

1. Op het display verschijnt de melding:
2. Druk op een van de toetsen “+”, “-” om het eerste cijfer in te stellen.
3. Druk op de toets “Enter” om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.
4. Herhaal de procedure om alle cijfers van het paswoord in te stellen.

Nu is de robot klaar voor gebruik.



VISUALISATIE DISPLAY TIJDENS HET WERKEN

Terwijl de grasmaaier in werking is, toont de display de volgende gegevens.

- snelheid motor linkerviel
- snelheid motor mes
- snelheid motor rechterwiel
- spanning batterij

Terwijl de grasmaaier opgeladen wordt, toont de display “BEZIG MET LADEN”.

Buiten de werkuren van de grasmaaier toont de display de dag en het uur van het begin van de arbeid.



LANGDURIGE STILSTAND EN WEER-IN-BEDRIJFSTELLING

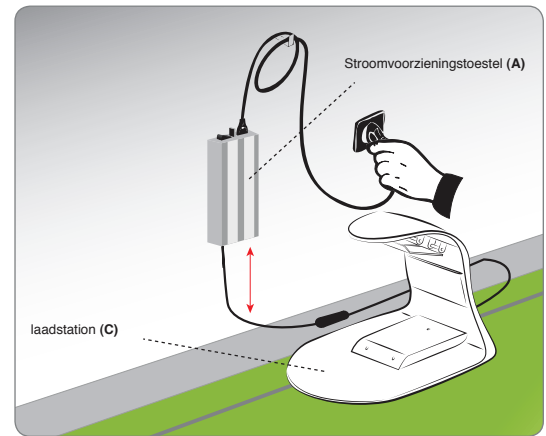
Bij langdurige stilstand van de robot, moet er een reeks handelingen uitgevoerd worden om de correcte werking te garanderen wanneer de robot weer gebruikt zal worden.

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.
 - 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. Koppel de toevoereenheid (A) los van 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. Verbind de stekker van de toevoerenheid (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.
5. Geef het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Ingave paswoord").
6. Na enkele seconden verschijnt op het display de melding "BEZIG MET LADEN".
7. Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Programmeringswijze").



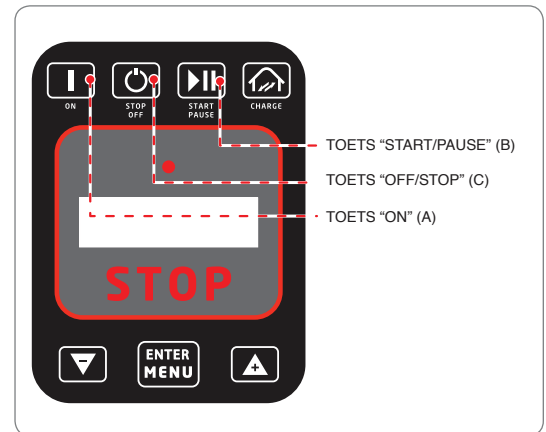
BATTERIJEN OPLADEN VOOR LANGE STILSTAND



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 (A).
4. Geef het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Ingave paswoord").
5. Na enkele seconden verschijnt op het display de boodschap "BEZIG MET LADEN".
6. Druk op de toets "Start/Pause" (B). De batterijen starten de herlaadcyclus.
7. Druk, na voltooiing van het laden (ongeveer 6 uren) op de toets "Off/Stop" (C).
8. 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 mindervalieden) of huisdieren aanwezig zijn. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.

**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. Vooral de onderhoudshandelingen uit te voeren, moet men zich ervan verzekeren dat de robot stilstaat in veilige omstandigheden (zie "Veilig stoppen van de robot").

TABEL INTERVALLEN VOOR GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

Frequentie	Onderdeel	Type van handeling	Referentie
ledere 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"
ledere maand	Robot	Voer de reiniging uit	Zie "Reiniging robot"

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**

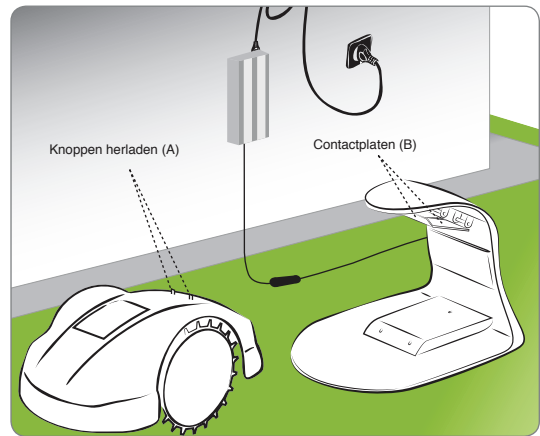
Teveel water kan infiltraties veroorzaken die de elektrische onderdelen kunnen beschadigen.

3. Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geverfde oppervlaktes en de plasticen 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 het herlaadstation binnenin van opgehoopte resten.



DEFECTEN OPSPOREN

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.

Probleem	Oorzaken	Oplossingen
Het antidiefstalalarm blijft actief	Alarm ingeschakeld	Schakel het alarm uit (zie "Programmeringswijze")
Het antidiefstalalarm werkt niet	Alarm uitgeschakeld	Schakel het alarm aan (zie "Programmeringswijze")
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 "Handmatig opstarten en stoppen van de robot (in gesloten zones)")
	Elektrische motor defect	Laat de motor herstellen of vervangen door het meest nabij geautoriseerde Assistentiecentrum
	Te hoog gras	Stel de gewenste maaihoogte af (zie "Afstelling maaihoogte") 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")
De robot voert de snelle terugkeer niet uit	Snelle terugkeer niet correct afgesteld	Controleer de exacte afstelling van de snelle terugkeer (zie "Predispositie snelle terugkeer van de robot naar het herlaadstation")