ustawiony jest fabrycznie na "0000", zmienić jak najwcześniej PIN, w celu zwiększenia bezpieczeństwa robota.

Aplikacja pozwala:

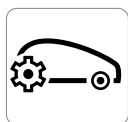
- Zmieniać standardowe automatyczne godziny pracy.
- Ustawiać funkcjonowanie czujnika deszczu.
- Ustawiać miejsca startu, aby zarządzać w optymalny sposób drugorzędną strefę.
- Zmieniać hasło.
- Wydawać polecenie Start / Pause / Home.
- Sterować robotem podczas koszenia.
- Wyświetlać stan, ostrzeżenia lub ewentualne błędy robota.

USTAWIENIE MENU UŻYTKOWNIKA POPRZEZ MOBILNĄ APLIKACJĘ

Uruchomić aplikację ze smartfona, w celu włączenia programowania robota poprzez funkcję „Setup (Ustawianie)”.

Dalej podany jest wstęp do dostępnych funkcji programowania; szczegółowy opis każdej funkcji podany jest na stronach następujących po diagramie przepływu). Funkcje oznaczone (*) są dostępne wyłącznie w niektórych modelach. Patrz tabela „Dane techniczne”

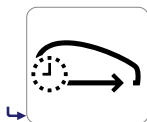
Programowanie robota



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

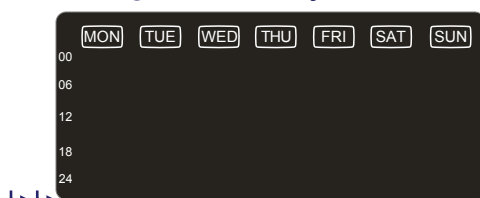


Nie jest możliwe ustawienie 3 różnych profili roboczych, które mogą być stosowane w szczególnych momentach, np. gdy chcemy zastosować kosiarkę, dla celów innych niż tych codziennych.

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.

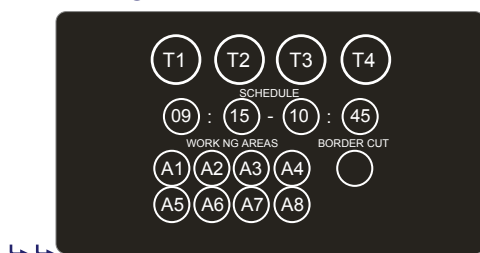
Program roboczy



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.

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.

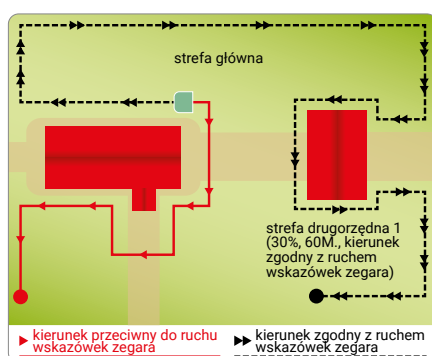
Na przykład, ustawiając:

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

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

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

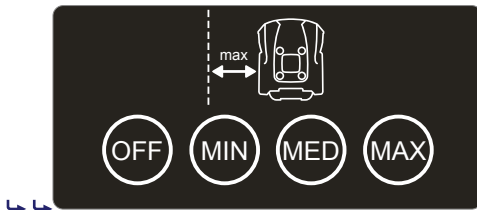
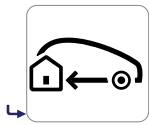
Aby dotrzeć do obszarów roboczych, aby powrócić do stacji ładowania lub pracując przypadkowo, robot może wejść także do obszaru A3 i A4.



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.

m ² (ft ²)	T1	T2	T3	T4
800 (8608')	10:00 12:00	14:00 16:30		
1200 (12912')	10:00 13:00	15:00 18:00		
1800 (19418')	09:00 21:00			

Powrót do bazy



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

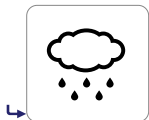
“OFF”. Ustawienie zalecane dla ogrodów o skomplikowanej strukturze, z wieloma przeszkodami w pobliżu przewodu obwodowego i z wąskimi przejściami. Robot ustawi koła wzdłuż przewodu obwodowego podczas powrotu do stacji ładowania.

! Instalacja przewodu obwodowego musi zostać wykonana według metody “OFF”, 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 “MIN MED MAX”, patrz rozdział “sposób powrotu do stacji ładowania”.

Czujnik deszczu



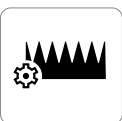
Ustawia zachowanie robota, gdy czujnik rozpoznaje deszcz.

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

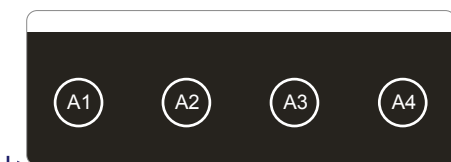
DELAY: po rozpoznaniu deszczu, robot wraca do stacji ładowania i pozostaje tam na czas, który zostanie ustawiony na następnej stronie po naciśnięciu polecenia “Delay”.

OFF: Czujnik deszczu jest wyłączony.

Ustawienie ogród



Ustawienie obszaru roboczego



Ustawia cechy obszaru do cięcia.

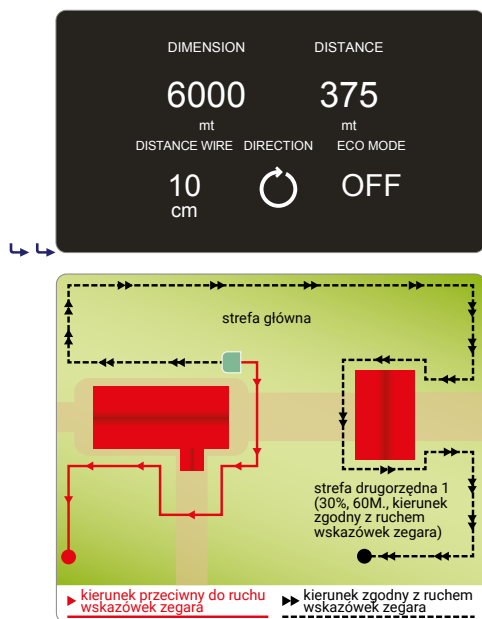
! w ogrodach składających się z jednego obszaru, należy ustawić co najmniej jeden obszar.

Jest możliwe ustawienie do 4 obszarów.

Nacisnąć obszar, który chcemy skonfigurować.

W celu wyłączenia obszaru, należy ustawić wymiar na 0 m².

Program roboczy



Dla każdego obszaru ogrodu należy ustawić:

- **Wymiar.** Wymiar w m² 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 rozpocznie 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, zmniejsza czas pracy w tym obszarze, aby przejść do następnej czynności.

Ustawienia ogólne



Ustawienia ogólne.



Ochrona. Pozwala na włączanie/wyłączanie/zmianie 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.



Pozwala ustawić współczynnik korekcyjny na użytek wyrównania i rozpoznawania stacji ładowania. Aby uzyskać więcej informacji, patrz menu robota lub aplikacja.



Przywrócenie ustawień fabrycznych.

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



Ustaw odległość trasy pokonanej przez robota od drutu obwodowego przed zmianą kierunku. Ustawić MIN, aby robot pokonał najmniejszą możliwą odległość, MAX największą możliwą odległość i MED wartość środkową.

BEZPIECZNE ZATRZYMANIE ROBOTA

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

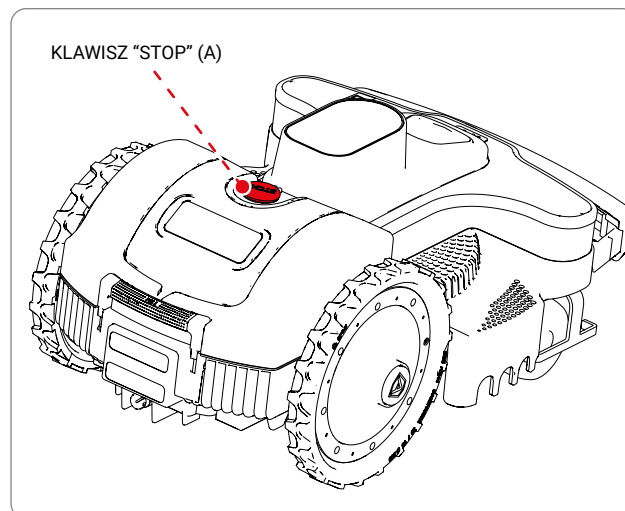


Ważne

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” i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota;
- nacisnąć przycisk START/PAUSE, aby rozpocząć cykl roboczy.



PRZEDŁUŻONY CZAS NIEAKTYWNOŚCI I PONOWNE WPROWADZENIE DO UŻYTKU

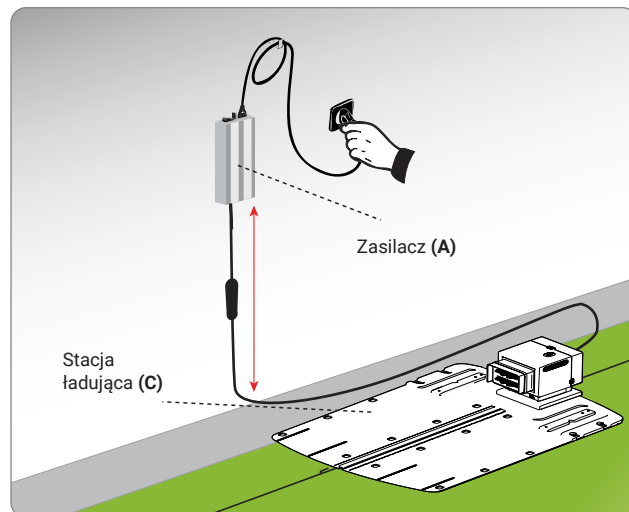
W przypadku dłuższego nieużywania robota i przed rozpoczęciem sezonu, konieczne jest przeprowadzenie serii czynności w celu zapewnienia jego prawidłowego funkcjonowania podczas jego ponownego użycia.

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 samowyladowania się akumulatora.
6. Wysunąć wtyczkę zasilania (A) z gniazda elektrycznego.
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. Wsunąć wtyczkę zasilania (A) do gniazdka elektrycznego.
2. Aktywować ponownie główne źródło zasilania elektrycznego.
3. Umieścić robota wewnątrz stacji ładującej.
4. Nacisnąć przycisk „ON/OFF” i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota.
5. Kontrolka led akumulatora staje się pomarańczowa stała przez kilka sekund po rozpoznaniu stacji ładowania.
6. W tym momencie robot jest przygotowany do użytkowania (patrz „Tryby programowania”).



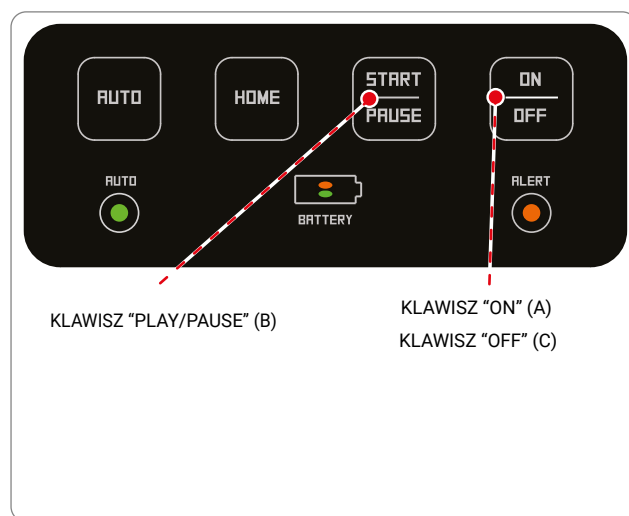
PONOWNE ŁADOWANIE AKUMULATORA PO DŁUGIM OKRESIE NIEAKTYWNOŚCI



Zagrożenie - Uwaga

Zakazuje się ładowania robota w pobliżu substancji wybuchowych lub łatwopalnych.

1. Zasilić elektrycznie stację ładującą i upewnić się, czy płytki są czyste.
2. Umieścić robota wewnątrz stacji ładującej.
3. Nacisnąć przycisk „ON/OFF” i odczekać kilka sekund na kompletne włączenie się robota.
4. Kontrolka led akumulatora staje się pomarańczowa stała przez kilka sekund po rozpoznaniu stacji ładowania.
5. Sprawdzić czy kontrolka led „AUTO” jest wyłączona, ewentualnie nacisnąć przycisk „AUTO”, aby wyłączyć led.
6. Po zakończeniu ładowania (około 6 godzin) nacisnąć klawisz „OFF” (C).
7. Przechowywać robota w chronionym i suchym miejscu w temperaturze otoczenia pomiędzy 10 – 20 °C, z utrudnionym dostępem 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.

KONSERWACJA CODZIENNA

ZALECENIA CO DO KONSERWACJI



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" 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 wewnątrz i mogłoby uszkodzić komponenty elektryczne.

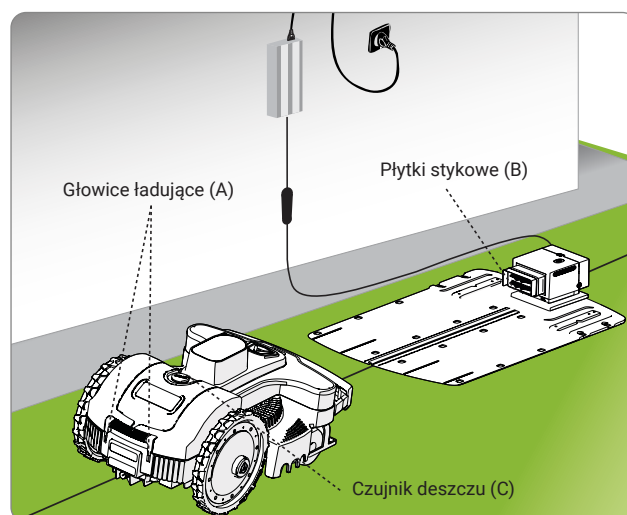
3. Nie używać rozpuszczalników lub benzyny, aby nie uszkodzić lakierowanych powierzchni i komponentów plastikowych.
4. Nie myć wewnętrznych części robota i nie używać strumienia wody pod ciśnieniem, aby zapobiec uszkodzeniu komponentów elektrycznych i elektronicznych.



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.





Gdy robot znajduje się w stanie błędu i gdy dioda ALARMU miga, połączyć się z robotem za pośrednictwem aplikacji w smartfonie, aby uzyskać informacje o rodzaju błędu.



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 Robot wydziela nadmierny hałas	Uszkodzone ostrze tnące	Wymenić 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 <b style="color: #c00000;">Środki ostrożności - Ostrzeżenie <b style="color: #c00000;">Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec poranieniu dłoni
	Robot został uruchomiony w obecności nieprzewidzianych przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty itp.)	Bezpiecznie zatrzymać robota (patrz “Bezpieczne zatrzymanie robota”) 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”) 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”)

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")  Środki ostrożności - Ostrzeżenie Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni 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")
Strefa drugorzędna nie została całkowicie skoszona	Błędne programowanie	Zaprogramować prawidłowo strefę drugorzędą (patrz "Tryb programowania")
 Światło pomarańczowe migające powoli	Nie ustawiono daty i godziny	Połączyć się z robotem za pośrednictwem aplikacji w smartfonie, aby zaktualizować datę i godzinę.
	Ostrze tnące uszkodzone	Wymienić ostrze na nowe (patrz „Wymiana ostrza”).
	Ostrze tnące zapchane resztkami (pozostałości, części plastikowe, itp.)	Zatrzymać robota w bezpiecznych warunkach (patrz „Bezpieczne zatrzymywanie robota”).  Ostrożność - Ostrzeżenie Używać rękawic ochronnych Zagrożenie przecięciem rąk Oczyścić ostrze.
	Trawa zbyt niska	Zwiększyć wysokość koszenia (patrz Regulacja wysokości koszenia)
	Jeśli robot jest podniesiony od ziemi	Sprawdzić, czy robot nie jest zablokowany lub zapchany. Wyczyścić i usunąć ewentualne resztki trawy. Pod nadwoziem, które mogą zapychać czujniki.
 Światło pomarańczowe migające	Po naciśnięciu przycisku OFF, dioda zaczyna szybko migać	Połączyć się z robotem za pośrednictwem aplikacji w smartfonie, aby wprowadzić PIN robota.
	Drut obwodowy nie jest prawidłowo podłączony (przerwanie kabla, brak połączenia elektrycznego, itp.)	Sprawdzić działanie zasilania elektrycznego, prawidłowe podłączenie zasilacza i stacji ładowania (patrz „Instalacja stacji ładowania i zasilacza")
	Robot poza obwodem na pochyłym terenie	Określić strefę ze zbytnim pochyleniem (patrz „Programowanie montażu instalacji”).
	Robot poza obwodem	Sprawdzić, czy przewód jest prawidłowo zainstalowany (zbyt duża głębokość, odległość od metalowych przedmiotów, odległość między przewodem ograniczającym dwa dolne elementy przy 70 cm, itp.) (patrz „Programowanie montażu instalacji”).
	Robot w środku rabatki	Ustawić prawidłowo drut obwodowy (w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara) (patrz „Instalacja przewodu obwodowego”).

Problem		Przyczyny	Środki zaradcze
 Światło pomarańczowe ciągłe		Błąd nie do usunięcia	Wyłączyć i ponownie włączyć robota. Skontaktować się z centrum obsługi w przypadku przedłużania się problemu.
 (C)	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

WYMIANA CZĘŚCI SKŁADOWYCH

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

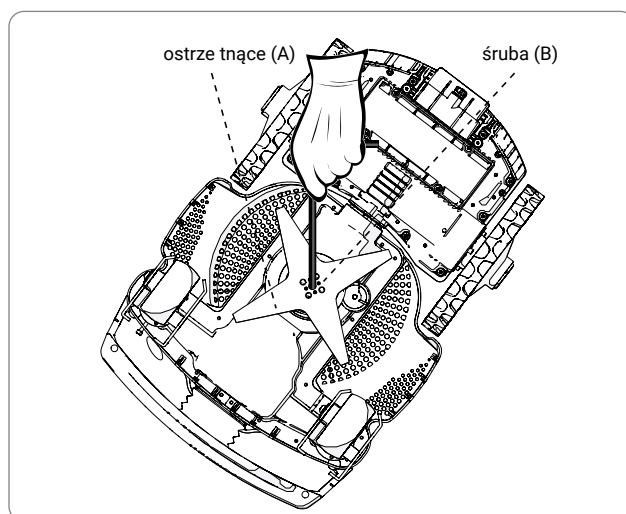
Używać rękawic ochronnych, aby zapobiec zagrożeniu poranienia dłoni.

Do wymiany stosować wyłącznie nóż oryginalny odpowiedni do urządzenia.

MODEL: C040BA4, C040BAH

Kod noża tnącego: 075Z07800A

- Odwrócić robota i ustawić go tak, aby nie uszkodzić maski silnika.
- Odkręcić śruby (B) w celu demontażu ostrza (A).
- Umieścić nowe ostrze i dokręcić śruby.
- 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 C040BA4, C040BAH spełnia wymogi w zakresie bezpieczeństwa, zdrowia i ochrony środowiska następujących dyrektyw Wspólnoty Europejskiej:

Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, dyrektywa dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej 2014/30/UE, dyrektywa radiowej (RED) 2014/53/UE, dyrektywa RoHS 2011/65/UE, 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 + A1:2018 + A2:2020 (**bezpieczeństwo**);
EN 60335-1:2012 + AC:2014 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 (**bezpieczeństwo**);
EN 62233:2008 +AC:2008 (**poła elektromagnetyczne**);
EN 55014-1:2017 + A11:2020 (**emisja**);
EN IEC 61000-3-2:2019 e EN 61000-3-3:2013 + A1:2019 (**emisja**);
EN 55014-2:2015 (**odporność**);
EN 50419:2006 (**RAEE – znakowanie urządzeń elektrycznych**)
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (**Kompatybilność elektromagnetyczna**)
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (**Kompatybilność elektromagnetyczna**)
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (**Urządzenia szerokopasmowej transmisji danych**)
ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**Urządzenia szerokopasmowej transmisji danych**)

Modele wyposażonych w "Moduł Connect (GPS, GPRS)"

ETSI EN 301 511 V12.5.1 (**Urządzenia szerokopasmowej transmisji danych**)

oświadczam ponadto, iż zgodnie z dyrektywą 2005/88/WE poziom mocy akustycznej LWA urządzenia reprezentatywnego dla danego typu wynosi $63.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ (korygowany według krzywej A i w odniesieniu do 1 pW), że gwarantowany poziom mocy akustycznej LWA jest niższy od 67 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 31/10/2022
Bernini Fabrizio
(Pełnomocny członek zarządu)



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

Declares and assumes liability that the product:

battery-powered automatic lawnmower robot, models C040BA4, C040BAH complies with the basic requisites for safety, health and environmental protection provided for by the following UK Regulations:

Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008 S.I. 2008/1597 (as amended), Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 S.I. 2016/1091 (as amended), Radio Equipment Regulations 2017 S.I. 2017/1206 (as amended), Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012 S.I. 2012/3032 (as amended), Waste Electrical and Electronic Equipment Regulations 2013 S.I. 2013/3113 (as amended), Noise Emission in the Environment by Equipment for use Outdoors Regulations 2001 S.I. 2001/1701 (as amended);

complies with the following designated standards:

BS EN 50636-2-107:2015 + A1:2018 + A2:2020 (**safety**);

BS EN 60335-1:2012 + AC:2014 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 (**safety**);

BS EN 62233:2008 + AC:2008 (**electromagnetic fields**);

BS EN 55014-1:2017 + A11:2020 (**emission**);

BS EN IEC 61000-3-2:2019 and BS EN 61000-3-3:2013 + A1:2019 (**emission**);

BS EN 55014-2:2015 (**immunity**);

BS EN 50419:2006 (**WEEE – Equipment marking**)

BS EN 301 489-1 V2.2.3 (**Electromagnetic compatibility**)

BS EN 301 489-17 V3.2.4 (**Electromagnetic compatibility**)

BS EN 300 328 V2.2.2 (**Radio Spectrum Efficiency**)

BS EN 303 447 V1.1.1 (**Radio Spectrum Efficiency**)

Models equipped with "Connect module (GPS, GPRS)":

BS EN 301 511 V12.5.1 (**Radio Spectrum Efficiency**)

also declares that, pursuant to the S.I. 2001/1701 (as amended), the LWA sound power level, out of a significant sample is 59 dB ± 2.0 dB (weighted on A curve and referred to 1 pW), that the guaranteed LWA sound power level is less than 61 dB (weighted on A curve and referred to 1 pW) and that the technical folders in compliance with the S.I. 2001/1701 (as amended) and the S.I. 2008/1597 (as amended) are available c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 31/10/2022

Bernini Fabrizio
(CEO)



Spółka Zucchetti Centro Sistemi S.p.A (zwana dalej ZCS) zapewnia swoich klientów o stosowaniu wszelkich praw zawartych w dyrektywie europejskiej 1999/44/WE. Gwarancja w szczególności obejmuje ewentualne wady materiałowe lub produkcyjne przez okres 2 (dwóch) lat od daty zakupu produktu. ZCS nie gwarantuje nieprzerwanego lub wolnego od błędów działania produktu, a także nie ponosi odpowiedzialności za szkody wynikające z błędnego zapoznania się z instrukcjami. Ponadto niniejsza gwarancja nie obejmuje: wad estetycznych, takich jak zarysowania, nacięcia czy wgniecenia; materiałów podlegających zużyciu, takich jak baterie - chyba że produkt został uszkodzony wskutek wady materiałowej lub produkcyjnej; szkód wynikających z użytkowania produktu z akcesoriami, które nie zostały wyprodukowane lub wprowadzone do obrotu przez ZCS; szkody wywołane wypadkami, nadużyciem, nieprawidłowym użytkowaniem, powodzią, pożarem lub innymi zjawiskami naturalnymi bądź przyczynami zewnętrznymi; szkody wynikające z działań przeprowadzonych przez nieautoryzowanych dostawców usług ZCS; szkody w obrębie produktu, który został zmodyfikowany lub naruszony bez pisemnego zezwolenia ze strony ZCS.

ZCS zachowuje wyłączne prawo do naprawy i wymiany (na produkt zastępczy nowy lub po bieżących przeglądach) produktu lub jego części składowych bądź - wyłącznie według własnego uznania - do całkowitego zwrotu kosztów zakupu produktu. Po otrzymaniu zwrotu kosztów zakupu produkt, będący przedmiotem niniejszego zwrotu, należy oddać producentowi ZCS, który w konsekwencji staje się właścicielem ZCS. Podczas okresu gwarancyjnego ZCS przystąpi, wyłącznie według własnego uznania, do naprawy lub wymiany komponentów uszkodzonych w warunkach normalnego użytkowania. ZCS, według uznania, może podczas naprawy lub wymiany użyć komponentów i/ lub jednostek poddanych bieżącemu przeglądowi. Ponadto ZCS zastrzega sobie prawo do stosowania jednostek zastępczych, części lub komponentów o porównywalnej wartości i porównywalnym designie. Klient nie ponosi kosztów za części bądź robocizną podczas działań w zakresie naprawy lub wymiany. Ponosi on natomiast koszty wysyłki. W przypadku wymiany produktu lub komponentu jakiegokolwiek wprowadzony nowy element zastępczy staje się własnością użytkownika, a element stary, wymieniony staje się, w zależności od przypadku, własnością ZCS.

Niniejsza gwarancja nie narusza praw nabywcy ustalonych przez mające zastosowanie obowiązujące przepisy krajowe, przestrzegając jednocześnie obowiązków nałożonych tymi przepisami na nabywcę celem realizacji niniejszej gwarancji.

Gwarancja ograniczona do kraju zakupu produktu będzie realizowana w punkcie sprzedaży, w którym dokonano zakupu robota lub w najbliższym centrum serwisowym. Wadliwy robot należy osobiście zwrócić do sprzedawcy lub najbliższego centrum serwisowego. W przypadku zwrotu produktu przesyłką kurierską, której koszty ponosi klient, robot powinien być zapakowany w swoje oryginalne opakowanie, do którego należy również dołączyć kopię faktury lub paragonu z datą dokonania zakupu, numer seryjny produktu i opis problemu.

WARUNKI I OGRANICZENIA

- Aby dowiedzieć się o sposobach zastosowania niniejszej gwarancji, a także uzyskać wszelkie inne informacje, należy skontaktować się z punktem sprzedaży, w którym dokonano zakupu produktu.
- Niniejsza gwarancja ważna jest tylko wtedy, gdy:
 - do wadliwego produktu dołączony jest czytelny oryginał faktury lub paragonu z naniesioną datą zakupu oraz nazwą sprzedawcy.
- Niniejsza gwarancja wygaśnie, jeżeli:
 - produkt użytkowany jest niezgodnie z instrukcjami obsługi i konserwacji;
 - instalacja lub obsługa są niezgodne z instrukcjami użytkowania;
 - numer seryjny został usunięty lub stał się nieczytelny;
 - użyto jakiegokolwiek innego nieautoryzowanego urządzenia zewnętrznego lub dokonano zmian w produkcji;
 - użyto nieoryginalnych części lub akcesoriów;
 - dokonano ingerencji w obrębie danej części lub akcesoriów;
 - działania konserwacyjne przeprowadzane są przez samego klienta lub przez nieupoważnione do tego osoby trzecie;
 - robot, zasilacz, stacja ładowania lub akcesoria prezentują uszkodzenia spowodowane działaniem czynników atmosferycznych, takich jak wyładowania atmosferyczne w postaci piorunów, lawiny, osuwiska terenu, przepięcia w instalacji elektrycznej, wyładowania elektryczne, burze, powódzie, klęski żywiołowe i inne.
- Wyłączenie i ograniczenia gwarancji:
 - gwarancja nie obejmuje części podlegających zużyciu na skutek użytkowania, takich jak szczotki, ostrze tnące, kabla obwodowego, nity, gąsienice, koła, kable i przewody połączeniowe;
 - części zewnętrzne oraz plastikowe elementy wsporne, które nie posiadają wad produkcyjnych. Przebarwienia tworzywa sztucznego powstałe z przyczyn naturalnych lub spowodowane działaniem środków chemicznych;

- gwarancja udzielona na akumulator ogranicza się wyłącznie do wad produkcyjnych powstałych w ciągu pierwszych 24 miesięcy jego życia;
- okres gwarancyjny na silniki wynosi 2 lata lub 3000 przepracowanych godzin.

JAK KORZYSTAĆ Z SERWISU TECHNICZNEGO DLA PRODUKTÓW OBJĘTYCH GWARANCJĄ

Aby skorzystać z serwisu technicznego dla produktów objętych gwarancją oraz uzyskać określone informacje dotyczące miejsca i sposobu zwrotu produktu ZCS do serwisu technicznego, należy skontaktować z punktem sprzedaży, w którym dokonano zakupu robota lub z najbliższym centrum serwisowym. Aby móc skorzystać z prawa do gwarancji, nabywca powinien przedstawić sprzedawcy, od którego zakupił produkt oryginał lub kopię faktury bądź paragonu. Gwarancja ogranicza się do kraju, w którym ZCS lub autoryzowani sprzedawcy dokonali pierwotnie sprzedaży produktu.

POZOSTAŁE DEFINICJE

Serwis na miejscu u klienta

- Klientowi nie przysługuje prawo do serwisowania produktu u siebie na miejscu, nawet jeśli produkt objęty jest ważnym okresem gwarancyjnym.
- W razie konieczności przeprowadzenia interwencji na miejscu u klienta, zostanie on obciążony kosztami usługi wezwania serwisu oraz stawką godzinną nałożoną przez serwis techniczny.

Zalecenia

- Zachować oryginalne opakowanie.
- Zachować fakturę lub paragon (w przeciwnym razie gwarancja nie będzie ważna)

Uwaga

- Klient zobowiązany jest do uważnego przeczytania instrukcji oraz ich bezwzględnego przestrzegania.

