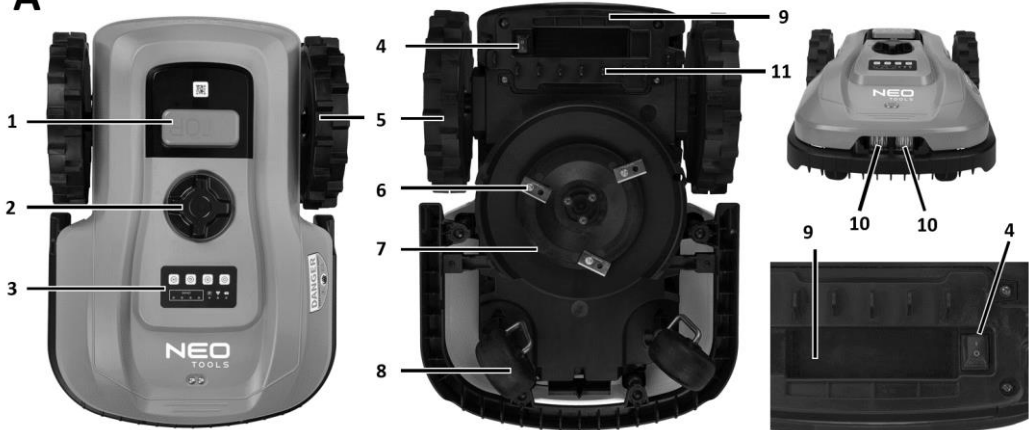
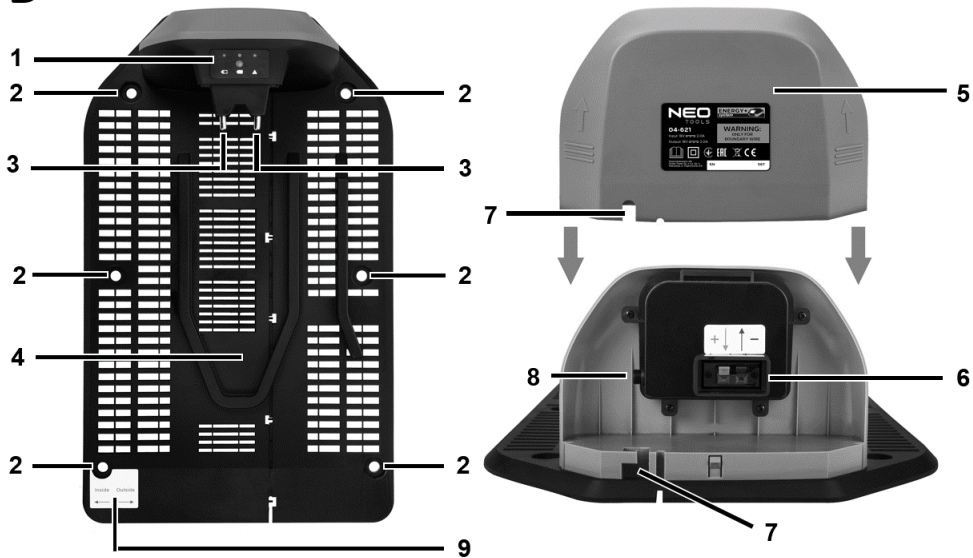
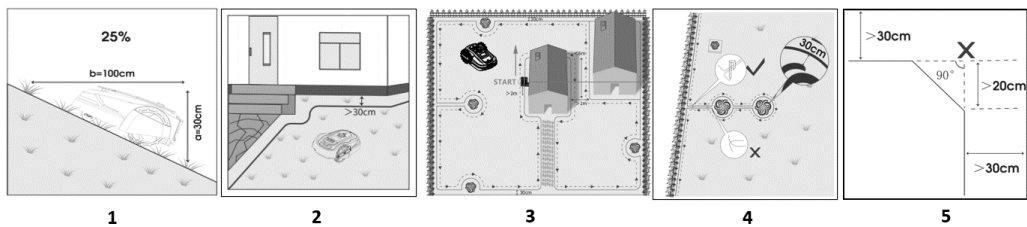


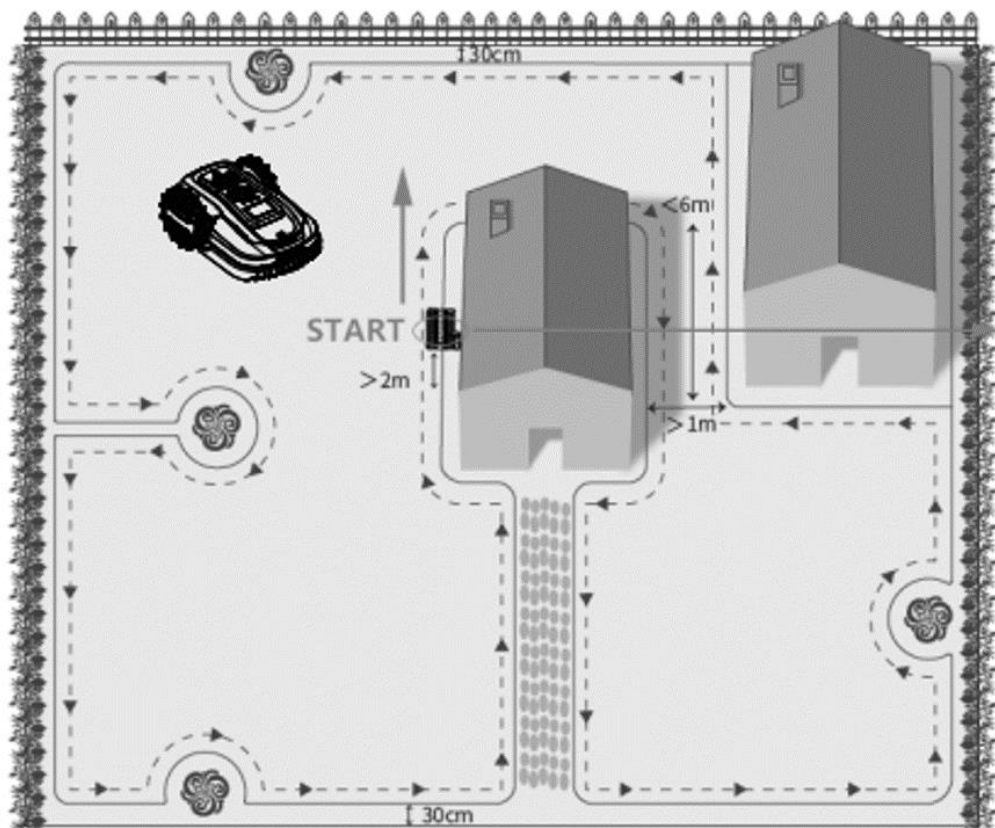
# NEO TOOLS



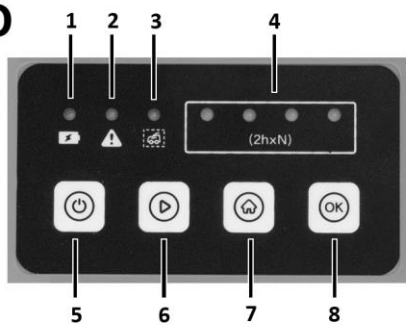
04-621

**A****B****C**

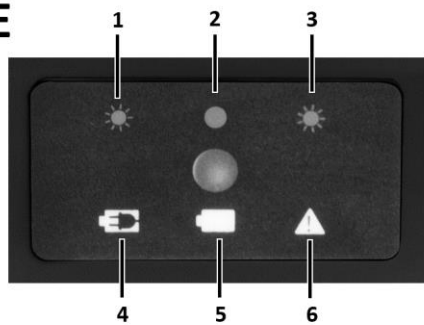
3



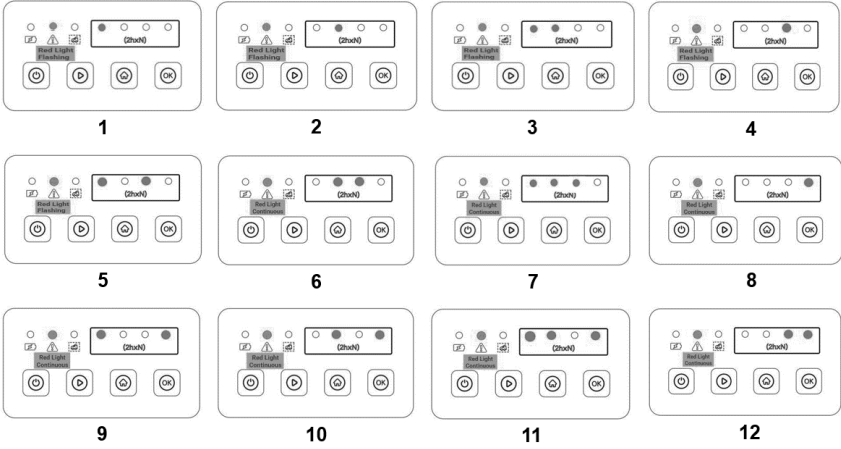
D



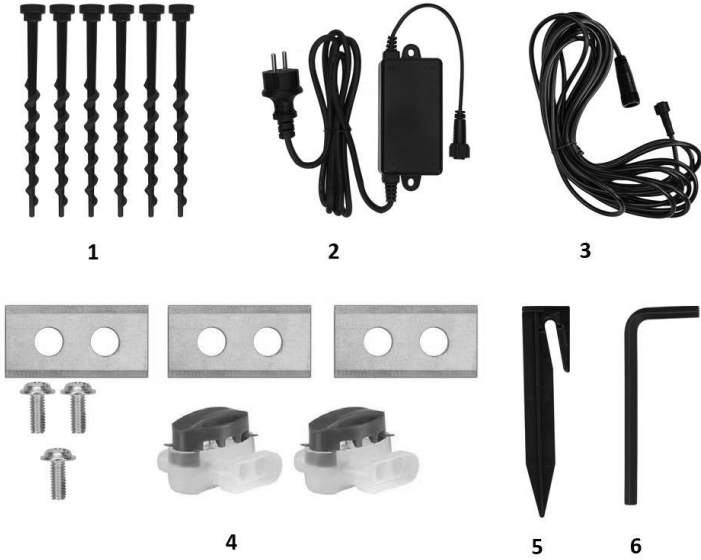
E



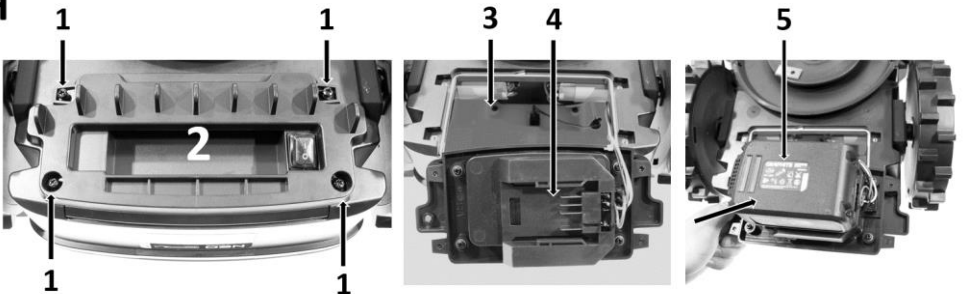
# F

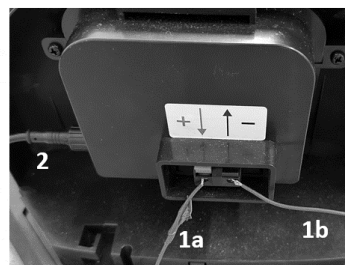
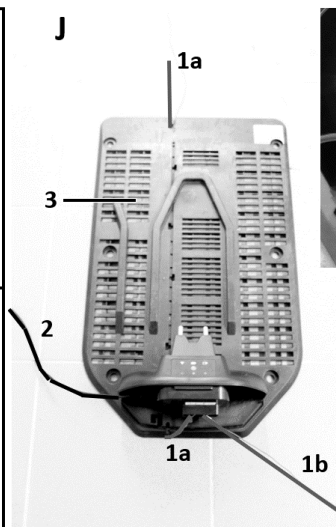
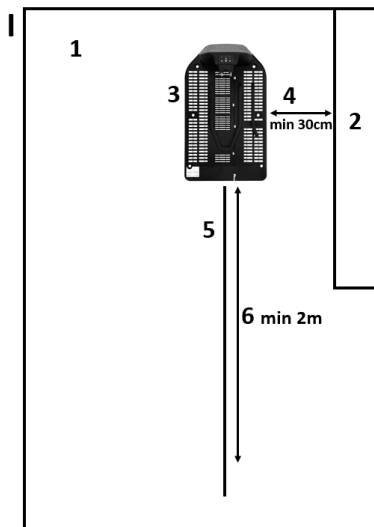


# G



# H





PL INSTRUKCJA OBSŁUGI .....	6
EN TRANSLATION (USER) MANUAL .....	11
DE ÜBERSETZUNG (BENUTZERHANDBUCH) .....	15
RU РУКОВОДСТВО ПО ПЕРЕВОДУ (РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ) .....	20
HU FORDÍTÁSI (FELHASZNÁLÓI) KÉZIKÖNYV .....	25
RO MANUAL DE TRADUCERE (UTILIZATOR) .....	30
UA ПОСІБНИК З ПЕРЕКЛАДУ (КОРИСТУВАЧА) .....	34
CZ PŘEKLAD (UŽIVATELSKÉ) PŘÍRUČKY .....	39
SK PREKLAD (POUŽÍVATEĽSKEJ) PRÍRUČKY .....	44
SL PREVOD (UPORABNIŠKI) PRIROČNIK .....	48
LT VERTIMO (NAUDOTOJO) VADOVAS .....	53
LV TULKOŠANAS (LIETOTĀJA) ROKASGRĀMATA .....	57
EE TÕLKIMISE (KASUTAJA) KÄSIRAAMAT .....	62
BG ПРЕВОД (РЪКОВОДСТВО ЗА ПОТРЕБИТЕЛЯ) .....	66
HR PRIRUČNIK ZA PRIJEVOD (KORISNIK) .....	72
SR TRANSLATIION (USER) MAHYAJL .....	76
GR ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ ΜΕΤΑΦΡΑΣΗΣ (ΧΡΗΣΤΗ) .....	80
ES MANUAL DE TRADUCCIÓN (USUARIO) .....	86
IT MANUALE DI TRADUZIONE (UTENTE) .....	91
NL VERTALING (GEBRUIKERS)HANDLEIDING .....	95
PT MANUAL DE TRADUÇÃO (UTILIZADOR) .....	100
FR MANUEL DE TRADUCTION (UTILISATEUR) .....	105

PL  
INSTRUKCJA OBSŁUGI  
ROBOT KOSZĄCY 04-621

**UWAGA! PRZED UŻYCIEM ELEKTRONARZĘDZI NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ NINIEJSZĄ INSTRUKCJĘ I ZACHOWAĆ JĄ DO PÓŹNIEJSZEGO WYKORZYSTANIA.**

**SZCZEGÓLWNE ZASADY BEZPIECZEŃSTWA**

**INSTRUKCJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA DLA ROBOTÓW KOSZĄCYCH**

Bezpieczeństwo użytkownika robota koszącego w praktyce

**POLECENIA**

Uważnie przeczytaj instrukcję. Zapoznaj się z systemami sterowania i prawidłowo obsługuj urządzenie.

Nie dopuszczaj do tego, by urządzenie było używane przez dzieci lub osoby, które nie zapoznaly się z instrukcją obsługi. Przepisy krajowe mogą wskazywać minimalny wiek operatora.

Nie wolno używać robota, gdy w pobliżu znajdują się inne osoby, zwłaszcza dzieci lub zwierzęta.

Należy pamiętać, że operator lub użytkownik ponosi odpowiedzialność za wypadki lub zagrożenia dla innych osób lub środowiska.

**PRZYGOTOWANIE**

- Przed koszeniem należy każdorazowo sprawdzić, czy wszystkie części robota działają prawidłowo.
- Aby uzyskać jak najlepsze efekty, zaleca się koszenie w bezdeszczowej pogodzie. Podczas koszenia w deszczu trawa może się przyklejać do robota, który może się przez to ślizgać.
- NIE wolno kosić w złych warunkach atmosferycznych, np. podczas ulewnej deszczu, burzy lub opadów śniegu.
- Należy okresowo sprawdzać koszony teren i usuwać z niego wszelkie kamienie, odłamki, druty, kości i inne przeszkody. Ograniczona gwarancja nie obejmuje uszkodzeń spowodowanych przez przedmioty pozostawione na trawniku.
- Aby nie dopuścić do uszkodzeń, nie wolno kosić w odległości poniżej 1 m od głowic zraszaczy.

**UWAGA!** Robot i zraszacze NIE mogą być włączone jednocześnie.

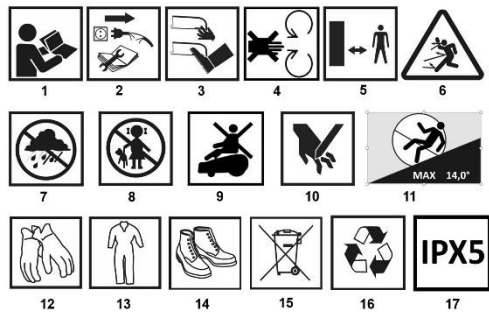
Robota należy zaprogramować tak, by pracował w innym czasie niż zraszacze.

**NIGDY** nie wolno pozwalać dzieciom na dotykanie zasilacza, stacji ładowania w szczególności styków, ostrzy, komory baterii ani żadnych części, w których znajdują się szczeliny, takich jak kółka.

**UŻYTKOWANIE**

- Uważaj na obrotowe ostrza! NIE wkładaj dłoni ani stóp pod obracające się ostrza.
- Uważaj na obiekty rozrzucone na trawniku podczas koszenia! Gdy robot jest włączony, należy zachować bezpieczną odległość.
- Nie zostawiaj urządzenia bez nadzoru, jeśli wiadomo, że w pobliżu znajdują się zwierzęta, dzieci lub osoby postronne.
- Utrzymuj bezpieczną pozycję. Zachowuj równowagę i stabilną pozycję na pochyłościach. Podczas obsługi robota lub jego urządzeń peryferyjnych można chodzić, natomiast nie wolno biegać.
- Zapoznaj się z instrukcjami dotyczącymi terminów, miejsca i sposobu sprawdzania robota i jego urządzeń peryferyjnych, przewodów i przedłużaczy pod kątem uszkodzenia lub zużycia oraz naprawiania robota, samodzielna modyfikacja, naprawa nie jest dozwolona – pod groźbą utraty gwarancji.
- Nie należy podłączać ani dotykać uszkodzonego przewodu zasilającego, dopóki nie zostanie odłączony od zasilania ze względu na ryzyko kontaktu z elementami pod napięciem.
- Robota i/lub urządzenia peryferyjne należy podłączać wyłącznie do obwodów zasilających zabezpieczonych wyłącznikiem różnicowoprądowym o prądzie wyzwalającym nie większym niż 30 mA.
- Jeśli robot wydaje nietypowy dźwięk lub zauważono nietypowe drgania, bądź sygnalizuje alarm, należy natychmiast nacisnąć przycisk STOP.
- **NIE WOLNO** dotykać niebezpiecznych ruchomych części przed wyłączeniem zasilania robota.
- **NIE WOLNO** dotykać niebezpiecznych części, dopóki się całkowicie nie zatrzymają.
- Podczas obsługi robota należy zawsze mieć na sobie solidne obuwie i długie spodnie.
- Odciąć zasilanie: Przed zablokowaniem robota.
- Przed przystąpieniem do testowania, czyszczenia lub konserwacji.

**PIKTOGRAMY I OSTRZEŻENIA**



1. Przeczytaj instrukcję obsługi, przestrzegaj ostrzeżeń i warunków bezpieczeństwa w niej zawartych!
2. Przed przystąpieniem do czyszczenia lub konserwacji odłączyć od zasilania
3. Nie wkładać rąk ani nóg pod osłonę mechanizmu koszącego
4. Wirujące elementy możliwość zranienia
5. Zachować bezpieczny dystans od robota koszącego
6. Uwaga na możliwość zranienia odrzuconymi elementami
7. Chronić przed deszczem
8. Chronić przed dziećmi
9. Nie wolno jeździć na robocie
10. Możliwość utraty palców, zachować ostrożność
11. Maksymalne nachylenie podłoża 14°/25%
12. Chronić dłonie rękawicami roboczymi
13. Należy nosić strój ochronny
14. Należy nosić obuwie ochronne
15. Nie wyrzucać z odpadami domowymi
16. Selektynna zbiórka śmieci
17. Stopień ochrony

**UWAGA: To urządzenie może być użytkowane przez dzieci powyżej 8 roku życia oraz osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych i umysłowych oraz o niedostatecznej wiedzy lub doświadczeniu, jeżeli znajdują się pod nadzorem lub zostaną odpowiednio poinstruowane w zakresie bezpiecznego użytkowania urządzenia, tak by były świadome związanych z tym zagrożeń. Tym urządzeniem nie powinny bawić się dzieci. Dzieci nie mogą czyścić ani przeprowadzać konserwacji urządzenia bez nadzoru.**

**OPIS ELEMENTÓW GRAFICZNYCH**

Poniższa numeracja odnosi się do elementów urządzenia przedstawionych na stronach graficznych niniejszej instrukcji.

Oznaczenie rys. A	Opis
1	Wyłącznik awaryjny
2	Regulator wysokości koszenia
3	Panel sterowania kosiarką
4	Włącznik kosiarki
5	Koła napędowe
6	Ostrza tnące
7	Bęben mechanizmu tnącego
8	Koła skrętne
9	Uchwyt do przenoszenia
10	Konektory ładowania
11	Pokrywa komory akumulatora
Oznaczenie rys. B	Opis
1	Panel sterowania stacji dokującej
2	Otwory do mocowania stacji dokującej
3	Konektory ładowania
4	Stacja dokująca
5	Ostona stacji dokującej
6	Konektory do podłączenia zasilania kabla do oznaczenia obszaru roboczego
7	Otwory kabla do oznaczenia obszaru roboczego oraz zasilacza
8	Gniazdo zasilania stacji dokującej
9	Oznaczenie do prawidłowego ułożenia przewodu

Oznaczenie rys. D	Opis
1	Kontrolka stanu ładowania
2	Kontrolka błędu sygnału
3	Kontrolka przewodu ograniczającego
4	Godz. pracy / komunikat błędu, kontrolki 1-4
5	Przycisk zasilania
6	Włacznik
7	Przycisk dokowania
8	Przycisk „potwierdź”
Oznaczenie rys. H	Opis
1	Śruby
2	Pokrywa komory akumulatora z uchwytem transportowym
3	Komora akumulatora
4	Gniazdo akumulatora na pokrywie komory
5	Akumulator (nie wchodzi w skład zestawu)
Oznaczenie rys. I	Opis
1	Trawnik
2	Ściana / mur
3	Stacja dokująca
4	Odległość stacji od ściany
5	Początkowy odcinek linii ograniczającej obszar koszenia
6	Długość odcinka
Oznaczenie rys. J	Opis
1a	Przewód ograniczający obszar koszenia początek
1b	Przewód ograniczający obszar koszenia koniec
2	Przewód zasilający
3	Stacja dokująca

\* Mogą wystąpić różnice między grafiką a rzeczywistym produktem

## PRZYGOTOWANIE DO PRACY

### INSTALACJA AKUMULATORA

- Odwrócić robota koszącego tak aby był dostęp do jego spodu.
- W miejscu włącznika **rys. A4** oraz uchwytu transportowego **rys. A9** znajdując się pokrywa komory akumulatora **rys. H2** przymocowana 4 śrubami zaznaczonymi strzałkami **rys. H1**.
- Następnie należy odkręcić śruby zaznaczone strzałkami.
- Ostrożnie zdjąć osłonę komory **rys. H2**, aby nie zerwać ani odłączyć przewodów włącznika **rys. A4** (jest przymocowany do osłony komory akumulatora).
- Następnie należy odwrócić osłonę, na jej spodzie jest zamocowane gniazdo akumulatora **rys. H4**.
- Do gniazda wkładamy akumulator z serii **ENERGY+**.
- Odwracamy osłonę z zamocowanym akumulatorem i wkładamy do komory **rys. H3**.
- Dokręcamy śruby mocujące pokrywę. Odwracamy robota spodem na dół, urządzenie jest gotowe.

### ŚRODOWISKO PRACY ROBOTA KOSZĄCEGO

Należy upewnić się, że w miejscu pracy robota spełnione są następujące warunki:

- Wysokość trawy nie przekracza 60 mm.
- **UWAGA:** Jeśli trawa jest wyższa niż 60 mm, należy najpierw skosić trawnik kosiarką ręczną.
- Nie ma kamieni, kawałków drewna, przewodów, kabli pod napięciem i innych obcych przedmiotów.
- Miejsce koszenia jest równe i płaskie, pozbawione rowów i wykopów, nachylenie jest mniejsze niż 25% (14°) **rys. C1**
- Do instalacji potrzebne są następujące narzędzia:
- Gumowy młotek (do wbijania kołków w ziemię przy kładzeniu przewodu ograniczającego)
- Klucz sześciokątny (do przymocowania stacji ładowania) jest w zestawie
- Szczypce (do docinania przewodu ograniczającego obszar roboczy)

### 1.INSTALACJA STACJI BAZOWEJ

Wybierz odpowiednią lokalizację

Stację ładowania należy postawić w następującym miejscu **rys. C3:**

- Stosunkowo płaska i równa część trawnika.

- Blisko obrzeża trawnika.
- W pobliżu gniazda ściennego.
- Przedłużacz o długości 10 m, zasilacz należy umieścić w zacienionym, chłodnym i suchym miejscu.
- W odległości co najmniej 2 m od stacji ładowania nie mogą znajdować się żadne przeszkody.
- Zaleca się, by stacja ładowania znajdowała się w suchym i osłoniętym miejscu.
- Zasilacz powinien znajdować się 30 cm nad poziomem gruntu.

### 2.MOCOWANIE STACJI ŁADOWANIA

Stację ładowania należy przymocować do podłoża za pomocą 6 śrub mocujących (**G1**) (używając klucza sześciokątnego **G6**).

**UWAGA: NIE WOLNO** stawać na płycie stacji ładowania ani po niej chodzić.

**UWAGA: NIE WOLNO** robić nowych otworów w płycie stacji ładowania. Stację należy przykręcić do podłoża używając istniejących otworów.

### 3.UKŁADANIE PRZEWODU OGRANICZAJĄCEGO

Przewód ograniczający służy do wyznaczania obszaru roboczego i naprowadzania robota z powrotem do stacji ładowania.

**UWAGA:** Jeśli sąsiad również używa robota koszącego, należy zachować co najmniej 1 m odstęp między przewodami ograniczającymi obu robotów.

### PLANOWANIE UŁOŻENIA PRZEWODU OGRANICZAJĄCEGO

Przed ułożeniem przewodu ograniczającego należy przejść się wzdłuż wyznaczonej granicy i usunąć wszelkie niepotrzebne obiekty, np. kamienie.

**UWAGA:** Długość przewodu ograniczającego nie może przekraczać 200 metrów.

**OSTRZEŻENIE!** Robot nie może przejeżdżać po żwirze ani podobnych materiałach, które mogłyby uszkodzić ostrza.

### UKŁADANIE PRZEWODU OGRANICZAJĄCEGO RYS. C

Aby ułożyć przewód ograniczający wokół obszaru roboczego i przeszkód, należy postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami. Aby prawidłowo ułożyć przewód ograniczający, należy użyć przymiaru dołączonego do zestawu.

**UWAGA:** Przewód ograniczający jest zasilany bardzo niskim napięciem i jest bezpieczny dla ludzi i zwierząt domowych.

**UWAGA:** Zaczynij od złącza „-” z tyłu stacji ładowania **rys. B6 przeciągnij go pod stacją** (i pozostaw 10 cm zapasu) i układaj przewód wokół trawnika w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, kończąc go na złączu „+” z tyłu stacji ładowania (zostaw 10 cm zapasu). Upewnij się, że przewód styka się z metalem na złączach „+” i „-” **rys. B6** pamiętaj o odcięciu nadmiaru przewodu ograniczającego.

• Pozostaw pustą drogę między przewodem ograniczającym a stacją ładowania na długości co najmniej 2 m. Przewód na tym odcinku służy do doprowadzenia robota do stacji dokującej.

• Zachowaj 30 cm odstęp między przewodem ograniczającym a obrzeżem trawnika **rys. C2; rys. C3**.

• Przymocuj przewód ograniczający do podłoża kołkami znajdującymi się w zestawie **rys. G5**. Przewód ograniczający powinien być prosty i lekko napięty. Kołki powinny być rozstawione co 1 m (można to zmienić w zależności od kształtu trawnika) **rys. C4**. Nie zakopuj przewodu głębiej niż na 2 cm, aby nie osłabił sygnału.

• Przewód ułóż w taki sposób, by kąty były większe niż 90° **rys. C5**. W takich miejscach układaj przewód ograniczający łagodnymi łukami co znacząco ułatwi robotowi poruszanie się po koszonym obszarze.

• Jeśli na trawniku znajdują się kwiatniki, sadzaki czy drzewa, otocz je pętlami z przewodu ograniczającego **rys. C4**.

• Zachowaj min. 30 cm odstęp między przewodem ograniczającym a krawędzią przeszkód.

**UWAGA!** Na drodze do i z pętli przewód ograniczający nie może się ze sobą przecinać **rys. C4**.

• Pozostaw wąską przestrzeń w obszarze roboczym kosiarki. Upewnij się, czy odległość między biegnącymi równoległe przewodami granicznymi jest większa niż 1 m.

**UWAGA!** Pamiętaj, aby stacja dokująca znajdowała się wewnątrz pętli oznaczającej obszar koszenia. (outside-na zewnątrz / inside-wewnątrz) **rys. B2**

### 4. INSTALACJA STACJI ŁADOWANIA

Podłącz zasilanie

1. Włóż wtyczkę zasilania do gniazda ściennego 110-240V.
2. Sprawdź stan kontrolki LED na stacji ładowania **rys. B1:**
  - Światło zielone ciągle: nawiązano połączenie (robot nie ładuje się lub jest w pełni naładowany)



- Światło zielone przerywane: robot ładuje się.
- Światło czerwone przerywane: najczęstszy błąd to „rozłączenie przewodu ograniczającego”.
- Światło wyłączone: najczęstsza usterka to „Brak zasilania 100-240 V” lub „Brak połączenia ze źródłem zasilania”.

## DZIAŁANIE / USTAWIENIA

### Pierwsze uruchomienie robota koszącego

- W czasie pierwszego uruchomienia robota należy ustawić urządzenie na stacji dokującej, aby konektory ładowania w stacji **rys. B3** nie stykały się z konektorami ładowania w robocie koszącym **rys. A10**.
- Podczas pierwszego uruchomienia robota koszącego z aplikacji telefonu należy wykonać aktualizację oprogramowania sprzętowego. Sposób wykonania jest opisany poniżej w punkcie aktualizacja oprogramowania.
- **UWAGA!** Podczas pierwszego połączenia telefon oraz robot muszą być w zasięgu sieci Wi-Fi.

## AKTUALIZACJA OPROGRAMOWANIA SPRZĘTOWEGO PRZED UŻYCIEM ROBOTA.

### Aktualizację należy wykonać w następujący sposób.

1. Umieść robota wewnątrz pętli, ale poza stacją ładowania.
2. Przelącz włącznik **rys. A4** w pozycję 1.
3. Wciśnij i przytrzymaj włącznik **rys. D5**.
4. Uruchom aplikację, zeskanuj **QR-code**
5. Połącz aplikację z robotem
6. Rozwiń ustawienia oprogramowania naciskając ikonę w prawym górnym rogu ekranu.
7. Wybierz opcję: Aktualizacja oprogramowania sprzętowego.
8. Następnie postępuj zgodnie z zaleceniami na ekranie.

### Po instalacji oprogramowania urządzenie jest gotowe do pracy

#### UWAGA!

- Na wyświetlaczu znajduje się informacja czy robot jest w zasięgu Wi-Fi czy Bluetooth
- Łączenie z siecią jest sygnalizowane migającą ikoną danego typu połączenia. Po połączeniu ikona przestaje migać.
- Robot może być sparowany tylko z jednym telefonem.
- W przypadku konieczności podłączenia innego (takiego samego robota koszącego) należy pierwszy usunąć z aplikacji. W aplikacji dla systemu iOS również z ustawień Bluetooth.

## REGULACJA WYSOKOŚCI KOSZENIA:

Przed pierwszym koszeniem ustaw wysokość koszenia na 60 mm, a następnie zmień na pożądaną wysokość, gdy cały trawnik będzie stosunkowo płaski.

- Obróć pokrętko **rys. A2** w prawo, żeby zwiększyć wysokość koszenia.
- Obróć pokrętko **rys. A2** w lewo, żeby zmniejszyć wysokość koszenia.
- Wysokość koszenia można regulować w zakresie od 20 mm (MIN) do 60 mm (MAX).

**UWAGA!** Silnik napędowy bębna mechanizmu koszącego **rys. A7** włączą się po ok. 10 sekundach od wyjazdu z bazy, rozpoczynając pracę.

## WŁĄCZANIE/WYŁĄCZANIE ZASILANIA

1. Ustaw przelącznik **rys. A4** w pozycji „O”, aby wyłączyć zasilanie.
2. Ustaw przelącznik **rys. A4** w pozycji „I”, aby włączyć zasilanie.

## WŁĄCZANIE ROBOTA I PROGRAMOWANIE CZASU PRACY W TRYBIE MAUALNYM

1. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania **rys. D5**, aby uruchomić robota. Uwaga: podczas uruchamiania nie potrząśaj robotem, aby uniknąć błędów przy uruchomieniu. Jeśli robot nie uruchomi się prawidłowo (wszystkie kontrolki świecą się ciągłym światłem), uruchom go ponownie.
  2. Wpisz hasło naciskając dwukrotnie przycisk **rys. D6**, następnie dwukrotnie przycisk **rys. D7** oraz jednokrotnie przycisk **rys. D8** (hasło zaprogramowane fabrycznie).
  3. Zaprogramuj czas pracy (w tym czas koszenia i czas ładowania):
    - Naciśnij przycisk **rys. D6**, aby ustawić czas pracy. Jedna kontrolka oznacza 2 godziny, maksymalny czas pracy to 8 godzin i 4 zapalone kontrolki **rys. D4**. Naciśnij przycisk **rys. D8**, aby potwierdzić i uruchomić robota.
- UWAGA:** Po ustawieniu czasu pracy robot zapamięta ustawienia i codziennie rozpocznie koszenie o zaprogramowanej porze. Czas koszenia będzie zgodny z wprowadzonymi ustawieniami.
- Zaprogramowany czas pracy robota od 2 godziny do 8 godzin to czas koszenia wraz z czasem ładowania.

- Czas pracy oraz ładowania będzie różny w zależności od zastosowanego akumulatora.

Jeśli chcesz zmienić czas pracy, wykonaj ponownie kroki 2-3.

## PROGRAMOWANIE CZASU PRACY W TRYBIE AUTOMATYCZNYM, 7 DNIOWY HARMONOGRAM, JEST DOSTĘPNY POPRZECZ USTAWIENIA W APLIKACJI

- Po awaryjnym zatrzymaniu robota należy go najpierw odblokować postępując zgodnie z punktem 2 powyżej. Po odblokowaniu robota możemy go odesłać do stacji, naciskając przyciski: **rys. D7** następnie zatwierdzić przyciskiem **rys. D8**, aby kosiarka wróciła do stacji ładowania.
- Wciśnięcie przycisku awaryjnego zatrzymania STOP kasuje cykl pracy trybu manualnego oraz automatycznego z aplikacji, jeśli był on w ten sposób uruchomiony. Aby robot ponownie podjął pracę po awaryjnym zatrzymaniu należy przywrócić go do stacji ładowania i ponownie ustawić manualny harmonogram pracy. W przypadku harmonogramu automatycznego należy wykonać tę samą czynność w harmonogramie aplikacji i potwierdzić jej ustawienia.
- **UWAGA!** Zaprogramowanego czasu uruchomienia w harmonogramie automatycznym nie należy traktować jako bardzo precyzyjnego. Urządzenie może uruchomić się do kilku minut po ustawionym czasie.
- Włączenie trybu manualnego kasuje harmonogram zaprogramowany w aplikacji i odwrotnie.
- Krawędziowanie w trybie manualnym jest robione z automatu co kilka cykli koszenia. Polega ono na koszeniu trawy przy przewodzie określającym obszar roboczy. **UWAGA!** Należy zwrócić uwagę na prawidłowe przymocowanie przewodu, aby nie narazić go na przypadkowe przecięcie.
- Po stwierdzeniu przez urządzenie rozpoczęcie opadu deszczu robot koszący powróci do stacji dokującej.
- Jeśli robot w czasie pracy napotka przeszkodę odbije się od niej i będzie kontynuował pracę.

## KONTROLKA STANU ŁADOWANIA W STACJI ŁADOWANIA:

Ciągłe zielone światło – bateria w pełni naładowana.

Przerywane zielone światło – ładowanie.

## POZA STACJĄ ŁADOWANIA:

Ciągłe zielone światło – bateria  $\geq 20\%$

Przerywane zielone światło – bateria  $< 20\%$

**UWAGA!** Robot automatycznie przerywa pracę i powraca do stacji ładowania, jeśli poziom akumulatora spadnie poniżej 20%

## KONTROLKA BŁĘDÓW:

Ciągłe zielone światło – należy zaktualizować system. Połącz z aplikacją, aby przeprowadzić aktualizację.

Przerywane zielone światło – trwa aktualizacja systemu.

Przerywane czerwone światło – komunikat błędów od 1 do 5, uruchom ponownie robota.

Ciągłe czerwone światło – komunikat błędów od 6 do 12, naciśnij „STOP” lub „OK”, aby usunąć.

## KONTROLKA PRZEWODU OGRANICZAJĄCEGO:

Ciągłe zielone światło – sygnał prawidłowy

Ciągłe czerwone światło – brak sygnału

Kontrolki **rys. D4:**

Światło przerywane – robot zablokowany.

Światło ciągłe – robot odblokowany.

Kontrolka 1 świeci na zielono: 2 godzina czasu pracy.

Kontrolki 1 i 2 świecą na zielono: 4 godziny czasu pracy.

Kontrolki 1, 2 i 3 świecą na zielono: 6 godzin czasu pracy.

Kontrolki 1, 2, 3 i 4 świecą na zielono: 8 godzin czasu pracy.

## OPROGRAMOWANIE STERUJĄCEM ROBOTEM KOSZĄCYM

Do pobrania iOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Do pobrania Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Instrukcja programu do pobrania pod adresem:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

## AWARYJNE WYŁĄCZANIE ROBOTA

Naciśnij przycisk „STOP” **rys. A1**, aby zatrzymać robota, naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aby wyłączyć robota.

## PRZENOSZENIE ROBOTA

Po spodem robota znajduje się uchwyt do podnoszenia **rys. A10**, który ułatwia obsługę jedną ręką.

## KONSERWACJA I PRZECHOWYWANIE



- Przed rozpoczęciem czyszczenia i konserwacji robota należy go zawsze wyłączyć.
- Przed czyszczeniem i konserwacją stacji ładowania należy odłączyć zasilanie.
- Podczas wymiany ostrzy i czyszczenia spodu robota należy zawsze mieć na sobie grube rękawice ochronne.
- Regularnie sprawdzaj dokręcenie śrub i nakrętek. Uszkodzone części należy naprawiać lub wymienić ze względów bezpieczeństwa.
- Regularnie sprawdzaj, czy ostrza mogą się swobodnie obracać.

**UWAGA:** Gdy obracasz robota do góry spodem, połóż go na trawniku lub miękkiej powierzchni, aby nie zniszczyć i nie zarysować osłony.

### CZYSZCZENIE

**OSTRZEŻENIE!** Zanim rozpoczniesz czyszczenie, wyłącz zasilanie przełącznikiem **rys. A4**.

- Przednią część robota należy myć myjką niskociśnieniową i miękką szcztką lub szmatką.
- Użyj twardej szcztki, aby usunąć ścinki trawy i zanieczyszczenia z ostrzy, kół i innych części na spodzie robota.
- Regularnie sprawdzaj kąta pod kątem obecności błota lub ścinków trawy i czyść je szcztką.

**UWAGA:** Regularnie usuwaj resztki roślin ze spodu robota, aby uniknąć obniżenia wydajności pracy.

### WYMIANA OSTRZY

**OSTRZEŻENIE!** Najpierw wyłącz główny wyłącznik zasilania i załóż rękawice ochronne.

**OSTRZEŻENIE!** Używaj wyłącznie wskazanych oryginalnych ostrzy zatwierdzonych przez producenta.

- W ramach jednej wymiany należy wymienić wszystkie trzy ostrza i śruby do nich **rys. A6**.
- Śruby należy odkręcać i dokręcać wkrętakiem.
- Sprawdź, czy nowe ostrza mogą się swobodnie obracać.

### ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Poniższa tabela zawiera wskazówki pomagające w diagnozowaniu problemów.

Jeśli to możliwe, należy naprawić urządzenie samodzielnie. Jeśli nie można rozwiązać problemu, prosimy zwrócić się do autoryzowanego sprzedawcy lub serwisu.

**OSTRZEŻENIE!** Należy podejmować środki ochronne.

Problem	Możliwe przyczyny	Rozwiązania
Na stacji ładowania miga czerwone światło	Przerwanie przewodu ograniczającego	Znajdź uszkodzony odcinek przewodu i napraw go
Robot ma trudności przy dokowaniu do stacji ładowania	Stacja ładowania nie jest prawidłowo zainstalowana	Zob. punkt „Przygotowanie do pracy”
	Przewód ograniczający nie został prawidłowo ułożony	
Brak sygnału z przewodu ograniczającego	Brak zasilania	Sprawdź źródło zasilania
	Przewód ograniczający został odwrótnie podłączony	Zamień złącza „+” i „-”
	Przewód ograniczający nie został podłączony do stacji ładowania	Sprawdź, czy przewód ograniczający jest prawidłowo podłączony do stacji ładowania
	Przerwanie przewodu ograniczającego	Sprawdź na całej długości, czy przewód nie został przerwany
	Przewód ograniczający przecina się w drodze do i z pętli	Sprawdź, czy przewód ograniczający jest prawidłowo zainstalowany

Robot wyjeżdża poza granicę	Przewód ograniczający został odwrótnie podłączony	Zamień złącza „+” i „-”
Robot drga lub wydaje nietypowe dźwięki	Uszkodzenie ostrza lub brak ostrza	Sprawdź i napraw śruby do mocowania ostrza
	Tarcza ostrza jest poluzowana	
	Wymień ostrze	

Kod błędu	Opis	Rozwiązanie
E01 rys. F1	Błąd inicjalizacji – czujnik żyroskopowy	Ustaw robota na płaskim podłożu i uruchom ponownie.
E02 rys. F2	Błąd czujnika podnoszenia lub czujnika kolizji	Wyreguluj dźwęż kolizyjny i kołko skretne z przodu kosiarki, sprawdź, czy nie są zablokowane; ustaw robota na płaskim podłożu i uruchom ponownie.
E03 rys. F3	Błąd inicjalizacji silnika tnącego	Ustaw robota na płaskim podłożu i uruchom ponownie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
E04 rys. F4	Błąd podłączenia zasilania	
E05 rys. F5	Nieprawidłowa prędkość silnika tnącego	
E06 rys. F6	Ostrzeżenie o przechyleniu	Ustaw robota na płaskim podłożu. Naciśnij STOP lub OK, aby skasować alarm.
E07 rys. F7	Ostrzeżenie o podniesieniu	Ustaw robota na płaskim podłożu. Naciśnij STOP lub OK, aby skasować alarm.
E08 rys. F8	Błąd kanału ADC	Ustaw robota na płaskim podłożu i uruchom ponownie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
E09 rys. F9	Nieprawidłowy sygnał	Zobacz powyżej w tabeli: problem – brak sygnału z przewodu ograniczającego. Sprawdź wszystkie punkty po kolei, a następnie ustaw robota na płaskim podłożu. Naciśnij STOP lub OK, aby skasować alarm. Uruchom ponownie robota. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
E10 rys. F10	Zacięcie robota	Ustaw robota na płaskim podłożu. Naciśnij STOP lub OK, aby skasować alarm. Uruchom ponownie robota. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
E011 rys. F11	Nieprawidłowa prędkość lewego silnika kroczącego	Uruchom ponownie robota. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
E012 rys. F12	Nieprawidłowa prędkość prawego silnika kroczącego	

### ZAWARTOŚĆ ZESTAWU:

- Robot koszący 1szt.
- Stacja dokująca ładująca 1szt.
- Zasilacz oraz przedłużacz 1szt.
- Kabel do wyznaczenia obszaru roboczego 100m
- Kołki do mocowania kabla 100szt.
- Kołki do mocowania stacji dokującej 6szt.
- Ostrza tnące 3szt.
- Łączniki kabla 2szt.
- Klucz sześciokątny 1szt.

### DANE TECHNICZNE

Robot Koszący 04-621	
Parametr	Wartość
Napięcie zasilania	18 V DC
Maks. moc znamionowa silnika tnącego:	50 W
Maks. moc znamionowa silnika samojezdnego:	20 W
Stopień ochrony IP dla stacji ładującej	IPX4

Stopień ochrony IP dla robota	IPX5
Stopień ochrony IP dla adaptera ładującego	IP 65
Klasa Ochronności dla robota	III
Klasa Ochronności dla stacji ładującej	II
Szerokość koszenia	180 mm
Regulacja wysokości koszenia w zakresie	20 mm – 60 mm
Prędkość obrotowa	3100 rpm
Masa	10,2 kg
Rok produkcji	2023

#### DANE DOTYCZĄCE HAŁASU I DRGAŃ

Poziom ciśnienia akustycznego	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Zmierzony poziom mocy akustycznej	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

#### Informacje na temat hałasu i wibracji

Poziom emitowanego hałasu przez urządzenie opisano poprzez: poziom emitowanego ciśnienia akustycznego  $L_{pA}$  oraz poziom mocy akustycznej  $L_{WA}$  (gdzie K oznacza niepewność pomiaru). Drgania emitowane przez urządzenie opisano poprzez wartość przyspieszeń drgań  $a_h$  (gdzie K oznacza niepewność pomiaru).

Podane w niniejszej instrukcji: poziom emitowanego ciśnienia akustycznego  $L_{pA}$ , poziom mocy akustycznej  $L_{WA}$  oraz wartość przyspieszeń drgań  $a_h$  zostały zmierzone zgodnie z EN 62841-1:2015+A11. Podany poziom drgań  $a_h$  może zostać użyty do porównywania urządzeń oraz do wstępnej oceny ekspozycji na drgania.

Podany poziom drgań jest reprezentatywny jedynie dla podstawowych zastosowań urządzenia. Jeżeli urządzenie zostanie użyte do innych zastosowań lub z innymi narzędziami roboczymi, poziom drgań może ulec zmianie. Na wyższy poziom drgań będzie wpływać niewystarczająca czy zbyt rzadka konserwacja urządzenia. Podane powyżej przyczyny mogą spowodować zwiększenie ekspozycji na drgania podczas całego okresu pracy.

**Aby dokładnie oszacować ekspozycję na drgania, należy uwzględnić okresy, kiedy urządzenie jest wyłączone lub kiedy jest włączone, ale nie jest używane do pracy. Po dokładnym oszacowaniu wszystkich czynników łączna ekspozycja na drgania może okazać się znacznie niższa.**

W celu ochrony użytkownika przed skutkami drgań należy wprowadzić dodatkowe środki bezpieczeństwa, takie jak: cykliczna konserwacja urządzenia i narzędzi roboczych, zabezpieczenie odpowiedniej temperatury rąk oraz właściwa organizacja pracy.

#### DANE DOTYCZĄCE HAŁASU I DRGAŃ

#### OCHRONA ŚRODOWISKA



Produktów zasilanych elektrycznie nie należy wyrzucać wraz z domowymi odpadkami, lecz oddać je do utylizacji w odpowiednich zakładach. Informacji na temat utylizacji udzieli sprzedawca produktu lub miejscowe władze. Zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny zawiera substancje niebezpieczne dla środowiska naturalnego. Sprzęt nie poddany recyklingowi stanowi potencjalne zagrożenie dla środowiska i zdrowia ludzi.

„Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością” Spółka komandytowa z siedzibą w Warszawie, ul. Pograniczna 2/4 (dalej: „Grupa Topex”) informuje, iż wszelkie prawa autorskie do treści niniejszej instrukcji (dalej: „Instrukcja”), w tym m.in. jej tekstu, zamieszczonych fotografii, schematów, rysunków, a także jej kompozycji, należą wyłącznie do Grupy Topex i podlegają ochronie prawnej zgodnie z ustawą z dnia 4 lutego 1994 roku, o prawie autorskim i prawach pokrewnych (tj. Dz. U. 2006 Nr 90 Poz 631 z późn. zm.). Kopiowanie, przetwarzanie, publikowanie, modyfikowanie w celach komercyjnych całości Instrukcji jak i poszczególnych jej elementów, bez zgody Grupy Topex wyrażonej na piśmie, jest surowo zabronione i może spowodować pociągnięcie do odpowiedzialności cywilnej i karnej.

#### GWARANCJA I SERWIS

**Warunki gwarancji oraz opis postępowania w przypadku reklamacji zawarte są w załączonej Karcie Gwarancyjnej.**

Serwis Centralny GTX Service Sp. z o.o. Sp. k.

ul. Pograniczna 2/4 tel. +48 22 364 53 50 02-285 Warszawa e-mail bok@gtxservice.com

Sieć Punktów Serwisowych do napraw gwarancyjnych i pogwarancyjnych dostępna na platformie internetowej gtxservice.pl

Zeskanuj QR kod i wejdź na gtxservice.pl

# GTX SERVICE



#### Deklaracja zgodności WE

**Producent:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp. k., ul. Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Wyrób:** Robot koszący E+

**Model:** 04-621

**Nazwa handlowa:** NEO TOOLS

**Numer seryjny:** 00001 + 99999

Niniejsza deklaracja zgodności wydana zostaje na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Opisany wyżej wyrób jest zgodny z następującymi dokumentami:

**Dyrektywa Maszynowa 2006/42/WE**

**Dyrektywa RED 2014/53/UE**

**Dyrektywa RoHS 2011/65/UE zmieniona Dyrektywą 2015/863/UE**

Oraz spełnia wymagania norm:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Deklaracja ta odnosi się wyłącznie do maszyny w stanie, w jakim została wprowadzona do obrotu i nie obejmuje części składowych dodanych przez użytkownika końcowego lub przeprowadzonych przez niego późniejszych działań.

Nazwisko i adres osoby mającej miejsce zamieszkania lub siedzibę w UE upoważnionej do przygotowania dokumentacji technicznej:

Podpisano w imieniu:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp. k.

Ul. Pograniczna 2/4

02-285 Warszawa

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Pelnomocnik ds. jakości firmy GRUPA TOPEX

Warszawa, 2023-09-11

#### Deklaracja zgodności UE

**Producent:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp. k., ul. Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Wyrób:** Stacja Ładowania

**Model:** K145455

**Nazwa handlowa:** NEO TOOLS

**Numer seryjny:** 00001 + 99999

Niniejsza deklaracja zgodności wydana zostaje na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Opisany wyżej wyrób jest zgodny z następującymi dokumentami:

**Dyrektywa RED 2014/53/UE**

**Dyrektywa RoHS 2011/65/UE zmieniona Dyrektywą 2015/863/UE**

Oraz spełnia wymagania norm:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Deklaracja ta odnosi się wyłącznie do maszyny w stanie, w jakim została wprowadzona do obrotu i nie obejmuje części składowych dodanych przez użytkownika końcowego lub

przeprowadzonych przez niego późniejszych działań.

Nazwisko i adres osoby mającej miejsce zamieszkania lub siedzibę w UE upoważnionej do

przygotowania dokumentacji technicznej:

Podpisano w imieniu:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp. k.

Ul. Pograniczna 2/4

02-285 Warszawa

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

**EN**  
**TRANSLATION (USER) MANUAL**  
**MOWING ROBOT 04-621**

**ATTENTION: BEFORE USING POWER TOOLS, PLEASE READ THESE INSTRUCTIONS CAREFULLY AND KEEP THEM FOR FUTURE REFERENCE.**

**SPECIFIC SAFETY RULES**

**SAFETY INSTRUCTIONS FOR MOWING ROBOTS**

Safety in the practical use of the mowing robot

**RECOMMENDATIONS**

Read the instructions carefully. Familiarise yourself with the control systems and the correct operation of the unit.

Do not allow the appliance to be used by children or persons who have not read the operating instructions. National regulations may indicate a minimum age for the operator.

Do not use the robot when there are other people around, especially children or animals.

Please note that the operator or user is responsible for accidents or hazards to other people or the environment.

**PREPARATION**

- Before mowing, check each time that all parts of the robot are working properly.
- For best results, it is recommended to mow in rain-free weather. When mowing in the rain, the grass can stick to the robot, which can slip as a result.
- DO NOT mow in bad weather conditions, e.g. during heavy rain, thunderstorms or snowfall.
- Check the mowed area periodically and remove any stones, debris, wires, bones and other obstructions. The limited warranty does not cover damage caused by objects left on the lawn.
- To avoid damage, do not mow within 1 m of the sprinkler heads.

**NOTE:** The robot and sprinklers must NOT be switched on at the same time.

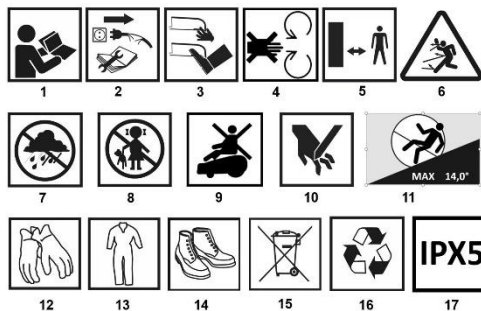
The robot should be programmed to run at a different time to the sprinklers.

**NEVER** allow children to touch the power supply, charging station in particular the contacts, blades, battery compartment or any parts where there are gaps such as wheels.

**USE**

- Beware of rotating blades! DO NOT put your hands or feet under rotating blades.
- Watch out for objects scattered on the lawn while mowing! When the robot is on, keep a safe distance.
- Do not leave the appliance unattended if animals, children or members of the public are known to be in the vicinity.
- Maintain a safe position. Maintain balance and a stable position on inclines. While operating the robot or its peripherals, you may walk, but you must not run.
- Familiarise yourself with the instructions on when, where and how to check the robot and its peripherals, cables and extension cords for damage or wear and repair the robot, self-modification, repair is not permitted - at the risk of voiding the warranty.
- Do not connect or touch a damaged power cable until it has been disconnected from the power supply due to the risk of contact with live components.
- Only connect the robot and/or peripheral equipment to power circuits protected by a residual current circuit breaker with a tripping current of no more than 30 mA.
- If the robot makes an abnormal sound or an abnormal vibration is noticed or signals an alarm, press the STOP button immediately.
- **DO NOT** touch dangerous moving parts before turning off the power to the robot.
- **DO NOT** touch dangerous parts until they have come to a complete stop.
- Always wear sturdy footwear and long trousers when handling the robot.
- Cut power: Before locking the robot.
- Before testing, cleaning or maintenance.

**PICTOGRAMS AND WARNINGS**



1. Read the operating instructions, observe the warnings and safety conditions contained therein!
2. Disconnect from power supply before cleaning or maintenance
3. Do not put your hands or feet under the guard of the cutting mechanism
4. Rotating parts possibility of injury
5. Keep a safe distance from the mowing robot
6. Beware of the possibility of injury from discarded items
7. Protect from rain
8. Keep out of reach of children
9. Do not ride on the robot
10. Possible loss of fingers, use caution
11. Maximum ground tilt 14°/25%
12. Protect hands with work gloves
13. Protective clothing must be worn
14. Wear protective footwear
15. Do not dispose of with household waste
16. Selective waste collection
17. Degree of protection

**CAUTION:** This appliance may be used by children over 8 years of age and persons with limited physical and mental abilities and insufficient knowledge or experience, if they are supervised or properly instructed in the safe use of the appliance so that they are aware of the risks involved. This appliance should not be played with by children. Children must not clean or carry out maintenance on the appliance without supervision.

**DESCRIPTION OF THE GRAPHIC ELEMENTS**

The numbering below refers to the components of the device shown on the graphic pages of this manual.

Designation Fig. A	Description
1	Emergency stop
2	Mowing height adjuster
3	Mower control panel
4	Mower switch
5	Drive wheels
6	Cutting blades
7	Cutting mechanism drum
8	Swivel wheels
9	Carrying handle
10	Charging connectors
11	Battery compartment cover
Designation Fig. B	Description
1	Docking station control panel
2	Holes for securing the docking station
3	Charging connectors
4	Docking station
5	Docking station cover
6	Connectors for power supply cable to mark the working area
7	Cable holes for marking the working area and power supply
8	Docking station power socket
9	Marking for correct cable routing
Designation Fig. D	Description
1	Charging status indicator light
2	Signal fault indicator

3	Restriction cable indicator
4	Operating hours / error message, lights 1-4
5	Power button
6	Switch
7	Docking button
8	Confirm" button
Designation Fig. H	Description
1	Screws
2	Battery compartment cover with transport handle
3	Battery compartment
4	Battery socket on chamber cover
5	Rechargeable battery (not included)
Designation Fig. I	Description
1	Lawn
2	Wall / wall
3	Docking station
4	Distance of station from wall
5	Initial section of the line delimiting the mowing area
6	Length of section
Designation Fig. J	Description
1a	Cable to limit the mowing area beginning
1b	Cable limiting the mowing area End
2	Power cable
3	Docking station

\* There may be differences between the graphic and the actual product

## PREPARATION FOR WORK

### BATTERY INSTALLATION

- Invert the mowing robot so that there is access to the underside of the robot.
- In place of the switch **Fig. A4** and the transport handle **Fig. A9** is the battery compartment cover **Fig. H2** fixed with the 4 screws marked with arrows **Fig. H1**.
- Then unscrew the screws marked with arrows.
- Carefully remove the compartment cover **Fig. H2** so as not to break or disconnect the switch wires **Fig. A4** (it is attached to the battery compartment cover).
- Then flip the cover over, the battery socket on the underside of the cover is fixed **Fig. H4**.
- A battery from the **ENERGY+** series is inserted into the socket.
- Invert the cover with the battery attached and insert into the **Figure H3** compartment.
- Tighten the screws securing the cover. Flip the robot over with the bottom down, the unit is ready.

### WORKING ENVIRONMENT OF THE MOWING ROBOT

Ensure that the following conditions are met at the robot site:

- The grass height does not exceed 60 mm.
- **NOTE:** If the grass is taller than 60 mm, cut the lawn first with a hand mower.
- There are no stones, pieces of wood, wires, live cables or other foreign objects.
- The mowing site is level and flat, free of ditches and trenches, and the slope is less than 25% (14°) **Fig. C1**
- The following tools are required for installation:
- Rubber hammer (for driving pins into the ground when laying the restraining cable)
- Hex key (for fixing the charging station) is included in the kit
- Pliers (for cutting the cable bounding the working area)

### 1.BASE STATION INSTALLATION

Choose a suitable location

The charging station should be placed at the following location **Fig. C3**:

- A relatively flat and level part of the lawn.
- Close to the edge of the lawn.
- Near a wall socket.
- Place the 10 m extension cable, power supply in a shaded, cool and dry place.
- There must be no obstacles within at least 2 m of the charging station.

- It is recommended that the charging station is located in a dry and sheltered place.
- The power supply should be 30 cm above ground level.

### 2.CHARGING STATION ATTACHMENT

Secure the charging station to the ground with 6 fixing screws (**G1**) (using a **G6** hex key).

**NOTE: DO NOT** stand on or walk on the charging station plate.

**NOTE: DO NOT** make new holes in the charging station plate. The station must be bolted to the ground using the existing holes.

### 3.LAYING OF THE RESTRAINING CABLE

The boundary wire is used to delineate the working area and guide the robot back to the charging station.

**NOTE:** If your neighbour is also using a mowing robot, keep at least 1 m distance between the stop wires of both robots.

#### PLANNING OF THE CONTAINMENT LINE

Before laying the boundary line, walk along the designated boundary and remove any unnecessary objects, such as stones.

**NOTE:** The length of the restraining cable must not exceed 200 metres.

**WARNING!** The robot must not run over gravel or similar materials that could damage the blades.

#### LAYING THE RESTRAINING CABLE FIG. C

Follow the instructions below to lay the restraining cable around the work area and obstacles. Use the gauge included in the kit to lay the containment cable correctly.

**CAUTION:** The restraining cable is energised at very low voltage and is safe for humans and pets.

**NOTE:** Start with the "+" connector at the back of the charging station **fig. B6** pull it under the station (and leave a 10 cm allowance) and lay the cable around the lawn in a counterclockwise direction, ending at the "+" connector at the back of the charging station (leave a 10 cm allowance). Make sure the cable makes metal contact at the '+' and '-' connectors **Fig. B6** remember to cut off any excess restraining wire.

- Leave at least 2 m empty between the stop wire and the charging station. The cable in this section is used to bring the robot to the docking station.
- Maintain a 30 cm gap between the stop wire and the lawn edge **Fig. C2; Fig. C3**.
- Fasten the stop wire to the ground with the pins provided in the kit **fig. G5**. The stop wire should be straight and slightly taut. The pegs should be spaced every 1 m (this can be changed depending on the shape of the lawn) **fig. C4**. Do not bury the cable deeper than 2 cm so as not to weaken the signal.
- Lay the cable so that the angles are greater than 90° **fig. C5**. Lay the boundary wire in gentle curves at these points, which will make it much easier for the robot to move around the area to be mown.
- If there are flowerbeds, ponds or trees in the lawn, surround them with loops of **Figure C4** boundary wire.
- Maintain a min. 30 cm distance between the restraining cable and the edges of obstacles.

**ATTENTION:** On the way to and from the loop, the restraining cable must not cross each other **Fig. C4**.

- Leave a narrow space in the working area of the mower. Ensure that the distance between parallel running boundary wires is greater than 1 m.

**NOTE:** Make sure that the docking station is inside the loop marking the mowing area. (outside-in / inside-out) **Fig.B2**

### 4. INSTALLATION OF CHARGING STATIONS

Connect the power supply

1. Insert the power plug into a 110-240V wall socket.

2. check the status of the LED lights on the charging station **fig. B1**:

- Solid green light: connection established (robot not charging or fully charged)
- Intermittent green light: the robot is charging.
- Intermittent red light: the most common error is "disconnection of the limiting cable".
- Light off: the most common fault is "No 100-240 V power supply" or "No connection to power source".

### OPERATION / SETTINGS

#### Initial start-up of the mowing robot

- When starting the robot for the first time, place the unit on the docking station so that the charging connectors on the station **fig. B3** do not come into contact with the charging connectors on the mowing robot **fig. A10**.

- When the mowing robot is first started from the phone app, a firmware update must be performed. The method of execution is described below under software update.
- **NOTE:** During the first connection, the phone and the robot must be in range of the Wi-fi network.

#### FIRMWARE UPDATE BEFORE USING THE ROBOT.

##### The update should be performed as follows.

1. Place the robot inside the loop but outside the charging station.
2. Switch the switch **Fig. A4** to position 1.
3. Press and hold the switch **Fig. D5**
4. Start the application, scan the **QR-code**
5. Connect the application to the robot
6. Expand the software settings by pressing the icon at the top right of the screen.
7. Select the option: Firmware Update.
8. Then follow the instructions on the screen.

**After the software has been installed, the device is ready for operation**

##### NOTE!

- The display shows whether the robot is in Wi-fi or Bluetooth range
- Connecting to the network is indicated by a flashing icon for the respective connection type. Once connected, the icon stops flashing.
- The robot can only be paired with one phone.
- If another (same mowing robot) needs to be connected, the first one must be removed from the app. In the iOS app also from the Bluetooth settings.

##### MOWING HEIGHT ADJUSTMENT:

Set the cutting height to 60 mm before the first mowing, then change to the desired height when the entire lawn is relatively flat.

- Turn the **figure A2** knob clockwise to increase the cutting height.
- Turn the **figure A2** knob to the left to reduce the cutting height.
- The cutting height can be adjusted from 20 mm (MIN) to 60 mm (MAX).

**NOTE:** The drive motor of the mower drum **Fig. A7** switches on approx. 10 seconds after leaving the base, starting operation.

##### POWER ON/OFF

1. set the **Fig. A4** switch to the "O" position to switch off the power supply.
2. set the **Fig. A4** switch to the "I" position to switch the power on.

##### ACTIVATION OF THE ROBOT AND PROGRAMMING OF THE WORK TIME IN MAUAL MODE

1. Press and hold the power button **Fig. D5** to start the robot. Note: do not shake the robot during start-up to avoid a start-up error. If the robot does not start correctly (all lights are on continuously), restart the robot.
2. enter the password by pressing button **D6 twice**, then button **D7** twice and button **D8** once (password programmed at the factory).
3. program the operating time (including mowing time and charging time):  
- Press the button **fig. D6** to set the operating time. One light means 2 hours, the maximum operating time is 8 hours and 4 lights **fig. D4** are lit. Press button **fig. D8** to confirm and start the robot.

**NOTE:** Once the operating time has been set, the robot will remember the settings and start mowing at the programmed time each day. The mowing time will be according to the settings entered.

- The robot's programmed operating time of 2 hours to 8 hours is the mowing time including charging time.
- Operating and charging times will vary depending on the battery used. If you want to change the operating time, follow steps 2-3 again.

##### TIME PROGRAMMING IN AUTOMATIC MODE, 7-DAY SCHEDULE, IS AVAILABLE THROUGH THE SETTINGS IN THE APP

- After an emergency stop, the robot must first be unlocked by following step 2 above. Once the robot is unlocked, we can return it to the station by pressing the buttons: **fig. D7** then confirm with **fig. D8** to return the mower to the charging station.
- Pressing the emergency stop STOP button deletes the manual and automatic mode duty cycle from the application, if it was started in this way. To get the robot working again after an emergency stop, return it to the charging station and set the manual schedule again. For the automatic schedule, perform the same action in the application schedule and confirm its settings.

**NOTE:** The programmed start-up time in the automatic schedule should not be regarded as very precise. The unit may start up to a few minutes after the set time.

- Activating manual mode deletes the schedule programmed in the application and vice versa.

- Edging in manual mode is done automatically every few mowing cycles. It consists of mowing the grass next to the cable defining the working area. **ATTENTION:** Care must be taken to ensure that the cable is correctly attached so as not to expose it to accidental cutting.
- The mowing robot will return to the docking station once the device has detected the start of rainfall.
- If the robot encounters an obstacle while working, it will bounce off it and continue working.

##### CHARGING STATUS LIGHT IN THE CHARGING STATION:

Continuous green light - battery fully charged.  
Intermittent green light - charging.

##### OUTSIDE THE CHARGING STATION:

Continuous green light - battery >=20%  
Intermittent green light - battery <20%

**ATTENTION!** The robot automatically stops working and returns to the charging station if the battery level drops below 20%.

##### ERROR LIGHT:

Continuous green light - the system needs to be updated. Connect to the application to perform the update.  
Intermittent green light - system update in progress.  
Intermittent red light - error message 1 to 5, restart the robot.  
Continuous red light - error message 6 to 12, press "STOP" or "OK" to clear.

##### LIMIT CABLE INDICATOR LIGHT:

Continuous green light - signal correct  
Continuous red light - no signal

##### Controls Fig. D4:

Intermittent light - robot blocked.  
Continuous light - robot unlocked.  
Light 1 illuminates green: 2 hour operating time.  
Lights 1 and 2 illuminate green: 4 hours operating time.  
Lights 1, 2 and 3 illuminate green: 6 hours operating time.  
Lights 1, 2, 3 and 4 illuminate green: 8 hours operating time.

##### SOFTWARE FOR CONTROLLING THE MOWING ROBOT

iOS download:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Android download:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programme instructions can be downloaded at:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

##### EMERGENCY SHUTDOWN OF THE ROBOT

Press the "STOP" button **Fig. A1** to stop the robot, press and hold the power button to switch off the robot.

##### MOVING THE ROBOT

Underneath the robot is a **figure A10** lifting handle for easy one-handed operation.

##### MAINTENANCE AND STORAGE

- Always switch off the robot before cleaning and maintenance.
- Disconnect the power supply before cleaning and maintaining the charging station.
- Always wear thick protective gloves when changing blades and cleaning the underside of the robot.
- Check the tightness of bolts and nuts regularly. Damaged parts must be repaired or replaced for safety reasons.
- Regularly check that the blades can rotate freely.

**NOTE:** When you turn the robot upside down, place it on a lawn or soft surface so as not to damage or scratch the cover.

##### CLEANING

**WARNING!** Before you start cleaning, switch off the power with the switch **Fig. A4**.

- Wash the front of the robot with a low-pressure cleaner and a soft brush or cloth.
- Use a hard brush to remove grass clippings and debris from the blades, wheels and other parts on the underside of the robot.
- Check the wheels regularly for mud or grass clippings and clean them with a brush.

**NOTE: Remove plant debris from the underside of the robot on a regular basis to avoid a reduction in productivity.**

##### BLADE REPLACEMENT

**WARNING!** First switch off the main power switch and put on protective gloves.

**WARNING!** Use only the indicated original blades approved by the manufacturer.

- All three blades and their screws must be replaced in one replacement **Figure A6**.
- The screws should be unscrewed and tightened with a screwdriver.
- Check that the new blades can rotate freely.

### PROBLEM SOLVING

The table below provides guidance to help diagnose problems. If possible, repair the device yourself. If you cannot solve the problem, please contact an authorised dealer or service centre.

**WARNING! Protective measures must be taken.**

Problem	Possible causes	Solutions
Red light flashes at the charging station	Interruption of the restraining cable	Find the defective section of cable and fix it
Robot has difficulty docking to charging station	Charging station not correctly installed	See section "Preparing for work".
	Restraining cable not correctly positioned	
No signal from the restraining cable	No power supply	Check power source
	Restriction cable was connected in reverse	Swap the "+" and "-" connectors
	Restriction cable not connected to the charging station	Check that the restraining cable is correctly connected to a charging station
	Interruption of the restraining cable	Check all the way through, that the cable has not been severed
Robot goes beyond the border	Restriction wire crosses on the way to and from the loop	Check that the restraining cable is correctly installed
	Restriction cable was connected in reverse	Swap the "+" and "-" connectors
Robot vibrates or makes unusual noises	Damaged or missing blade	Check and repair blade fixing screws
	The blade disc is loose	
	Replace the blade	

Error code	Description	Solution
<b>E01 fig. F1</b>	Initialisation error - gyro sensor	Place the robot on a flat surface and restart.
<b>E02 fig. F2</b>	Lifting sensor or collision sensor fault	Adjust the collision bar and torsion wheel on the front of the mower, check that they are not locked; place the robot on a flat surface and restart.
<b>E03 fig. F3</b>	Cutting motor initialisation error	Place the robot on a flat surface and restart. If the problem persists, contact the after-sales service.
<b>E04 Fig. F4</b>	Power supply connection error	Place the robot on a flat surface. Press STOP or OK to clear the alarm.
<b>E05 fig. F5</b>	Incorrect cutting motor speed	
<b>E06 Fig. F6</b>	Tilt warning	Place the robot on a flat surface. Press STOP or OK to clear the alarm.
<b>E07 Fig. F7</b>	Lift warning	Place the robot on a flat surface. Press STOP or OK to clear the alarm.
<b>E08 fig. F8</b>	ADC channel error	Place the robot on a flat surface and restart. If the problem persists, contact the after-sales service.
<b>E09 fig. F9</b>	Incorrect signal	See above in table; problem - no signal from the stop wire. Check all points one at

		a time, then place the robot on a flat surface. Press STOP or OK to clear the alarm. Restart the robot. If the problem persists, contact the after sales service.
<b>E010 fig. F10</b>	Robot jam	Place the robot on a flat surface. Press STOP or OK to clear the alarm. Restart the robot. If the problem persists, contact the after-sales service.
<b>E011 Fig. F11</b>	Incorrect speed of the left rolling motor	Restart the robot. If the problem persists, contact the after-sales service.
<b>E012 fig. F12</b>	Incorrect speed right walking engine	

### KIT CONTENTS:

- Mowing robot 1pc.
- Docking and charging station 1pc.
- Power supply and extension cable 1pc.
- Cable for demarcation of working area 100m
- Cable fixing pins 100pcs.
- Docking station fixing pins 6pcs.
- Cutting blades 3pcs.
- Cable connectors 2pc.
- Hexagonal spanner 1pc.

### TECHNICAL DATA

Mowing Robot 04-621	
Parameter	Value
Supply voltage	18 V DC
Max. rated power of the cutting motor:	50 W
Max. power rating of the self-propelled motor:	20 W
IP degree of protection for the charging station	IPX4
IP degree of protection for the robot	IPX5
IP degree of protection for the charging adapter	IP 65
Protection class for the robot	III
Protection class for the charging station	II
Cutting width	180 mm
Cutting height adjustment in the range	20 mm - 60 mm
Speed	3100 rpm
Mass	10.2 kg
Year of production	2023

### NOISE AND VIBRATION DATA

Sound pressure level	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Measured sound power level	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

### Information on noise and vibration

The noise emission level of the equipment is described by: the emitted sound pressure level  $L_{pA}$  and the sound power level  $L_{WA}$  (where K denotes measurement uncertainty). The vibrations emitted by the equipment are described by the vibration acceleration value  $a_h$  (where K is the measurement uncertainty).

The sound pressure emission level  $L_{pA}$ , the sound power level  $L_{WA}$  and the vibration acceleration value  $a_h$  specified in this manual have been measured in accordance with EN 62841-1:2015+A11. The specified vibration level  $a_h$  can be used to compare equipment and to make a preliminary assessment of vibration exposure.

The vibration level quoted is only representative of the basic use of the unit. If the unit is used for other applications or with other work tools, the vibration level may change. A higher vibration level will be influenced by insufficient or too infrequent maintenance of the unit. The reasons given above may result in increased vibration exposure during the entire working period.

**In order to accurately estimate vibration exposure, it is necessary to take into account periods when the device is switched off or when it is switched on but not used for work. When all factors are accurately estimated, the total vibration exposure may be significantly lower.**

In order to protect the user from the effects of vibration, additional safety measures should be implemented, such as cyclical maintenance of the

machine and working tools, securing an adequate hand temperature and proper work organisation.

## NOISE AND VIBRATION DATA

## ENVIRONMENTAL PROTECTION



Electrically-powered products should not be disposed of with household waste, but should be taken to appropriate facilities for disposal. Contact your product dealer or local authority for information on disposal. Waste electrical and electronic equipment contains environmentally inert substances. Equipment that is not recycled poses a potential risk to the environment and human health.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa with its registered office in Warsaw, ul. Pograniczna 2/4 (hereinafter: "Grupa Topex") informs that all copyrights to the content of this manual (hereinafter: "Manual"), including, among others, its text, photographs, diagrams, drawings, as well as its composition, belong exclusively to Grupa Topex and are subject to legal protection under the Act of 4 February 1994 on Copyright and Related Rights (Journal of Laws 2006 No. 90 Poz. 631, as amended). Copying, processing, publishing, modification for commercial purposes of the entire Manual and its individual elements, without the consent of Grupa Topex expressed in writing, is strictly prohibited and may result in civil and criminal liability.

## EC Declaration of Conformity

**Manufacturer:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Product:** E+ mowing robot

**Model:** 04-621

**Trade name:** NEO TOOLS

**Serial number:** 00001 + 99999

This declaration of conformity is issued under the sole responsibility of the manufacturer.

The product described above complies with the following documents:

**Machinery Directive 2006/42/EC**

**RED Directive 2014/53/EU**

**RoHS Directive 2011/65/EU as amended by Directive 2015/863/EU**

And meets the requirements of the standards:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

This declaration relates only to the machinery as placed on the market and does not include components

added by the end user or carried out by him/her subsequently.

Name and address of the EU resident person authorised to prepare the technical dossier:

Signed on behalf of:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Street

02-285 Warsaw

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Quality Officer

Warsaw, 2023-09-11

## EU Declaration of Conformity

**Manufacturer:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Product:** Charging station

**Model:** K145455

**Trade name:** NEO TOOLS

**Serial number:** 00001 + 99999

This declaration of conformity is issued under the sole responsibility of the manufacturer.

The product described above complies with the following documents:

**RED Directive 2014/53/EU**

**RoHS Directive 2011/65/EU as amended by Directive 2015/863/EU**

And meets the requirements of the standards:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

This declaration relates solely to the machine in the state in which it was introduced into the

marketing and does not include components added by the end user or his subsequent activities.

Name and address of the EU resident authorised to

preparation of technical documentation:

Signed on behalf of:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Street

02-285 Warsaw

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Quality Officer

Warsaw, 2023-11-09

DE

## ÜBERSETZUNG (BENUTZERHANDBUCH) MÄHROBOTER 04-621

**ACHTUNG: BITTE LESEN SIE DIESE ANLEITUNG VOR DER VERWENDUNG VON ELEKTROWERKZEUGEN SORGFÄLTIG DURCH UND BEWAHREN SIE SIE ZUM NACHSCHLAGEN AUF.**

## SPEZIFISCHE SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

### SICHERHEITSHINWEISE FÜR MÄHROBOTER

Sicherheit beim praktischen Einsatz des Mähroboters

### EMPFEHLUNGEN

Lesen Sie die Anleitung sorgfältig durch. Machen Sie sich mit den Steuerungssystemen und dem korrekten Betrieb des Geräts vertraut.

Lassen Sie das Gerät nicht von Kindern oder Personen benutzen, die die Bedienungsanleitung nicht gelesen haben. Nationale Vorschriften können ein Mindestalter für den Bediener vorschreiben.

Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn andere Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, in der Nähe sind.

Bitte beachten Sie, dass der Betreiber oder Benutzer für Unfälle oder Gefahren für andere Personen oder die Umwelt verantwortlich ist.

### VOBEREITUNG

• Überprüfen Sie vor dem Mähen jedes Mal, ob alle Teile des Roboters ordnungsgemäß funktionieren.

• Für beste Ergebnisse wird empfohlen, bei regenfreiem Wetter zu mähen. Beim Mähen im Regen kann das Gras am Roboter kleben bleiben, der daraufhin ausrutschen kann.

• Mähen Sie NICHT bei schlechten Wetterbedingungen, z. B. bei starkem Regen, Gewitter oder Schneefall.

• Überprüfen Sie die gemähte Fläche regelmäßig und entfernen Sie Steine, Schutt, Drähte, Knochen und andere Hindernisse. Die beschränkte Garantie deckt keine Schäden ab, die durch auf dem Rasen zurückgelassene Gegenstände verursacht werden.

• Um Schäden zu vermeiden, mähen Sie nicht im Umkreis von 1 m um die Sprinklerköpfe.

**HINWEIS:** Der Roboter und die Sprinkleranlage dürfen NICHT gleichzeitig eingeschaltet werden.

Der Roboter sollte so programmiert werden, dass er zu einer anderen Zeit läuft als die Sprinkler.

Erlauben Sie Kindern **NIEMALS**, das Netzteil, die Ladestation, insbesondere die Kontakte, die Messer, das Batteriefach oder Teile mit Zwischenräumen, wie z. B. die Räder, zu berühren.

### VERWENDEN

• Vorsicht vor rotierenden Messern! Halten Sie Ihre Hände oder Füße NICHT unter rotierende Messer.

• Achte beim Mähen auf verstreute Gegenstände auf dem Rasen! Wenn der Roboter eingeschaltet ist, halten Sie einen Sicherheitsabstand ein.

• Lassen Sie das Gerät nicht unbeaufsichtigt, wenn sich Tiere, Kinder oder andere Personen in der Nähe aufhalten.

• Behalten Sie eine sichere Position bei. Halten Sie das Gleichgewicht und eine stabile Position an Steigungen. Während der Bedienung des Roboters oder seiner Peripheriegeräte dürfen Sie gehen, aber nicht rennen.

• Machen Sie sich mit den Anweisungen vertraut, wann, wo und wie Sie den Roboter und seine Peripheriegeräte, Kabel und Verlängerungskabel auf Schäden oder Verschleiß überprüfen und den Roboter reparieren müssen.

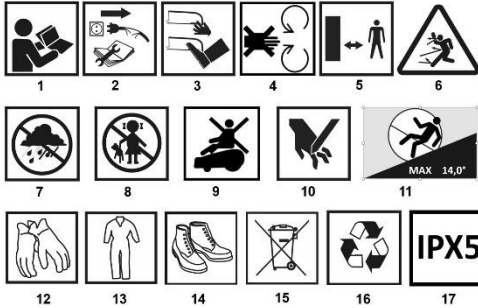
• Schließen Sie ein beschädigtes Netzkabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor es nicht von der Stromversorgung getrennt wurde, da die Gefahr des Kontakts mit stromführenden Komponenten besteht.

• Schließen Sie den Roboter und/oder die Peripheriegeräte nur an Stromkreise an, die durch einen Fehlerstrom-Schutzschalter mit einem Auslösestrom von höchstens 30 mA geschützt sind.



- Wenn der Roboter ein abnormales Geräusch oder eine abnormale Vibration von sich gibt oder einen Alarm meldet, drücken Sie sofort die STOP-Taste.
- Berühren Sie **KEINE** gefährlichen beweglichen Teile, bevor Sie den Roboter ausgeschaltet haben.
- Berühren Sie gefährliche Teile **NICHT**, bevor sie nicht vollständig zum Stillstand gekommen sind.
- Tragen Sie beim Umgang mit dem Roboter immer festes Schuhwerk und lange Hosen.
- Strom abschalten: Vor dem Verriegeln des Roboters.
- Vor der Prüfung, Reinigung oder Wartung.

#### PIKTOGRAMME UND WARNHINWEISE



Lesen Sie die Betriebsanleitung, beachten Sie die darin enthaltenen Warn- und Sicherheitshinweise!

2. vor der Reinigung oder Wartung die Stromzufuhr unterbrechen
3. nicht mit den Händen oder Füßen unter den Schutz des Schneidwerks greifen
4. rotierende Teile, Verletzungsgefahr
5. einen sicheren Abstand zum Mähroboter einhalten
6. auf die Möglichkeit von Verletzungen durch weggeworfene Gegenstände achten
7. vor Regen schützen
8. außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren
9. nicht auf dem Roboter fahren
10. möglicher Verlust von Fingern, Vorsicht ist geboten
11. maximale Bodenneigung 14°/25%
12. die Hände mit Arbeitshandschuhen schützen
13. die Schutzkleidung muss getragen werden
14. schützendes Schuhwerk tragen
15. nicht über den Hausmüll entsorgen
16. selektive Abfallsammlung
17. der Schutzgrad

**ACHTUNG:** Dieses Gerät kann von Kindern über 8 Jahren und Personen mit eingeschränkten körperlichen und geistigen Fähigkeiten und unzureichenden Kenntnissen oder Erfahrungen verwendet werden, wenn sie beaufsichtigt oder ordnungsgemäß in den sicheren Gebrauch des Geräts eingewiesen werden, so dass sie sich der damit verbundenen Risiken bewusst sind. Kinder sollten nicht mit diesem Gerät spielen. Kinder dürfen das Gerät nicht ohne Aufsicht reinigen oder Wartungsarbeiten daran durchführen.

#### BESCHREIBUNG DER GRAFISCHEN ELEMENTE

Die folgende Nummerierung bezieht sich auf die Komponenten des Geräts die auf den grafischen Seiten dieses Handbuchs dargestellt sind.

Bezeichnung Abb. A	Beschreibung
1	Not-Aus
2	Mähhöhenversteller
3	Bedienfeld des Mähers
4	Mähwerkschalter
5	Antriebsräder
6	Schneidemesser
7	Trommel des Schneidwerks
8	Schwenkbare Räder
9	Tragegriff
10	Ladeanschlüsse
11	Abdeckung des Batteriefachs

Bezeichnung Abb. B	Beschreibung
1	Bedienfeld der Dockingstation
2	Löcher zur Befestigung der Dockingstation
3	Ladeanschlüsse
4	Docking-Station
5	Abdeckung der Dockingstation
6	Steckverbinder für Stromversorgungskabel zur Markierung des Arbeitsbereichs
7	Kabellöcher zur Markierung des Arbeitsbereichs und der Stromversorgung
8	Steckdose für die Dockingstation
9	Markierung für die korrekte Kabelverlegung

Bezeichnung Abb. D	Beschreibung
1	Anzeigelampe für den Ladestatus
2	Signalstörungsanzeige
3	Indikator für Beschränkungskabel
4	Betriebsstunden / Fehlermeldung, Leuchten 1-4
5	Einschalttaste
6	Schalter
7	Andocktaste
8	Schaltfläche "Bestätigen"

Bezeichnung Abb. H	Beschreibung
1	Schrauben
2	Batteriefachdeckel mit Transportgriff
3	Batteriefach
4	Batteriesockel am Kammerdeckel
5	Wiederaufladbare Batterie (nicht enthalten)

Bezeichnung Abb. I	Beschreibung
1	Rasen
2	Wand / Mauer
3	Docking-Station
4	Abstand der Station von der Wand
5	Anfangsteil der Linie zur Abgrenzung des Mähbereichs
6	Länge des Abschnitts

Bezeichnung Abb. J	Beschreibung
1a	Kabel zur Begrenzung der Mähfläche ab
1b	Kabel zur Begrenzung der Mähfläche Ende
2	Stromkabel
3	Docking-Station

\* Es kann zu Abweichungen zwischen der Abbildung und dem tatsächlichen Produkt kommen.

#### VORBEREITUNG AUF DIE ARBEIT

##### BATTERIEANLAGE

- Drehen Sie den Mähroboter um, so dass Sie Zugang zur Unterseite des Roboters haben.
- Anstelle des Schalters (Abb. A4) und des Transportgriffs (Abb. A9) befindet sich der Batteriefachdeckel (Abb. H2), der mit den 4 mit Pfeilen gekennzeichneten Schrauben (Abb. H1) befestigt wird.
- Dann die mit Pfeilen markierten Schrauben herausdrehen.
- Nehmen Sie die Abdeckung des Batteriefachs (Abb. H2) vorsichtig ab, um die Schaltdrähte (Abb. A4) nicht zu beschädigen oder abzutrennen (sie sind an der Batteriefachabdeckung befestigt).
- Drehen Sie dann den Deckel um, der Batteriesockel an der Unterseite des Deckels ist befestigt Abb. H4.
- In die Buchse wird ein Akku der Serie ENERGY+ eingelegt.
- Drehen Sie die Abdeckung mit der angebrachten Batterie um und setzen Sie sie in das Fach in Abbildung H3 ein.
- Ziehen Sie die Schrauben an, mit denen die Abdeckung befestigt ist. Drehen Sie den Roboter mit der Unterseite nach unten um, das Gerät ist fertig.

##### ARBEITSUMGEBUNG DES MÄHROBOTERS

Stellen Sie sicher, dass am Standort des Roboters die folgenden Bedingungen erfüllt sind:

- Die Grashöhe beträgt nicht mehr als 60 mm.
- **HINWEIS:** Wenn das Gras höher als 60 mm ist, mähen Sie den Rasen zuerst mit einem Handmäher.
- Es gibt keine Steine, Holzstücke, Drähte, stromführende Kabel oder andere Fremdkörper.

- Die Mähfläche ist eben und flach, frei von Gräben und Gräben, und das Gefälle beträgt weniger als 25 % (14°) **Abb. C1**
- Für die Installation sind die folgenden Werkzeuge erforderlich:
- Gummihammer (zum Einschlagen der Bolzen in den Boden bei der Verlegung des Rückhalteseils)
- Sechskantschlüssel (für die Befestigung der Ladestation) ist im Lieferumfang enthalten
- Zange (zum Schneiden des Kabels, das den Arbeitsbereich begrenzt)

## 1. INSTALLATION DER BASISSTATION

Wählen Sie einen geeigneten Standort

Die Ladestation sollte an folgendem Ort aufgestellt werden **Abb. C3**:

- Ein relativ flacher und ebener Teil der Rasenfläche.
- Nahe am Rande des Rasens.
- In der Nähe einer Steckdose.
- Legen Sie das 10 m lange Verlängerungskabel und das Netzteil an einen schattigen, kühlen und trockenen Ort.
- Im Umkreis von mindestens 2 m um die Ladestation dürfen sich keine Hindernisse befinden.
- Es wird empfohlen, die Ladestation an einem trockenen und geschützten Ort aufzustellen.
- Der Stromanschluss sollte sich 30 cm über dem Boden befinden.

## 2. BEFESTIGUNG DER LADESTATION

Befestigen Sie die Ladestation mit 6 Befestigungsschrauben (**G1**) am Boden (mit einem Sechskantschlüssel **G6**).

**HINWEIS:** Stellen Sie sich **NICHT** auf die Platte der Ladestation und gehen Sie nicht darauf.

**HINWEIS:** Machen Sie **KEINE** neuen Löcher in die Platte der Ladestation. Die Station muss mit den vorhandenen Löchern am Boden verschraubt werden.

## 3. VERLEGUNG DES RÜCKHALTEKABELS

Das Begrenzungskabel wird verwendet, um den Arbeitsbereich abzugrenzen und den Roboter zurück zur Ladestation zu führen.

**HINWEIS:** Wenn Ihr Nachbar ebenfalls einen Mähroboter verwendet, halten Sie einen Abstand von mindestens 1 m zwischen den Stoppkabeln beider Roboter ein.

## PLANUNG DER EINDÄMMUNGSLINIE

Bevor Sie die Grenzlinie verlegen, gehen Sie entlang der vorgesehenen Grenze und entfernen Sie alle unnötigen Gegenstände, wie z. B. Steine.

**HINWEIS:** Die Länge des Rückhaltekabels darf 200 m nicht überschreiten.

**WARNUNG!** Der Roboter darf nicht über Schotter oder ähnliche Materialien fahren, die die Schaufeln beschädigen könnten.

## VERLEGUNG DES RÜCKHALTEKABELS **ABB. C**

Befolgen Sie die nachstehenden Anweisungen, um das Rückhaltekabel um den Arbeitsbereich und die Hindernisse herum zu verlegen. Verwenden Sie die im Bausatz enthaltene Lehre, um das Rückhalteseil korrekt zu verlegen.

**VORSICHT:** Das Rückhaltekabel steht unter sehr niedriger Spannung und ist für Menschen und Haustiere ungefährlich.

**HINWEIS:** Beginnen Sie mit dem "-"-Anschluss auf der Rückseite der Ladestation (**Abb. B6**). **B6** unter die Station ziehen (und 10 cm Spielraum lassen) und das Kabel gegen den Uhrzeigersinn um den Rasen verlegen, wobei es am "+"-Anschluss an der Rückseite der Ladestation endet (10 cm Spielraum lassen). Vergewissern Sie sich, dass das Kabel an den "+"- und "-"-Anschlüssen Metallkontakt hat **Abb. B6** Vergessen Sie nicht, überschüssigen Haltdraht abzuschneiden.

• Lassen Sie mindestens 2 m zwischen dem Stoppkabel und der Ladestation frei. Das Kabel in diesem Abschnitt wird verwendet, um den Roboter zur Dockingstation zu bringen.

• Halten Sie einen Abstand von 30 cm zwischen dem Stoppdraht und der Rasenkante ein (**Abb. C2; Abb. C3**).

• Befestigen Sie den Stoppdraht mit den im Bausatz enthaltenen Stiften an der Erde, **Abb. G5**. Das Absperrseil sollte gerade und leicht gespannt sein. Der Abstand zwischen den Pflocken sollte alle 1 m betragen (kann je nach Form des Rasens geändert werden) **Abb. C4**. Vergraben Sie das Kabel nicht tiefer als 2 cm, um das Signal nicht zu schwächen.

• Verlegen Sie das Kabel so, dass die Winkel größer als 90° sind, **Abb. C5**. Verlegen Sie das Begrenzungskabel an diesen Punkten in sanften Kurven, was dem Roboter die Bewegung auf der zu mähenden Fläche erleichtert.

• Wenn sich im Rasen Blumenbeete, Teiche oder Bäume befinden, umgeben Sie diese mit Schleifen aus Begrenzungskabel **Abbildung C4**.

- Halten Sie einen Abstand von min. 30 cm Abstand zwischen dem Halteseil und den Kanten von Hindernissen.

**ACHTUNG:** Auf dem Weg zur und von der Schleife dürfen sich die Rückhaltekabel nicht kreuzen **Abb. C4**.

- Lassen Sie im Arbeitsbereich des Mähers einen schmalen Raum frei. Stellen Sie sicher, dass der Abstand zwischen parallel verlaufenden Begrenzungskabeln größer als 1 m ist.

**HINWEIS:** Achten Sie darauf, dass sich die Andockstation innerhalb der Schleife befindet, die den Mähbereich markiert. (außen-innen / innen-außen) **Abb.B2**

## 4. EINRICHTUNG VON LADESTATIONEN

Anschließen der Stromversorgung

1. Stecken Sie den Netzstecker in eine 110-240-V-Steckdose.
2. Überprüfen Sie den Status der LED-Leuchten an der Ladestation **Abb. B1**:

- Grünes Dauerlicht: Verbindung hergestellt (Roboter nicht oder vollständig geladen)
- Grünes Intervalllicht: Der Roboter wird aufgeladen.
- Intermittierendes rotes Licht: Der häufigste Fehler ist "Unterbrechung des Begrenzungskabels".
- Licht aus: Der häufigste Fehler ist "Keine 100-240-V-Stromversorgung" oder "Keine Verbindung zur Stromquelle".

## BEEDIENUNG / EINSTELLUNGEN

### Erstinbetriebnahme des Mähroboters

- Wenn Sie den Roboter zum ersten Mal starten, setzen Sie das Gerät so auf die Dockingstation, dass die Ladeanschlüsse der Station **Abb. B3** nicht mit den Ladeanschlüssen des Mähroboters **Abb. A10** in Berührung kommen. **A10**.

- Wenn der Mähroboter zum ersten Mal über die Telefon-App gestartet wird, muss ein Firmware-Update durchgeführt werden. Die Ausführungsmethode wird unten unter Software-Update beschrieben.

- **HINWEIS:** Bei der ersten Verbindung müssen sich das Telefon und der Roboter in Reichweite des Wi-Fi-Netzes befinden.

### FIRMWARE-UPDATE, BEVOR SIE DEN ROBOTER BENUTZEN.

Die Aktualisierung sollte wie folgt durchgeführt werden.

1. platzieren Sie den Roboter innerhalb der Schleife, aber außerhalb der Ladestation.

Schalten Sie den Schalter **Abb. A4** auf Position 1.

3. drücken und halten Sie den Schalter **Abb. D5**

4. starten Sie die Anwendung, scannen Sie den **QR-Code**

5. verbinden Sie die Anwendung mit dem Roboter  
Erweitern Sie die Softwareeinstellungen, indem Sie auf das Symbol oben rechts auf dem Bildschirm drücken.

7 Wählen Sie die Option: Firmware-Update.

Folgen Sie dann den Anweisungen auf dem Bildschirm.

**Nachdem die Software installiert wurde, ist das Gerät betriebsbereit**

### HINWEIS!

- Das Display zeigt an, ob sich der Roboter in Wi-fi- oder Bluetooth-Reichweite befindet
- Die Verbindung zum Netz wird durch ein blinkendes Symbol für den jeweiligen Verbindungstyp angezeigt. Sobald die Verbindung hergestellt ist, hört das Symbol auf zu blinken.
- Der Roboter kann nur mit einem Telefon gekoppelt werden.
- Wenn ein weiterer (gleicher Mähroboter) verbunden werden soll, muss der erste aus der App entfernt werden. In der iOS-App auch in den Bluetooth-Einstellungen.

### EINSTELLUNG DER MÄHHÖHE:

Stellen Sie die Schnitthöhe vor dem ersten Mähen auf 60 mm ein und wechseln Sie dann auf die gewünschte Höhe, wenn der gesamte Rasen relativ eben ist.

- Drehen Sie den Drehknopf **A2** im Uhrzeigersinn, um die Schnitthöhe zu erhöhen.
- Drehen Sie den Drehknopf **A2** nach links, um die Schnitthöhe zu verringern.
- Die Schnitthöhe kann von 20 mm (MIN) bis 60 mm (MAX) eingestellt werden.

**HINWEIS:** Der Antriebsmotor der Mähtrummel **Abb. A7** schaltet sich ca. 10 Sekunden nach Verlassen des Sockels ein und nimmt den Betrieb auf.

### POWER ON/OFF

1. Stellen Sie den Schalter **Abb. A4** auf die Position "O", um die Stromversorgung auszuschalten.

2. Stellen Sie den Schalter **Abb. A4** in die Position "I", um den Strom einzuschalten.

### AKTIVIERUNG DES ROBOTERS UND PROGRAMMIERUNG DER ARBEITSZEITEN IM MAUERMODUS

1 Drücken und halten Sie die Einschalttaste **Abb. D5**, um den Roboter zu starten. Hinweis: Schüteln Sie den Roboter während des Starts nicht, um einen Startfehler zu vermeiden. Wenn der Roboter nicht richtig startet (alle Lichter leuchten durchgehend), starten Sie den Roboter neu.

2. Geben Sie **das** Passwort ein, indem Sie **zweimal** die Taste **D6**, dann zweimal die Taste **D7** und einmal die Taste **D8** drücken (werkseitig programmiertes Passwort).

3. Programmieren Sie die Betriebszeit (einschließlich Mähzeit und Ladezeit):

- Drücken Sie die Taste **Abb. D6**, um die Betriebszeit einzustellen. Ein Licht bedeutet 2 Stunden, die maximale Betriebszeit beträgt 8 Stunden und 4 Lichter **Abb. D4** leuchten. Drücken Sie die Taste **Abb. D8**, um zu bestätigen und den Roboter zu starten.

**HINWEIS:** Sobald die Betriebszeit eingestellt ist, merkt sich der Roboter die Einstellungen und beginnt jeden Tag zur programmierten Zeit mit dem Mähen. Die Mähzeit richtet sich nach den eingegebenen Einstellungen.

- Die programmierte Betriebszeit des Roboters von 2 bis 8 Stunden ist die Mähzeit einschließlich der Ladezeit.
- Die Betriebs- und Ladezeiten hängen von der verwendeten Batterie ab. Wenn Sie die Betriebszeit ändern möchten, führen Sie die Schritte 2-3 erneut aus.

### ZEITPROGRAMMIERUNG IM AUTOMATISCHEN MODUS, 7-TAGE-ZEITPLAN, IST ÜBER DIE EINSTELLUNGEN IN DER APP VERFÜGBAR

• Nach einem Notstopp muss der Roboter zunächst entriegelt werden, wie in Schritt 2 beschrieben. Sobald der Roboter entriegelt ist, kann man ihn in die Station zurückbringen, indem man die Tasten drückt: **Abb. D7** und bestätigen Sie dann mit **Abb. D8**, um den Mäher in die Ladestation zurückzubringen.

• Durch Drücken der Not-Aus-Taste STOPP wird der manuelle und automatische Arbeitszyklus aus der Anwendung gelöst, wenn sie auf diese Weise gestartet wurde. Um den Roboter nach einem Notstopp wieder in Betrieb zu nehmen, stellen Sie ihn wieder in die Ladestation und stellen Sie den manuellen Zeitplan erneut ein. Für den automatischen Zeitplan führen Sie die gleiche Aktion im Anwendungszeitplan durch und bestätigen Sie die Einstellungen.

**HINWEIS:** Die im automatischen Zeitplan programmierte Einschaltzeit sollte nicht als sehr genau angesehen werden. Das Gerät kann bis zu einigen Minuten nach der eingestellten Zeit starten.

- Die Aktivierung des manuellen Modus löscht den in der Anwendung programmierten Zeitplan und umgekehrt.
- Das Mähen im manuellen Modus erfolgt automatisch alle paar Mähzyklen. Dabei wird das Gras neben dem Kabel gemäht, das den Arbeitsbereich abgrenzt. **ACHTUNG: Es ist darauf zu achten**, dass das Kabel richtig befestigt ist, damit es nicht versehentlich abgeschnitten werden kann.
- Der Mähroboter kehrt zur Dockingstation zurück, sobald das Gerät den Beginn des Regens erkannt hat.
- Wenn der Roboter während der Arbeit auf ein Hindernis stößt, prallt er daran ab und arbeitet weiter.

### LADESTATUSLEUCHE IN DER LADESTATION:

Grünes Dauerlicht - Akku vollständig geladen.

Intermittierendes grünes Licht - Laden.

### AUSSERHALB DER LADESTATION:

Grünes Dauerlicht - Batterie >=20%

Intermittierendes grünes Licht - Batterie <20%

**ACHTUNG!** Der Roboter stellt seine Arbeit automatisch ein und kehrt zur Ladestation zurück, wenn der Batteriestand unter 20 % fällt.

### FEHLER-LICHT:

Grünes Dauerlicht - das System muss aktualisiert werden. Verbinden Sie sich mit der Anwendung, um die Aktualisierung durchzuführen.

Intermittierendes grünes Licht - Systemaktualisierung läuft.

Intermittierendes rotes Licht - Fehlermeldung 1 bis 5, Neustart des Roboters.

Rotes Dauerlicht - Fehlermeldung 6 bis 12, zum Löschen "STOP" oder "OK" drücken.

### BEGRENZUNGSKABEL-KONTROLLLEUCHE:

Grünes Dauerlicht - Signal korrekt

Rotes Dauerlicht - kein Signal

### Steuerelemente **Abb. D4:**

Intermittierendes Licht - Roboter blockiert.

Kontinuierliches Licht - Roboter entriegelt.

Licht 1 leuchtet grün: 2 Stunden Betriebszeit.

Die Lichter 1 und 2 leuchten grün: 4 Stunden Betriebszeit.

Die Lichter 1, 2 und 3 leuchten grün: 6 Stunden Betriebszeit.

Die Lichter 1, 2, 3 und 4 leuchten grün: 8 Stunden Betriebszeit.

### SOFTWARE ZUR STEUERUNG DES MÄHROBOTERS

IOS-Download:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Android-Download:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programminweise können heruntergeladen werden unter:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

### NOTABSCHALTUNG DES ROBOTERS

Drücken Sie die Taste "STOP" (**Abb. A1**), um den Roboter anzuhalten, und halten Sie die Einschalttaste gedrückt, um den Roboter auszuschalten.

### BEWEGEN DES ROBOTERS

An der Unterseite des Roboters befindet sich ein A10-Hebebügel für die einfache Einhandbedienung.

### WARTUNG UND LAGERUNG

- Schalten Sie den Roboter vor der Reinigung und Wartung immer aus.
- Trennen Sie die Stromzufuhr, bevor Sie die Ladestation reinigen und warten.
- Tragen Sie immer dicke Schutzhandschuhe, wenn Sie die Messer wechseln und die Unterseite des Roboters reinigen.
- Überprüfen Sie regelmäßig den festen Sitz der Schrauben und Muttern. Beschädigte Teile müssen aus Sicherheitsgründen repariert oder ersetzt werden.
- Prüfen Sie regelmäßig, ob sich die Messer frei drehen können.

**HINWEIS:** Wenn Sie den Roboter auf den Kopf stellen, legen Sie ihn auf einen Rasen oder eine weiche Oberfläche, um die Abdeckung nicht zu beschädigen oder zu verkratzen.

### REINIGUNG

**WARNUNG!** Bevor Sie mit der Reinigung beginnen, schalten Sie den Strom mit dem Schalter **Abb. A4** aus.

- Waschen Sie die Vorderseite des Roboters mit einem Niederdruckreiniger und einer weichen Bürste oder einem Tuch.
- Verwenden Sie eine harte Bürste, um Grasschnitt und Verunreinigungen von den Messern, Rädern und anderen Teilen an der Unterseite des Roboters zu entfernen.
- Kontrollieren Sie die Räder regelmäßig auf Schlamm oder Grasreste und reinigen Sie sie mit einer Bürste.

**HINWEIS: Entfernen Sie regelmäßig Pflanzenreste von der Unterseite des Roboters, um Produktivitätseinbußen zu vermeiden.**

### KLINGENWECHSEL

**WARNUNG!** Schalten Sie zuerst den Netzschalter aus und ziehen Sie Schutzhandschuhe an.

**WARNUNG!** Verwenden Sie nur die angegebenen und vom Hersteller zugelassenen Originalklingen.

- Alle drei Klingen und ihre Schrauben müssen in einem Arbeitsgang ausgetauscht werden **Abbildung A6**.
- Die Schrauben sollten mit einem Schraubenzieher gelöst und angezogen werden.
- Prüfen Sie, ob sich die neuen Messer frei drehen lassen.

### PROBLEMBEHEBUNG

Die nachstehende Tabelle enthält Anhaltspunkte für die Diagnose von Problemen.

Wenn möglich, reparieren Sie das Gerät selbst. Wenn Sie das Problem nicht lösen können, wenden Sie sich bitte an einen autorisierten Händler oder ein Servicezentrum.

**WARNUNG! Es müssen Schutzmaßnahmen getroffen werden.**

Problem	Mögliche Ursachen	Lösungen
Rotes Licht blinkt an der Ladestation	Unterbrechung des Rückhaltekabels	Finden Sie den defekten Kabelabschnitt und reparieren Sie es

Roboter hat Schwierigkeiten beim Andocken an die Ladestation	Ladestation nicht korrekt installiert	Siehe Abschnitt "Vorbereitungen für die Arbeit".
	Rückhalteseil nicht korrekt positioniert	
Kein Signal vom Rückhalte­kabel	Keine Stromzufuhr	Stromquelle prüfen
	Das Begrenzungskabel wurde verkehrt herum angeschlossen	Vertauschen Sie die Anschlüsse "+" und "-".
	Begrenzungskabel nicht an die Ladestation angeschlossen	Prüfen Sie, ob das Rückhalte­kabel richtig sitzt angeschlossen an eine Ladestation
	Unterbrechung des Rückhalte­kabels	Überprüfen Sie den gesamten Weg, dass das Kabel nicht durchtrennt worden ist
	Der Begrenzungsdraht kreuzt auf dem Weg zur und von der Schleife	Prüfen Sie, ob das Rückhalte­kabel richtig installiert ist.
Roboter geht über die Grenze hinaus	Das Begrenzungskabel wurde verkehrt herum angeschlossen	Vertauschen Sie die Anschlüsse "+" und "-".
Der Roboter vibriert oder macht ungewöhnliche Geräusche	Beschädigte oder fehlende Klinge Der Messerteller ist lose Ersetzen Sie die Klinge	Kontrolle und Reparatur der Klingebefestigungsschrauben

		Drücken Sie STOP oder OK, um den Alarm zu löschen. Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
<b>E10 fig. F10</b>	Roboter-Stau	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche. Drücken Sie STOP oder OK, um den Alarm zu löschen. Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
<b>E011 Abb. F11</b>	Falsche Drehzahl des linken Walzenmotors	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
<b>E012 fig. F12</b>	Falsche Geschwindigkeit rechts Schrittmotor	

**KIT INHALT:**

- Mähroboter 1Stück.
- Docking- und Ladestation 1Stück.
- Netzgerät und Verlängerungskabel 1Stück.
- Kabel zur Abgrenzung des Arbeitsbereichs Bereich100m
- Kabelbefestigungsstifte 100Stk.
- Befestigungsstifte für die Dockingstation 6Stk.
- Klängen 3Stück.
- Kabelverbinder 2Stück.
- Sechskant-Schlüssel 1Stück.

**TECHNISCHE DATEN**

Mähroboter 04-621	
Parameter	Wert
Versorgungsspannung	18 V GLEICHSTROM
Max. Nennleistung des Schneidmotors:	50 W
Maximale Leistung des selbstfahrenden Motors:	20 W
IP-Schutzart für die Ladestation	IPX4
IP-Schutzart für den Roboter	IPX5
IP-Schutzgrad für den Ladeadapter	IP 65
Schutzklasse für den Roboter	III
Schutzklasse für die Ladestation	II
Schnittbreite	180 mm
Schnitthöhenverstellung im Bereich	20 mm - 60 mm
Geschwindigkeit	3100 U/min
Masse	10,2 kg
Jahr der Herstellung	2023

**LÄRM- UND VIBRATIONSDATEN**

Schalldruckpegel	$L_{pA} = 56dB (A) K = 3dB(A)$
Gemessener Schalleistungspegel	$L_{WA} = 67dB (A) K = 3dB(A)$

**Informationen über Lärm und Vibrationen**

Der Geräuschemissionspegel des Geräts wird beschrieben durch: den emittierten Schalldruckpegel  $L_{pA}$  und den Schalleistungspegel  $L_{WA}$  (wobei K die Messunsicherheit bezeichnet). Die von der Maschine ausgehenden Vibrationen werden durch den Wert der Vibrationsbeschleunigung  $a_h$  beschrieben (wobei K die Messunsicherheit bezeichnet).

Der in diesem Handbuch angegebene Schalldruck-Emissionspegel  $L_{pA}$ , der Schalleistungspegel  $L_{WA}$  und der Schwingungsbeschleunigungswert  $a_h$  wurden gemäß EN 62841-1:2015+A11 gemessen. Der angegebene Schwingungspegel  $a_h$  kann zum Vergleich von Geräten und für eine vorläufige Bewertung der Schwingungsbelastung verwendet werden.

Das angegebene Vibrationsniveau ist nur repräsentativ für die grundlegende Verwendung des Geräts. Wenn das Gerät für andere Anwendungen oder mit anderen Arbeitsgeräten verwendet wird, kann sich der Vibrationspegel ändern. Ein höheres Vibrationsniveau wird durch unzureichende oder zu seltene Wartung des Geräts beeinflusst. Die oben genannten Gründe können zu einer erhöhten Vibrationsbelastung während der gesamten Arbeitsdauer führen.

**Um die Vibrationsexposition genau abzuschätzen, müssen die Zeiten berücksichtigt werden, in denen das Gerät ausgeschaltet ist oder wenn es zwar eingeschaltet ist, aber nicht für die Arbeit verwendet wird. Wenn alle Faktoren genau abgeschätzt werden, kann die Gesamtvibrationsexposition deutlich niedriger sein.**

Fehlercode	Beschreibung	Lösung
<b>E01 Abb. F1</b>	Initialisierungsfehler - Kreiselsensor	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche und starten Sie ihn neu.
<b>E02 Abb. F2</b>	Fehler am Hebesensor oder Kollisionssensor	Stellen Sie die Kollisionsstange und das Torsionsrad an der Vorderseite des Mähers ein und prüfen Sie, ob sie nicht blockiert sind; stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche und starten Sie ihn neu.
<b>E03 Abb. F3</b>	Fehler bei der Initialisierung des Schneidmotors	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche und starten Sie ihn neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
<b>E04 Abb. F4</b>	Fehler beim Anschluss an die Stromversorgung	
<b>E05 fig. F5</b>	Falsche Drehzahl des Schneidmotors	
<b>E06 Abb. F6</b>	Kippwarnung	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche. Drücken Sie STOP oder OK, um den Alarm zu löschen.
<b>E07 Abb. F7</b>	Aufzugswarnung	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche. Drücken Sie STOP oder OK, um den Alarm zu löschen.
<b>E08 fig. F8</b>	ADC-Kanal-Fehler	Stellen Sie den Roboter auf eine ebene Fläche und starten Sie ihn neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
<b>E09 fig. F9</b>	Falsches Signal	Siehe oben in der Tabelle: Problem - kein Signal vom Stoppdraht. Prüfen Sie alle Punkte nacheinander und stellen Sie den Roboter dann auf eine ebene Fläche.

Um den Benutzer vor den Auswirkungen von Vibrationen zu schützen, sollten zusätzliche Sicherheitsmaßnahmen ergriffen werden, wie z. B. die zyklische Wartung der Maschine und der Arbeitsgeräte, die Gewährleistung einer angemessenen Handtemperatur und eine angemessene Arbeitsorganisation.

## LÄRM- UND VIBRATIONS DATEN

### SCHUTZ DER UMWELT



Elektrisch betriebene Produkte dürfen nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden, sondern müssen einer geeigneten Einrichtung zur Entsorgung zugeführt werden. Wenden Sie sich an Ihren Händler oder die örtlichen Behörden, um Informationen zur Entsorgung zu erhalten. Elektro- und Elektronik-Altgeräte enthalten umweltverträgliche Stoffe. Geräte, die nicht recycelt werden, stellen eine potenzielle Gefahr für die Umwelt und die menschliche Gesundheit dar.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością", Spółka komandytowa mit Sitz in Warschau, ul. Pograniczna 2/4 (im Folgenden: "Grupa Topex") teilt mit, dass alle Urheberrechte am Inhalt dieses Handbuchs (im Folgenden: "Handbuch"), einschließlich, unter anderem, der Text, die Fotografien, die Diagramme, die Zeichnungen sowie die Zusammensetzung des Handbuchs gehören ausschließlich der Grupa Topex und unterliegen dem rechtlichen Schutz gemäß dem Gesetz vom 4. Februar 1994 über das Urheberrecht und verwandte Rechte (Gesetzblatt 2006 Nr. 90 Poz. 631, in der geänderten Fassung). Das Kopieren, Verarbeiten, Veröffentlichern, Verändern des gesamten Handbuchs und seiner einzelnen Elemente zu kommerziellen Zwecken ist ohne schriftliche Zustimmung von Grupa Topex strengstens verboten und kann zivil- und strafrechtliche Folgen haben.

### EG-Konformitätserklärung

**Hersteller:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produkt:** E+ Mähdroboter

**Modell:** 04-621

**Handelsname:** NEO TOOLS

**Seriennummer:** 00001 + 99999

Diese Konformitätserklärung wird unter der alleinigen Verantwortung des Herstellers ausgestellt.

Das oben beschriebene Produkt entspricht den folgenden Dokumenten:

**Maschinenrichtlinie 2006/42/EG**

**RED-Richtlinie 2014/53/EU**

**RoHS-Richtlinie 2011/65/EU, geändert durch Richtlinie 2015/863/EU**

Und erfüllt die Anforderungen der Normen:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Diese Erklärung bezieht sich nur auf die Maschine in der Form, in der sie in Verkehr gebracht wird, und umfasst nicht die Bauteile vom Endnutzer hinzugefügt oder von ihm nachträglich durchgeführt werden.

Name und Anschrift der in der EU ansässigen Person, die zur Erstellung des technischen Dokuments befugt ist:

Unterzeichnet im Namen von:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Straße

02-285 Warszawa

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Qualitätsbeauftragter

Warschau, 2023-09-11

### EU-Konformitätserklärung

**Hersteller:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produkt:** Ladestation

**Modell:** K145455

**Handelsname:** NEO TOOLS

**Seriennummer:** 00001 + 99999

Diese Konformitätserklärung wird unter der alleinigen Verantwortung des Herstellers ausgestellt.

Das oben beschriebene Produkt entspricht den folgenden Dokumenten:

**RED-Richtlinie 2014/53/EU**

**RoHS-Richtlinie 2011/65/EU, geändert durch Richtlinie 2015/863/EU**

Und erfüllt die Anforderungen der Normen:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1**

**V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**  
**EN IEC 63000:2018**

Diese Erklärung bezieht sich ausschließlich auf die Maschine in dem Zustand, in dem sie in das System eingeführt wurde.

Vermarktung und umfasst nicht die vom Endverbraucher hinzugefügten Komponenten oder seine späteren Tätigkeiten.

Name und Anschrift der in der EU ansässigen Person, die befugt ist Erstellung der technischen Dokumentation:

Unterzeichnet im Namen von:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Straße

02-285 Warszawa

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Qualitätsbeauftragter

Warschau, 2023-11-09

## РУ РУКОВОДСТВО ПО ПЕРЕВОДУ (РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ) РОБОТ-ГАЗОКОСИЛЬЩИК 04-621

**ВНИМАНИЕ: ПЕРЕД ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ЭЛЕКТРОИНСТРУМЕНТОВ ВНИМАТЕЛЬНО ПРОЧИТАЙТЕ ЭТИ ИНСТРУКЦИИ И СОХРАНИТЕ ИХ ДЛЯ ДАЛЬНЕЙШЕГО ИСПОЛЬЗОВАНИЯ.**

### ОСОБЫЕ ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

#### ИНСТРУКЦИИ ПО БЕЗОПАСНОСТИ ДЛЯ РОБОТОВ-ГАЗОКОСИЛОК

Безопасность при практическом использовании робота-газонокосилки

#### РЕКОМЕНДАЦИИ

Внимательно прочитайте инструкцию. Ознакомьтесь с системами управления и правильной эксплуатацией устройства.

Не допускайте, чтобы прибором пользовались дети или лица, не ознакомившиеся с инструкцией по эксплуатации. Национальные нормы могут указывать минимальный возраст оператора.

Не используйте робота, если рядом находятся другие люди, особенно дети или животные.

Обратите внимание, что оператор или пользователь несет ответственность за несчастные случаи или опасность для других людей или окружающей среды.

#### ПОДГОТОВКА

• Перед началом кошения каждый раз проверяйте правильность работы всех частей робота.

• Для достижения наилучших результатов рекомендуется косить в бездождевую погоду. При кошении в дождь трава может прилипнуть к роботу, который в результате может поскользнуться.

• НЕ косите в плохую погоду, например, во время сильного дождя, грозы или снегопада.

• Периодически проверяйте подстриженный участок и удаляйте камни, мусор, провода, кости и другие препятствия. Ограниченная гарантия не распространяется на повреждения, вызванные предметами, оставленными на газоне.

• Во избежание повреждений не скашивайте траву в радиусе 1 м от дождевальных головок.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Робот и спринклеры НЕ должны включаться одновременно.

Робот должен быть запрограммирован на работу в другое время, чем разбрызгиватели.

**НИКОГДА** не позволяйте детям прикасаться к блоку питания, зарядной станции, в частности к контактам, лезвиям, батарейному отсеку или любым частям, где есть зазоры, например, колесам.

#### ИСПОЛЬЗОВАТЬ

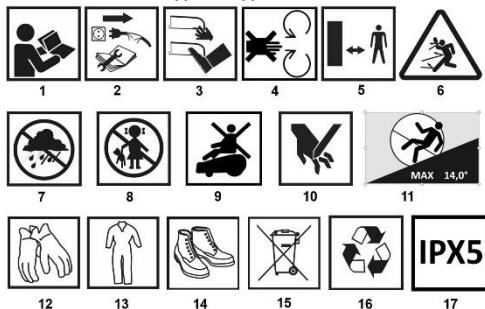
• Остерегайтесь вращающихся лезвий! НЕ подставляйте руки или ноги под вращающиеся лезвия.

• Следите за предметами, разбросанными по газону во время стрижки! Когда робот включен, держитесь на безопасном расстоянии.

• Не оставляйте прибор без присмотра, если поблизости могут находиться животные, дети или люди.

- Сохраняйте безопасное положение. Сохраняйте равновесие и устойчивое положение на склонах. Во время работы с роботом или его периферийными устройствами можно ходить, но нельзя бегать.
- Ознакомьтесь с инструкциями о том, когда, где и как проверять робота и его периферийные устройства, кабели и удлинители на наличие повреждений или износа и ремонтировать робота, самостоятельная модификация, ремонт не допускаются - под угрозой аннулирования гарантии.
- Не подключайте и не прикасайтесь к поврежденному силовому кабелю, пока он не будет отключен от электросети, так как существует опасность контакта с токоведущими частями.
- Подключайте робота и/или периферийное оборудование только к цепям питания, защищенным автоматическим выключателем с током срабатывания не более 30 mA.
- Если робот издает ненормальный звук, ощущается ненормальная вибрация или подает сигнал тревоги, немедленно нажмите кнопку STOP.
- **НЕ** прикасайтесь к опасным движущимся частям до отключения питания робота.
- **НЕ** прикасайтесь к опасным деталям до полной остановки.
- При работе с роботом всегда надевайте прочную обувь и длинные брюки.
- Отключите питание: перед блокировкой робота.
- Перед тестированием, очисткой или обслуживанием.

### ПИКТОГРАММЫ И ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ



1. Прочтите инструкцию по эксплуатации, соблюдайте содержащиеся в ней предупреждения и условия безопасности!
2. Перед чистой или обслуживанием отключите питание.
3. не подставляйте руки или ноги под защитный кожух режущего механизма
4. Вращающиеся детали Возможность получения травмы
5. Держитесь на безопасном расстоянии от робота-газонокосилки
6. Остерегайтесь возможности получения травм от выброшенных предметов
7. Защита от дождя
8. Хранить в недоступном для детей месте
9. Не катайтесь на роботе
10. Возможна потеря пальцев, соблюдать осторожность
11. Максимальный наклон к земле 14°/25%
12. Защищите руки рабочими перчатками
13. Защитная одежда должна быть надета
14. Носите защитную обувь
15. Не выбрасывайте вместе с бытовыми отходами
16. Селективный сбор отходов
17. Степень защиты

**ВНИМАНИЕ:** Данным прибором могут пользоваться дети старше 8 лет, а также лица с ограниченными физическими и умственными способностями и недостаточными знаниями или опытом, если они находятся под присмотром или должным образом проинструктированы о безопасном использовании прибора и осознают связанные с ним риски. Дети не должны играть с этим прибором. Дети не должны чистить или проводить техническое обслуживание прибора без присмотра.

### ОПИСАНИЕ ГРАФИЧЕСКИХ ЭЛЕМЕНТОВ

Ниже приведена нумерация компонентов устройства показаны на графических страницах данного руководства.

Обозначение Рис. А	Описание
1	Аварийная остановка
2	Регулятор высоты скашивания
3	Панель управления косилкой
4	Переключатель косилки
5	Ведущие колеса
6	Режущие лезвия
7	Барaban режущего механизма
8	Поворотные колеса
9	Ручка для переноски
10	Разъемы для зарядки
11	Крышка батарейного отсека
Обозначение Рис. В	Описание
1	Панель управления док-станцией
2	Отверстия для крепления док-станции
3	Разъемы для зарядки
4	Док-станция
5	Крышка док-станции
6	Разъемы для кабеля питания для разметки рабочей зоны
7	Кабельные отверстия для обозначения рабочей зоны и питания
8	Гнездо питания док-станции
9	Маркировка для правильной прокладки кабеля
Обозначение Рис. D	Описание
1	Световой индикатор состояния зарядки
2	Индикатор неисправности сигнала
3	Индикатор ограничительного кабеля
4	Время работы / сообщение об ошибке, индикаторы 1-4
5	Кнопка питания
6	Переключатель
7	Кнопка стыковки
8	Кнопка "Подтвердить"
Обозначение Рис. H	Описание
1	Винты
2	Крышка батарейного отсека с ручкой для переноски
3	Батарейный отсек
4	Гнездо для аккумулятора на крышке камеры
5	Перезаряжаемая батарея (не входит в комплект)
Обозначение Рис. I	Описание
1	Газон
2	Стена / стенка
3	Док-станция
4	Расстояние станции от стены
5	Начальный участок линии, ограничивающей зону кошения
6	Длина секции
Обозначение Рис. J	Описание
1a	Кабель для ограничения площади начала кошения
1b	Кабель, ограничивающий площадь скашивания Конец
2	Кабель питания
3	Док-станция

\* Возможны различия между изображением и реальным продуктом

### ПОДГОТОВКА К РАБОТЕ

#### УСТАНОВКА БАТАРЕИ

- Переверните робот-газонокосилку так, чтобы обеспечить доступ к нижней части робота.
- На месте выключателя **Рис. А4** и ручки для переноски **Рис. А9** находится крышка батарейного отсека **Рис. H2**, закрепленная 4 винтами, отмеченными стрелками **Рис. H1**.
- Затем выкрутите винты, отмеченные стрелками.

- Осторожно снимите крышку отсека **Рис. Н2**, чтобы не сломать и не отсоединить провода выключателя **Рис. А4** (он прикреплен к крышке батарейного отсека).
- Затем переверните крышку, гнездо аккумулятора на нижней стороне крышки закреплено **Рис. Н4**.
- В гнездо вставляется аккумулятор из серии **ENERGY+**.
- Переверните крышку с прикрепленной батареей и вставьте ее в отсек на рисунке **Н3**.
- Затяните винты, крепящие крышку. Переверните робота нижней частью вниз, устройство готово.

## РАБОЧАЯ СРЕДА РОБОТА-КОСИЛЬЩИКА

Убедитесь, что на месте установки робота соблюдены следующие условия:

- Высота травы не превышает 60 мм.
- **ПРИМЕЧАНИЕ:** Если высота травы превышает 60 мм, сначала подстригите газон ручной косилкой.
- Здесь нет камней, кусков дерева, проводов, кабелей под напряжением и других посторонних предметов.
- Участок для кошения ровный и плоский, без канав и траншей, с уклоном менее 25% (14°) **Рис. С1**
- Для установки необходимых следующие инструменты:  
• Резиновый молоток (для вбивания штырей в землю при прокладке ограничительного троса)  
• Шестигранный ключ (для крепления зарядной станции) входит в комплект  
• Плоскогубцы (для разрезания кабеля, ограничивающего рабочую зону)

### 1. УСТАНОВКА БАЗОВОЙ СТАНЦИИ

Выберите подходящее место

Зарядная станция должна располагаться в следующем месте **Рис. С3:**

- Относительно плоская и ровная часть газона.
- Близко к краю лужайки.
- Рядом с розеткой.
- Поместите удлинительный кабель длиной 10 м и блок питания в затененное, прохладное и сухое место.
- В радиусе не менее 2 м от зарядной станции не должно быть никаких препятствий.
- Рекомендуется размещать зарядную станцию в сухом и защищенном месте.
- Источник питания должен находиться на высоте 30 см от уровня земли.

### 2. КРЕПЛЕНИЕ ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ

Закрепите зарядную станцию на земле с помощью 6 крепежных винтов (**G1**) (используйте шестигранный ключ **G6**).

**ПРИМЕЧАНИЕ:** НЕ вставляйте и не ходите по пластине зарядной станции.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** НЕ делайте новых отверстий в пластине зарядной станции. Станция должна быть прикручена к земле с помощью имеющихся отверстий.

### 3. ПРОКЛАДКА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ТРОСА

Пограничный провод используется для разграничения рабочей зоны и направления робота обратно к зарядной станции.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Если ваш сосед также использует робот-косилку, соблюдайте расстояние не менее 1 м между стоп-тросами обоих роботов.

### ПЛАНИРОВАНИЕ ЛИНИИ ЛОКАЛИЗАЦИИ

Перед прокладкой межевой линии пройдите по намеченной границе и уберите все лишние предметы, например, камни.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Длина ограничительного троса не должна превышать 200 метров.

**ВНИМАНИЕ!** Робот не должен проезжать по гравию или подобным материалам, которые могут повредить лезвия.

### ПРОКЛАДКА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ТРОСА РИС. С

Следуйте приведенным ниже инструкциям, чтобы проложить удерживающий кабель вокруг рабочей зоны и препятствий. Для правильной укладки удерживающего троса используйте манометр, входящий в комплект.

**ВНИМАНИЕ:** Ограничительный кабель находится под очень низким напряжением и безопасен для людей и домашних животных.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Начните с разъема "-" на задней панели зарядной станции **рис. В6** протяните его под станцией (оставив припуск 10 см) и проложите кабель вокруг газона против часовой стрелки, заканчивая у разъема "+" на задней панели зарядной станции

(оставив припуск 10 см). Убедитесь, что кабель имеет металлический контакт на разъемах "+" и "-" **Рис. В6** не забудьте отрезать излишки ограничительной проволоки.

- Оставьте не менее 2 м свободного пространства между стопорным проводом и зарядной станцией. Кабель в этой секции используется для подведения робота к док-станции.
- Сохраняйте зазор в 30 см между ограничительной проволокой и краем газона **Рис. С2; Рис. С3**.
- Закрепите стопорный провод на земле с помощью штырей, входящих в комплект **рис. G5**. Стопорная проволока должна быть прямой и слегка натянутой. Кошки должны быть расставлены через каждые 1 м (это можно изменить в зависимости от формы газона) **рис. С4**. Не закапывайте кабель глубже чем на 2 см, чтобы не ослабить сигнал.
- Проложите кабель так, чтобы углы были больше 90° **рис. С5**. Проложите пограничный провод пологими изгибами в этих точках, что значительно облегчит роботу перемещение по выкашиваемой территории.
- Если на газоне есть кусты, пруды или деревья, окружите их петлями из проволоки с **рисунком С4**.
- Соблюдайте мин. Расстояние между ограничительным тросом и краями препятствий должно составлять 30 см.

**ВНИМАНИЕ:** На пути к петле и от нее ограничительные тросы не должны пересекаться друг с другом **Рис. С4**.

- Оставьте узкое пространство в рабочей зоне косилки. Убедитесь, что расстояние между параллельно проходящими межевыми проводами превышает 1 м.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Убедитесь, что док-станция находится внутри петли, обозначающей зону кошения. (снаружи внутрь / изнутри наружу) **Рис. В2**

### 4. УСТАНОВКА ЗАРЯДНЫХ СТАНЦИЙ

Подключите источник питания

1. Вставьте вилку питания в розетку 110-240 В.
2. проверьте состояние светодиодных индикаторов на зарядной станции **рис. В1:**

- Постоянный зеленый свет: соединение установлено (робот не заряжается или заряжен полностью)
- Прерывистый зеленый свет: робот заряжается.
- Прерывистый красный свет: наиболее распространенная ошибка - "отсоединение ограничительного кабеля".
- Не горит: наиболее распространенная неисправность - "Нет питания 100-240 В" или "Нет подключения к источнику питания".

## РАБОТА / НАСТРОЙКИ

### Первоначальный запуск робота-газонокосилки

- При первом запуске робота установите устройство на док-станцию так, чтобы зарядные разъемы на станции **рис. В3** не соприкасались с разъемами зарядки на роботе-косилке **рис. А10**.
- При первом запуске робота-косилки из приложения для телефона необходимо выполнить обновление прошивки. Способ выполнения описан ниже в разделе "Обновление программного обеспечения".
- **ПРИМЕЧАНИЕ:** Во время первого подключения телефон и робот должны находиться в зоне действия сети Wi-Fi.

### ПЕРЕД ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ РОБОТА ОБНОВИТЕ МИКРОПРОГРАММУ.

Обновление должно быть выполнено следующим образом.

1. Поместите робота в петлю, но вне зарядной станции.
2. Переключите переключатель **рис. А4** в положение 1.
3. Нажмите и удерживайте переключатель **Рис. D5**
4. Запустите приложение, отсканируйте **QR-код**
5. Подключите приложение к роботу
6. Разверните настройки программного обеспечения, нажав на значок в правом верхнем углу экрана.
- 7 Выберите опцию: Обновление микропрограммы.
8. Затем следуйте инструкциям на экране.

**После установки программного обеспечения устройство готово к работе**

### ВНИМАНИЕ!

- На дисплее отображается, находится ли робот в зоне действия Wi-Fi или Bluetooth.
- Подключение к сети обозначается мигающим значком соответствующего типа соединения. После подключения значок перестает мигать.
- Робот может быть сопряжен только с одним телефоном.



- Если необходимо подключить еще один (тот же робот-газонокосильщик), первый необходимо удалить из приложения. В приложении для iOS также из настроек Bluetooth.

#### РЕГУЛИРОВКА ВЫСОТЫ СКАШИВАНИЯ:

Перед первым покосом установите высоту среза на 60 мм, а затем измените ее на нужную, когда весь газон станет относительно ровным.

- Поверните ручку с **рисунком A2** по часовой стрелке, чтобы увеличить высоту среза.
- Поверните ручку с **цифрой A2** влево, чтобы уменьшить высоту среза.
- Высота среза может регулироваться в диапазоне от 20 мм (MIN) до 60 мм (MAX).

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Приводной двигатель барабана косилки **Рис. A7** включается примерно через 10 секунд после выезда с базы, начиная работу.

#### ВКЛЮЧЕНИЕ/ВЫКЛЮЧЕНИЕ ПИТАНИЯ

1. Установите переключатель **рис. A4** в положение "O", чтобы отключить питание.
2. Установите переключатель **рис. A4** в положение "I", чтобы включить питание.

#### АКТИВАЦИЯ РОБОТА И ПРОГРАММИРОВАНИЕ ВРЕМЕНИ РАБОТЫ В РЕЖИМЕ MAUAL

1. Нажмите и удерживайте кнопку питания **Рис. D5**, чтобы запустить робот. **Примечание:** не трясите робота во время запуска, чтобы избежать ошибки запуска. Если робот запускается неправильно (все индикаторы горят непрерывно), перезапустите его.

2. **Введите** пароль, **дважды** нажав кнопку **D6**, затем **дважды** кнопку **D7** и один раз кнопку **D8** (пароль запрограммирован на заводе).

3. запрограммируйте время работы (включая время кошения и время зарядки):

- Нажмите кнопку **рис. D6**, чтобы установить время работы. Одна лампочка означает 2 часа, максимальное время работы - 8 часов, если горят 4 лампочки **рис. D4** горят. Нажмите кнопку **рис. D8** для подтверждения и запуска робота.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** После установки времени работы робот запомнит настройки и начнет косить в запрограммированное время каждый день. Время кошения будет соответствовать введенным настройкам.

• Запрограммированное время работы робота от 2 часов до 8 часов - это время кошения, включая время зарядки.

• Время работы и зарядки зависит от используемого аккумулятора. Если вы хотите изменить время работы, выполните шаги 2-3 еще раз.

#### ПРОГРАММИРОВАНИЕ ВРЕМЕНИ В АВТОМАТИЧЕСКОМ РЕЖИМЕ, 7-ДНЕВНОЕ РАСПИСАНИЕ, ДОСТУПНО ЧЕРЕЗ НАСТРОЙКИ В ПРИЛОЖЕНИИ

• После аварийной остановки робота необходимо разблокировать, выполнив шаг 2 выше. Как только робот разблокирован, мы можем вернуть его на станцию, нажав кнопки: **рис. D7**, затем подтвердите нажатием кнопки **рис. D8**, чтобы вернуть косилку на зарядную станцию.

• При нажатии кнопки аварийной остановки STOP из приложения удаляются рабочие циклы ручного и автоматического режимов, если оно было запущено таким образом. Чтобы возобновить работу робота после аварийной остановки, верните его на зарядную станцию и снова установите ручное расписание. Для автоматического расписания выполните те же действия в расписании приложения и подтвердите его настройки.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Запрограммированное время запуска в автоматическом расписании не должно считаться очень точным. Устройство может включиться через несколько минут после установленного времени.

• Активация ручного режима удаляет расписание, запрограммированное в приложении, и наоборот.

• Стрижка кромок в ручном режиме выполняется автоматически через каждые несколько циклов кошения. Она заключается в скашивании травы рядом с кабелем, определяющим рабочую зону. **ВНИМАНИЕ:** Необходимо следить за правильным креплением кабеля, чтобы не допустить его случайного перерезания.

• Робот-газонокосильщик вернется в док-станцию, как только устройство обнаружит начало дождя.

• Если во время работы робот натолкнется на препятствие, он отскочит от него и продолжит работу.

#### ИНДИКАТОР СОСТОЯНИЯ ЗАРЯДКИ НА ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ:

Непрерывный зеленый свет - батарея полностью заряжена.  
Прерывистый зеленый свет - зарядка.

#### ЗА ПРЕДЕЛАМИ ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ:

Непрерывный зеленый свет - батарея >=20%

Прерывистый зеленый свет - батарея <20%

**ВНИМАНИЕ!** Робот автоматически прекращает работу и возвращается на зарядную станцию, если уровень заряда батареи опускается ниже 20%.

#### ИНДИКАТОР ОШИБКИ:

Непрерывный зеленый свет - система нуждается в обновлении.

Подключитесь к приложению, чтобы выполнить обновление.

Прерывистый зеленый свет - идет обновление системы.

Прерывистый красный свет - сообщение об ошибке 1-5, перезапустите робот.

Непрерывный красный свет - сообщение об ошибке 6-12, нажмите "STOP" или "OK" для устранения.

#### КОНТРОЛЬНАЯ ЛАМПА ОГРАНИЧИТЕЛЬНОГО ТРОСА:

Непрерывный зеленый свет - сигнал правильный

Непрерывный красный свет - нет сигнала

Контроль **Рис. D4:**

Прерывистый свет - робот заблокирован.

Непрерывный свет - робот разблокирован.

Индикатор 1 горит зеленым: время работы 2 часа.

Лампы 1, 2 и 3 горят зеленым светом: 4 часа работы.

Лампы 1, 2 и 3 горят зеленым светом: 6 часов работы.

Лампы 1, 2, 3 и 4 горят зеленым светом: 8 часов работы.

#### ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОМ-ГАЗОНОКОСИЛКОЙ

Загрузка IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Скачать для Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Инструкции к программе можно скачать на сайте:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### АВАРИЙНОЕ ОТКЛЮЧЕНИЕ РОБОТА

Нажмите кнопку "STOP" (**рис. A1**), чтобы остановить робота, нажмите и удерживайте кнопку питания, чтобы выключить робота.

#### ПЕРЕМЕЩЕНИЕ РОБОТА

Под роботом находится подъемная ручка **фигуры A10** для удобного управления одной рукой.

#### ОБСЛУЖИВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

• Перед чистой и обслуживанием всегда выключайте робот.

• Перед чистой и обслуживанием зарядной станции отсоедините источник питания.

• При замене ножей и очистке нижней части робота всегда надевайте плотные защитные перчатки.

• Регулярно проверяйте затяжку болтов и гаек. Поврежденные детали должны быть отремонтированы или заменены в целях безопасности.

• Регулярно проверяйте, свободно ли вращаются ножи.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Когда вы переворачиваете робота, положите его на газон или мягкую поверхность, чтобы не повредить и не поцарапать крышку.

#### ЧИСТКА

**ВНИМАНИЕ!** Перед началом очистки отключите питание с помощью выключателя **Рис. A4**.

• Вымойте переднюю часть робота с помощью очистителя низкого давления и мягкой щетки или ткани.

• Используйте жесткую щетку, чтобы удалить скошенную траву и мусор с лезвий, колес и других деталей на нижней стороне робота.

• Регулярно проверяйте колеса на наличие грязи или скошенной травы и очищайте их щеткой.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Регулярно удаляйте растительные остатки с нижней части робота, чтобы избежать снижения производительности.

#### ЗАМЕНА ЛЕЗВИЯ

**ВНИМАНИЕ!** Сначала выключите главный выключатель питания и наденьте защитные перчатки.

**ВНИМАНИЕ!** Используйте только указанные оригинальные лезвия, одобренные производителем.

- Все три лезвия и винты к ним должны быть заменены за один раз **Рисунок А6**.
- Винты следует открутить и затянуть отверткой.
- Убедитесь, что новые лезвия могут свободно вращаться.

### РЕШЕНИЕ ПРОБЛЕМ

В таблице ниже приведены рекомендации по диагностике проблем. Если возможно, отремонтируйте устройство самостоятельно. Если вы не можете решить проблему, обратитесь к авторизованному дилеру или в сервисный центр.

### ВНИМАНИЕ! Необходимо принять меры защиты.

Проблема	Возможные причины	Решения
На зарядной станции мигает красный индикатор	Обрыв ограничительного троса	Найдите неисправный участок кабеля и исправить это
Робот с трудом стыкуется с зарядной станцией	Неправильная установка зарядной станции	См. раздел "Подготовка к работе".
	Неправильное расположение ограничительного троса	
Отсутствие сигнала от ограничительного троса	Отсутствие электропитания	Проверьте источник питания
	Ограничительный кабель был подключен в обратном направлении	Поменяйте местами разъемы "+" и "-"
	Ограничительный кабель не подключен к зарядной станции	Проверьте правильность установки ограничительного троса подключенный к зарядной станции
	Обрыв ограничительного троса	Проверьте все до конца, что кабель не оборван
Робот выходит за границы	Ограничительный кабель был подключен в обратном направлении	Поменяйте местами разъемы "+" и "-"
	Робот вибрирует или издает необычные звуки	Проверьте и отремонтируйте винты крепления лезвия
Поврежденное или отсутствующее лезвие	Диск с лезвиями ослаблен	

Код ошибки	Описание	Решение
<b>E01 рис. F1</b>	Ошибка инициализации - гироскоп	Поставьте робота на ровную поверхность и перезапустите его.
<b>E02 рис. F2</b>	Неисправность датчика подъема или датчика столкновения	Отрегулируйте коллизию и торсионное колесо на передней части косилки, проверьте, не заблокированы ли они; поставьте робота на ровную поверхность и перезапустите.
<b>E03 рис. F3</b>	Ошибка инициализации двигателя резки	Поставьте робота на ровную поверхность и перезапустите. Если

<b>E04 Рис. F4</b>	Ошибка подключения к источнику питания	проблема сохраняется, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
<b>E05 рис. F5</b>	Неправильная скорость вращения режущего двигателя	
<b>E06 Рис. F6</b>	Предупреждение о наклоне	Поместите робота на ровную поверхность. Нажмите STOP или ОК, чтобы снять сигнал тревоги.
<b>E07 Рис. F7</b>	Предупреждение о подъеме	Поместите робота на ровную поверхность. Нажмите STOP или ОК, чтобы снять сигнал тревоги.
<b>E08 рис. F8</b>	Ошибка канала АЦП	Поставьте робота на ровную поверхность и перезапустите. Если проблема сохраняется, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
<b>E09 рис. F9</b>	Неправильный сигнал	См. выше в таблице: проблема - нет сигнала от стоп-троса. Проверьте все пункты по очереди, затем поставьте робота на ровную поверхность. Нажмите STOP или ОК, чтобы снять сигнал тревоги. Перезапустите робота. Если проблема сохраняется, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
<b>E10 рис. F10</b>	Варение из роботов	Поместите робота на ровную поверхность. Нажмите STOP или ОК, чтобы снять сигнал тревоги. Перезапустите робота. Если проблема сохраняется, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
<b>E11 Рис. F11</b>	Неправильная частота вращения левого двигателя качения	Перезапустите робота. Если проблема сохраняется, обратитесь в службу послепродажного обслуживания.
<b>E12 рис. F12</b>	Неправильная скорость справа шагающий двигатель	

### СОСТАВ НАБОРА:

- Робот-газонокосильщик 1шт.
- Док-станция и зарядная станция 1шт.
- Блок питания и удлинительный кабель 1шт.
- Кабель для разграничения рабочей зона 100 м
- Штифты для крепления кабеля 100 шт.
- Штифты для крепления док-станции 6шт.
- Режущие лезвия 3шт.
- Кабельные разъемы 2шт.
- Шестигранный гаечный ключ 1шт.

### ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

Робот-газонокосильщик 04-621	
Параметр	Значение
Напряжение питания	18 В ПОСТОЯННОГО ТОКА
Максимальная номинальная мощность режущего двигателя:	50 W
Максимальная мощность самоходного двигателя:	20 W
Степень защиты IP для зарядной станции	IPX4
Степень защиты IP для робота	IPX5
Степень защиты IP для зарядного адаптера	IP 65
Степень защиты робота	III
Степень защиты зарядной станции	II
Ширина резки	180 мм
Регулировка высоты резания в диапазоне	20 мм - 60 мм

Скорость	3100 об/мин
Масса	10,2 кг
Год производства	2023

## ДАННЫЕ О ШУМЕ И ВИБРАЦИИ

Уровень звукового давления	$L_{pA} = 56$ дБ (А) $K = 3$ дБ (А)
Измеренный уровень звуковой мощности	$L_{WA} = 67$ дБ (А) $K = 3$ дБ (А)

### Информация о шуме и вибрации

Уровень шума, издаваемого оборудованием, описывается: уровнем звукового давления  $L_{pA}$  и уровнем звуковой мощности  $L_{WA}$  (где К обозначает неопределенность измерений). Вибрации, излучаемые оборудованием, описываются значением виброскорости  $a_h$  (где В - погрешность измерения).

Уровень излучения звукового давления  $L_{pA}$ , уровень звуковой мощности  $L_{WA}$  и значение виброскорости  $a_h$ , указанные в данном руководстве, были измерены в соответствии с EN 62841-1:2015+A11. Указанный уровень вибрации  $a_h$  может быть использован для сравнения оборудования и предварительной оценки воздействия вибрации.

Указанный уровень вибрации является показателем только базового использования устройства. Если устройство используется для других целей или с другими рабочими инструментами, уровень вибрации может измениться. На более высокий уровень вибрации влияет недостаточное или слишком редкое техническое обслуживание устройства. Вышеуказанные причины могут привести к повышенному воздействию вибрации в течение всего рабочего периода.

**Для точной оценки воздействия вибрации необходимо учитывать периоды, когда устройство выключено или когда оно включено, но не используется для работы. При точной оценке всех факторов общее воздействие вибрации может быть значительно ниже.**

Чтобы защитить пользователя от воздействия вибрации, необходимо принять дополнительные меры безопасности, такие как циклическое техническое обслуживание машины и рабочих инструментов, обеспечение надлежащей температуры рук и правильная организация работы.

## ДАННЫЕ О ШУМЕ И ВИБРАЦИИ

### ОХРАНА ОКРУЖАЮЩЕЙ СРЕДЫ



Изделия с электрическим приводом не следует выбрасывать вместе с бытовыми отходами, их следует сдавать на соответствующие предприятия для утилизации. За информацией об утилизации обращайтесь к продавцу изделия или в местные органы власти. Отходы электрического и электронного оборудования содержат экологически инертные вещества. Оборудование, которое не перерабатывается, представляет потенциальный риск для окружающей среды и здоровья людей.

"Группа Топко Спунга с ограниченою odpowiedzialnością" Spółka komandytowa с юридическим адресом в Варшаве, ул. Pograniczna 2/4 (далее: "Группа Торех") сообщает, что все авторские права на содержание данного руководства (далее: "Руководство"), включая, среди прочего, его текст, фотографии, схемы, рисунки, а также его состав, принадлежат исключительно Группе Торех и подлежат правовой охране в соответствии с Законом от 4 февраля 1994 года об авторском праве и смежных правах (Законодательный вестник 2006 г. № 90 Поз. 631, с изменениями). Копирование, обработка, публикация, изменение в коммерческих целях всего Руководства и его отдельных элементов без письменного согласия Группы Торех строго запрещено и может повлечь за собой гражданскую и уголовную ответственность.

## HU FORDÍTÁS (FELHASZNÁLÓ) KÉZIKÖNYV KASZÁLÓ ROBOT 04-621

**FIGYELEM: AZ ELEKTROMOS SZERSZÁMOK HASZNÁLATA ELŐTT KÉRJÜK, OLVASSA EL FIGYELMESEN EZEKET AZ UTASÍTÁSOKAT, ÉS ŐRIZZE MEG AZOKAT A KÉSŐBBI HASZNÁLATRA.**

### KÜLÖNLEGES BIZTONSÁGI SZABÁLYOK

#### BIZTONSÁGI UTASÍTÁSOK A KASZÁLÓROBOTOKHOZ

Biztonság a kaszálórobot gyakorlati használata során

#### AJÁNLÁSOK

Olvassa el figyelmesen az utasításokat. Ismerkedjen meg a vezérlőrendszerrel és a készülék helyes működésével.

Ne engedje, hogy a készüléket gyermekek vagy olyan személyek használják, akik nem olvasták el a használati utasítást. A nemzeti előírások meghatározhatnak egy minimális életkort a kezelő számára.

Ne használja a robotot, ha más emberek, különösen gyerekek vagy állatok vannak a közelben.

Felhívjuk a figyelmet arra, hogy az üzemeltető vagy a felhasználó felelős a balesetekért vagy a más személyeket vagy a környezetet fenyegető veszélyekért.

## ELŐKÉSZÍTÉS

- A kaszálás előtt minden alkalommal ellenőrizze, hogy a robot minden alkatrésze megfelelően működik-e.
- A legjobb eredmény elérése érdekében ajánlott esőmentes időben nyírni. Esőben történő kaszálások a fű a rothoz tapadhat, amely ennek következtében megcsúszhat.
- NE nyírjon rossz időjárási körülmények között, pl. heves esőzés, zivatar vagy hóesés esetén.
- Rendszeresen ellenőrizze a kaszált területet, és távolítsa el a követek, törmeléket, vezetékeket, csontokat és egyéb akadályokat.
- A korlátozott garancia nem terjed ki a gyepen hagyott tárgyak által okozott károkra.
- A károk elkerülése érdekében ne nyírjon a locsolófejek 1 m-es körzetében.

**MEGJEGYZÉS:** A robotot és a locsolóberendezéseket NEM szabad egyidejűleg bekapcsolni.

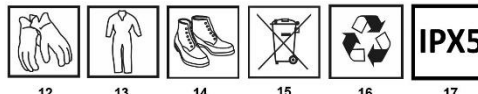
A robotot úgy kell programozni, hogy a locsolóberendezésektől eltérő időpontban fusson.

**SOHA ne engedje, hogy a gyermekek megérintsék a tápegységet, a töltőállomást, különösen az érintkezőket, a lapátokat, az akkumulátortartályt vagy bármely olyan részt, ahol hézagok vannak, mint például a kerekek.**

## USE

- Óvakodjon a forgó pengékétől! NE tegye kezét vagy lábát a forgó pengék alá.
- Vigyázzon a fűnyírás közben a gyepen szétszórott tárgyakra! Amikor a robot be van kapcsolva, tartson biztonságos távolságot.
- Ne hagyja felügyelet nélkül a készüléket, ha a közelben állatok, gyermekek vagy a nyilvánosság tagjai tartózkodnak.
- Tartsa meg a biztonságos pozíciót. Tartsa fenn az egyensúlyt és a stabil pozíciót emelkedőkön. A robot vagy annak periferiáinak működésében közben sétálhat, de nem szabad futnia.
- Ismerje meg az utasításokat arra vonatkozóan, hogy mikor, hol és hogyan kell ellenőrizni a robotot és periferiáit, kábeleit és hosszabbítókábeleit sérülés vagy kopás szempontjából, és javítsa meg a robotot, önmódosítás, javítás nem megengedett - a garancia érvénytelenségéig kockázatával.
- A sérült tápkábel ne csatlakoztassa, illetve ne érintse meg, amíg azt le nem választotta a tápegységről, mert fennáll a feszültség alatt álló alkatrészekkel való érintkezés veszélye.
- A robotot és/vagy a periferiás berendezéseket csak olyan áramkörökhöz csatlakoztassa, amelyeket legfeljebb 30 mA kioldási áramerősségű hibaaáram-megszakító véd.
- Ha a robot rendellenes hangot ad, vagy rendellenes rezgést észlel, vagy riasztást jelez, azonnal nyomja meg a STOP gombot.
- NE** érintse meg a veszélyes mozgó alkatrészeket, mielőtt kikapcsolja a robotot.
- NE** nyúljon a veszélyes alkatrészekhez, amíg azok teljesen meg nem állnak.
- A robot kezelése során mindig viseljen szilárd lábbelit és hosszú nadrágot.
- Áramtalanítás: A robot lezárása előtt.
- A tesztelés, tisztítás vagy karbantartás előtt.

## PIKTOGRAMOK ÉS FIGYELMEZTÉSEK



1. Olvassa el a használati utasítást, tartsa be az abban foglalt figyelmeztetéseket és biztonsági feltételeket!

2. Tisztítás vagy karbantartás előtt válassza le a tápegységről a készüléket.
3. Ne tegye a kezét vagy lábát a vágószerkezet védőburkolata alá.
4. Forgó alkatrészek sérülésveszély
5. Tartson biztonságos távolságot a kaszálórobottól
6. Óvakodjon az eldobott tárgyak okozta sérülések lehetőségétől
7. Véd az esőtől
8. Gyermekektől elzárva tartandó
9. Ne üljön fel a robotra
10. Ujjak elvesztése lehetséges, óvatosan kell eljárni
11. Maximális talajdőlés 14°/25%
12. Védje a kezét munkakeszttyűvel
13. Védőruházatot kell viselni
14. Viseljen védőlábbit
15. Ne dobja ki a háztartási hulladékkal együtt
16. Szelektív hulladékgyűjtés
17. Védelmi fokozat

**FIGYELMEZTETÉS:** Ezt a készüléket 8 év feletti gyermekek, valamint korlátozott fizikai és szellemi képességekkel és nem megfelelő ismeretekkel vagy tapasztalattal rendelkező személyek is használhatják, ha felügyeletet kapnak, vagy megfelelő oktatásban részesülnek a készülék biztonságos használatára vonatkozóan, hogy tisztában legyenek az ezzel járó kockázatokkal. Ezzel a készülékkel gyermekek nem játszhatnak. Gyermekek felügyelet nélkül nem tisztíthatják és nem végezhetnek karbantartási munkálatokat a készüléken.

#### A GRAFIKAI ELEMELÉIRÁSA

Az alábbi számozás a készülék alkatrészeire utal. A jelen kézikönyv grafikus oldalain látható.

Megnevezés A. ábra	Leírás
1	Vészleállítás
2	Kaszálási magasság állító
3	A fűnyíró vezérlőpanelje
4	Kaszálógépkapcsoló
5	Hajtott kerekek
6	Vágó pengék
7	Vágószerkezet dob
8	Forgatható kerekek
9	Hordozó fogantyú
10	Töltőcsatlakozók
11	Az elemtartó fedele
Megnevezés B. ábra	Leírás
1	Dokkolóállomás vezérlőpanel
2	Lyukak a dokkolóállomás rögzítéséhez
3	Töltőcsatlakozók
4	Dokkoló állomás
5	Dokkolóállomás fedele
6	Csatlakozók a tápkábelhez a munkaterület jelölésére
7	Kábelylítlások a munkaterület és a tápellátás jelölésére
8	Dokkolóállomás hálózati aljzat
9	Jelölés a helyes kábelvezetéshez
Megnevezés D. ábra	Leírás
1	Töltési állapotjelző lámpa
2	Jelzési hiba jelző
3	Korlátozó kábel jelző
4	Üzemóra / hibajzenet, fények 1-4
5	Bekapcsológomb
6	Switch
7	Dokkoló gomb
8	Megerősítés* gomb
Megnevezés H. ábra	Leírás
1	Csavarok
2	Akkumulátorrekesz fedél szállítási fogantyúval
3	Elemtartó rekesz
4	Akkumulátor aljzat a kamrafedelelen
5	Újratölthető akkumulátor (nem tartozék)
Megnevezés I. ábra	Leírás
1	Gyep
2	Fal / fal

3	Dokkoló állomás
4	Az állomás távolsága a faltól
5	A kaszálási területet határoló vonal kezdeti szakasza
6	A szakasz hossza
Megnevezés J. ábra	Leírás
1a	Kábel a kezdődő kaszálási terület korlátozására
1b	A kaszálási területet korlátozó kábel Vége
2	Tápkábel
3	Dokkoló állomás

\* A grafika és a tényleges termék között eltérések lehetnek.

#### FELKÉSZÜLÉS A MUNKÁRA

##### AKKUMULÁTOR TELEPÍTÉSE

- Fordítsa meg a kaszálórobotot úgy, hogy hozzáférjen a robot aljához.
- **Az A4 ábra szerinti** kapcsolót és az **A9 ábra szerinti** szállítási fogantyút helyen van a **H2 ábra szerinti** elemtartó fedele, amelyet a **H1 ábra** szerinti nyíljal jelölt 4 csavarral rögzítünk.
- Ezután csavarja ki a nyílakkal jelölt csavarokat.
- Óvatosan távolítsa el a rekesz fedelét (**H2 ábra**), nehogy eltörje vagy levállassza a kapcsoló vezetékeit (**A4 ábra**) (ez az elemtartó fedeléhez van rögzítve).
- Ezután fordítsa meg a fedelet, az akkumulátor aljzatát a fedelet alján rögzíti a **H4 ábra**.
- **Az ENERGY+** sorozatból származó akkumulátort helyezzen be az aljzatba.
- Fordítsa meg a fedelet az akkumulátorral együtt, és helyezze be a **H3 ábra szerinti rekeszbe**.
- Húzza meg a fedelet rögzítő csavarokat. Fordítsa meg a robotot alulról lefelé, a készülék készen áll.

#### A KASZÁLÓROBOT MUNKAKÖRNYEZETE

Győződjön meg arról, hogy a robot telephelyén a következő feltételek teljesülnek:

- A fű magassága nem haladja meg a 60 mm-t.
- **MEGJEGYZÉS:** Ha a fű 60 mm-nél magasabb, először kézi fűnyíróval vágja le a fűvet.
- Nincsenek kövek, fadarabok, vezetékek, feszültség alatt álló kábelek vagy egyéb idegen tárgyak.
- A kaszálási terület sík és egyenletes, árkoktól és árkoktól mentes, és a lejtés kisebb, mint 25% (14°) **C1 ábra**.
- A telepítéshez a következő szerszámokra van szükség:
- Gumikalapács (a csapok földbe veréséhez, amikor lefektetik a rögzítőkábel)
- A készlet tartalmazza a hatlapos kulcsot (a töltőállomás rögzítéséhez).
- Fogó (a munkaterületet határoló kábel elvágásához)

#### 1.BASE ÁLLOMÁS TELEPÍTÉSE

Válasszon megfelelő helyszínt

A töltőállomást a következő helyen kell elhelyezni: **C3. ábra:**

- A gyepp viszonylag sík és egyenletes része.
- Közel a gyepp széléhez.
- Egy fali aljzat közelében.
- Helyezze a 10 m-es hosszabbító kábelt és a tápegységet árnyékos, hűvös és száraz helyre.
- A töltőállomás legalább 2 m-es körzetében nem lehetnek akadályok.
- A töltőállomást száraz és védett helyen ajánlott elhelyezni.
- A tápegységnek 30 cm-rel a talajszint felett kell lennie.

#### 2.TÖLTŐÁLLOMÁS RÖGZÍTÉS

Rögzítse a töltőállomást a talajhoz 6 rögzítőcsavarral (**G1**) (**G6-os** hatlapos kulcs segítségével).

**MEGJEGYZÉS: NE** álljon rá a töltőállomás lemezére, és ne járjon rajta.  
**MEGJEGYZÉS: NE** készítsen új lyukakat a töltőállomás lemezén. Az állomást a meglévő lyukak segítségével kell a talajhoz csavarozni.

#### 3.A VISSZATARTÓ KÁBEL FEKETÉSE

A határolóhuzal a munkaterület kijelölésére és a robot visszavezetésére szolgál a töltőállomásra.

**MEGJEGYZÉS:** Ha a szomszédja is használ kaszálórobotot, tartson legalább 1 m távolságot a két robot megállító drójtjai között.

#### A SZIGETELŐVONAL TERVEZÉSE

A határvonal lefektetése előtt sétáljon végig a kijelölt határ mentén, és távolítsa el minden felesleges tárgyat, például köveket.

**MEGJEGYZÉS:** A visszatartó kábel hossza nem haladhatja meg a 200 métert.

**FIGYELEM!** A robot nem futhat kavcsón vagy hasonló anyagokon, amelyek károsíthatják a pengéket.

### A RÖGZÍTŐKÁBEL FEKTETÉSE C. ÁBRA

Kövesse az alábbi utasításokat a visszatartó kábel lefektetéséhez a munkaterület és az akadályok körül. Használja a készlethez mellékelt mérőszalagot a visszatartó kábel helyes fektetéséhez.

**FIGYELMEZTETÉS:** A rögzítőkábel nagyon alacsony feszültségű, és biztonságos az emberek és a háziállatok számára.

**MEGJEGYZÉS:** Kezdje a **töltőállomás** hátulján lévő "-" csatlakozóval, **ábra. B6** húzza az **állomás alá** (és hagyjon 10 cm ráhagyást), majd fedtesse a kábelt az óramutató járásával ellentétes irányban a gyepek köré, és a töltőállomás hátulján lévő "+" csatlakozóhoz végződjön (hagyjon 10 cm ráhagyást). Ügyeljen arra, hogy a kábel a "+" és a "-" csatlakozóknál fémérintkezzen **ábra B6** ne felejtse el levágni a felesleges visszatartó vezetékét.

- Hagyjon legalább 2 m üres helyet a megállított vezeték és a töltőállomás között. Az ebben a szakaszban lévő kábelt arra használják, hogy a robotot a dokkolóállomáshoz vezessék.
- Tartson 30 cm távolságot az ütközőhuzal és a gypszegegély között **C2 ábra; C3 ábra**.
- Rögzítse a megállított huzalt a földhöz a készletben található csapoknak, **ábra. G5**. Az ütközőhuzalnak egyenesnek és kissé feszesnek kell lennie. A csapokat 1 méterenként kell elhelyezni (ez a gyepek alakjától függően változtatható), **ábra. C4**. A kábelt ne ássa 2 cm-nél mélyebbre, hogy ne gyengítse a jelet.
- A kábelt úgy fektesse le, hogy a szögök 90°-nál nagyobbak legyenek, **ábra. C5**. A határoló kábel ezeken a pontokon lágy ívekben fektesse le, ami nagyban megkönnyíti a robot számára a mozgást a kaszálóold területen.
- Ha a gyepek virággyások, tavacsok vagy fák vannak, vegye körbe ezeket a **C4 ábra szerinti** határoló drót hurkokkal.
- Tartsa fenn a min. A rögzítőkábel és az akadályok szélei között 30 cm távolságot tartson.

**FIGYELEM:** A hurokba való be- és kihaladások a rögzítőkábel nem keresztezhető egymást, **ábra C4**.

- Hagyjon szűk helyet a fűnyíró munkaterületén. Ügyeljen arra, hogy a pázhuszonk futó határoló vezeték közötti távolság nagyobb legyen, mint 1 m.

**MEGJEGYZÉS:** Győződjön meg róla, hogy a dokkolóállomás a kaszálóterületet jelölő hurokban van. (kívül-beül / belül-kívül) **B2 ábra**

### 4. TÖLTŐÁLLOMÁSOK TELEPÍTÉSE

Csatlakoztassa a tápegységet

- Helyezze a hálózati csatlakozót egy 110-240 V-os falijalzatba.
- Ellenőrizze a töltőállomáson lévő LED-lámpák állapotát, **ábra. B1**:
- Folyamatos zöld fény: a kapcsolat létrejött (a robot nem töltődik vagy teljesen feltöltődött).
- Időszakos zöld fény: a robot töltődik.
- Időszakos piros fény: a leggyakoribb hiba a "korlátozó kábel szétkapcsolása".
- Kialudt lámpa: a leggyakoribb hiba a "Nincs 100-240 V-os tápellátás" vagy "Nincs kapcsolat az áramforráshoz".

### MŰKÖDÉS / BEÁLLÍTÁSOK

#### A kaszálórobot kezdeti beindítása

- A robot első indításakor helyezze a készüléket a dokkolóállomásra úgy, hogy a töltőcsatlakozók az állomáson **fig. B3** ne érintkezzenek a kaszálórobot töltőcsatlakozóival, **ábra. A10**.
- Amikor a kaszálórobotot először indítja el a telefonos alkalmazásból, firmware-frissítés kell végrehajtani. A végrehajtás módját az alábbiakban a szoftverfrissítésnél ismertetjük.
- MEGJEGYZÉS:** Az első kapcsolat során a telefonnak és a robotnak a Wi-fi hálózathoz hatótávolságon belül kell lennie.

#### FIRMWARE-FRISZÍTÉS A ROBOT HASZNÁLATA ELŐTT.

##### A frissítést a következőképpen kell elvégezni.

- Helyezze a robotot a hurokba, de a töltőállomáson kívülre.
- Kapcsolja az **A4. ábra szerinti** kapcsolót az 1. állásba.
- Nyomja meg és tartsa lenyomva a kapcsolót **D5 ábra**
- Indítsa el az alkalmazást, szkenelje be a **QR-kódot**.
- Csatlakoztassa az alkalmazást a robothoz
- A képernyő jobb felső sarkában lévő ikon megnyomásával bővítsé a szoftverbeállításokat.
- Válassza ki a lehetőséget: Firmware frissítés.
8. Ezután kövesse a képernyőn megjelenő utasításokat.

#### A szoftver telepítése után a készülék készen áll a működésre.

### MEGJEGYZÉS!

- A kijelzőn látható, hogy a robot Wi-fi vagy Bluetooth hatótávolságon belül van-e.
- A hálózathoz való csatlakozást az adott kapcsolattípus villogó ikonja jelzi. A csatlakozást követően az ikon nem villog tovább.
- A robot csak egy telefontal párosítható.
- Ha egy másik (ugyanolyan kaszálórobotot) kell csatlakoztatni, az első el kell távolítani az alkalmazásból. Az iOS alkalmazásban a Bluetooth beállítások közül is.

### KASZÁLÁSI MAGASSÁG BEÁLLÍTÁSA:

- Az első fűnyírást előtt állítsa be a vágási magasságot 60 mm-re, majd állítsa át a kívánt magasságra, amikor a teljes gyepek viszonylag sík.
  - A vágási magasság növeléséhez fordítsa el az **A2 ábrán látható** gombot az óramutató járásával megegyező irányba.
  - A vágási magasság csökkentéséhez fordítsa az **A2 ábra** gombot balra.
  - A vágási magasság 20 mm (MIN) és 60 mm (MAX) között állítható.
- MEGJEGYZÉS:** A fűnyíródob hajtómotorja **A7 ábra A7** kb. 10 másodperccel az alaplól való kilépés után bekapcsol, és megkezd a működést.

### POWER ON/OFF

1. Állítsa az **A4 ábra szerinti** kapcsolót "O" állásba a tápellátás kikapcsolásához.

2. A bekapcsoláshoz állítsa az **A4 ábra szerinti** kapcsolót "I" állásba.

### A ROBOT AKTIVÁLÁSA ÉS A MUNKAI DÖ PROGRMOZÁSA MANUÁLIS ÜZEMMÓDBAN

1. A robot indításához nyomja meg és tartsa lenyomva a bekapcsológombot, **ábra D5**. Megjegyzés: ne rázza a robotot indítás közben, hogy elkerülje az indítási hibát. Ha a robot nem indul megfelelően (minden lámpa folyamatosan világít), indítsa újra a robotot.

2. Adja meg a jelszót a **D6 gomb kétszeri**, majd a **D7 gomb kétszeri** és a **D8 gomb** egyszeri megnyomásával (gyárilag beprogramozott jelszó).

3. programozza be az üzemidőt (beleértve a kaszálási időt és a töltési időt):

- Nyomja meg az **ábra** gombot. **D6** az üzemidő beállításához. Egy lámpa 2 órát jelent, a maximális üzemidő 8 óra, 4 lámpa pedig 4 órát, **ábra. D4** világít. Nyomja meg az **ábra** gombot. **D8 gombot** a megerősítéshez és a robot elindításához.

**MEGJEGYZÉS:** A működési idő beállításai után a robot megjegyzi a beállításokat, és minden nap a beprogramozott időpontban kezdi meg a kaszálást. A kaszálási idő a megadott beállításoknak megfelelően lesz.

- A robot 2 órától 8 óráig tartó programozott üzemidő a fűnyírási idő, beleértve a töltési időt is.
- A működési és töltési idő a használt akkumulátortól függően változik. Ha meg akarja változtatni az üzemidőt, kövesse újra a 2-3. lépést.

### IDŐPROGRAMOZÁS AUTOMATIKUS ÜZEMMÓDBAN, 7 NAPOS ÜTEMEZÉS, AZ ALKALMAZÁS BEÁLLÍTÁSAIN KERESZTÜL ÉRHETŐ EL.

- Vészleállás után a robotot először a fenti 2. lépés szerint kell feloldani. Miután a robotot feloldottuk, a gombok megnyomásával visszatérhetünk az állomásra: **ábra. D7**, majd erősítsük meg az **ábra. D8 jelzéssel**, hogy a fűnyíró visszahelyezzük a töltőállomásra.
- A vészleállító STOP gomb megnyomása törli a kézi és az automatikus üzemmód munkamenetét az alkalmazásból, ha az így indult. Ahhoz, hogy a robot a vészleállás után ismét működőképes legyen, helyezze vissza a töltőállomásra, és állítsa be újra a kézi üzemmódú menetrendet. Az automatikus üzemidő-beosztáshoz végezze el ugyanezt a műveletet az alkalmazás üzemidő-beosztásában, és erősítse meg annak beállításait.
- MEGJEGYZÉS:** Az automatikus ütemezésben beprogramozott indítási idő nem tekinthető nagyon pontosnak. A készülék akár néhány perccel a beállított idő után is elindulhat.
- A kézi üzemmód aktiválása törli az alkalmazásban beprogramozott menetrendet, és fordítva.
- Kézi üzemmódban a szegélyezés néhány kaszálási ciklusonként automatikusan történik. Ez a munkaterület határoló kábel melletti fűnyírásból áll. FIGYELEM: Ügyelnie kell a kábel megfelelő rögzítésére, hogy az ne legyen kitéve véletlen vágásnak.
- A kaszálórobot visszatér a dokkolóállomásra, amint a készülék észleli az esőzés kezdetét.
- Ha a robot munka közben akadályba ütközik, lepattn róla, és folytatja a munkát.

## TÖLTÉSI ÁLLAPOTJELZŐ LÁMPA A TÖLTŐÁLLOMÁSON:

Folyamatos zöld fény - az akkumulátor teljesen feltöltött.  
Időszakos zöld fény - töltés.

## A TÖLTŐÁLLOMÁSON KÍVÜL:

Folyamatos zöld fény - akkumulátor >=20%  
Időszakos zöld fény - akkumulátor <20%

**FIGYELEM!** A robot automatikusan leáll és visszatér a töltőállomásra, ha az akkumulátor töltöttségi szintje 20% alá csökken.

## HIBAFÉNY:

Folyamatos zöld fény - a rendszert frissíteni kell. A frissítés elvégzésehez csatlakozzon az alkalmazáshoz.

Időszakos zöld fény - rendszerfrissítés folyamatban.

Időszakos piros fény - 1-5. hibajelzés, indítsa újra a robotot.

Folyamatos piros fény - hibajelzés 6-12, a törléshez nyomja meg a "STOP" vagy az "OK" gombot.

## VÉGKÁBEL JELZŐFÉNYE:

Folyamatos zöld fény - a jelzés helyes

Folyamatos piros fény - nincs jelzés

## Vezérlők D4. ábra:

Szakadozó fény - robot blokkolva.

Folyamatos fény - robot feloldva.

Az 1. lámpa zöld színnel világít: 2 óra üzemidő.

Az 1-es és 2-es lámpa zöld színnel világít: 4 óra üzemidő.

Az 1-es, 2-es és 3-as lámpa zöld színnel világít: 6 óra üzemidő.

Az 1, 2, 3 és 4 lámpa zöld színnel világít: 8 óra üzemidő.

## A KASZÁLÓ ROBOT VEZÉRLÉSÉRE SZOLGÁLÓ SZOFTVER

IOS letöltés:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Android letöltés:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

A program utasításai letölthetők a következő weboldalról:

<https://bit.ly/3QB6Gm>

## A ROBOT VÉSZLEÁLLÍTÁSA

A robot leállításhoz nyomja meg a "STOP" gombot (A1 ábra), a robot kikapcsolásához tartsa lenyomva a bekapcsológombot.

## A ROBOT MOZGATÁSA

A robot alatt egy A10-es alakú emelőfogantyú található a könnyű egykezes működtetés érdekében.

## KARBANTARTÁS ÉS TÁROLÁS

- Tisztítás és karbantartás előtt mindig kapcsolja ki a robotot.
- A töltőállomás tisztítása és karbantartása előtt húzza ki a tápegységet.
- A pengék cseréjekor és a robot aljának tisztításakor mindig viseljen vastag védőkesztyűt.
- Rendszeresen ellenőrizze a csavarok és anyák feszességét. A sérült alkatrészeket biztonsági okokból meg kell javítani vagy ki kell cserélni.
- Rendszeresen ellenőrizze, hogy a pengék szabadon forognak-e.

**MEGJEGYZÉS:** Amikor a robotot fejfel lefelé fordítja, helyezze azt egy gyepre vagy puha felületre, hogy ne sérüljön meg vagy karcolja meg a burkolatot.

## TISZTÍTÁS

**FIGYELEM!** A tisztítás megkezdése előtt kapcsolja ki a készüléket az A4 ábrán látható kapcsolóval.

- Mossa le a robot elülső részét alacsony nyomású tisztítószerezrel és puha kefével vagy ronggyal.
- Kemény kefével távolítsa el a fűnyesedéket és a törmelékét a pengékről, kerekekről és a robot alján lévő egyéb alkatrészekről.
- Rendszeresen ellenőrizze, hogy a kerek nem tartalmaznak-e sarat vagy fűnyesedéket, és kefével tisztítsa meg őket.

**MEGJEGYZÉS:** A termelékenység csökkenésének elkerülése érdekében rendszeresen távolítsa el a növényi törmelékét a robot aljáról.

## PENGECSERE

**FIGYELEM!** Először kapcsolja ki a főkapcsolót, és vegyen fel védőkesztyűt.

**FIGYELEM!** Csak a gyártó által jóváhagyott, jelzett eredeti pengéket használja.

- Mindhárom lapátot és csavarjait egy cserével kell kicserélni A6 ábra.
- A csavarokat csavarhúzóval kell kicsavarni és meghúzni.
- Ellenőrizze, hogy az új lapátok szabadon forognak-e.

## PROBLÉMAMEGOLDÁS

Az alábbi táblázat útmutatást nyújt a problémák diagnosztizálásához.

Ha lehetséges, javítsa meg a készüléket saját maga. Ha nem tudja megoldani a problémát, forduljon hivatalos kereskedőhöz vagy szervizközpontozhoz.

## FIGYELEM! Védőintézkedéseket kell tenni.

Probléma	Lehetséges okok	Megoldások
Piros fény villog a töltőállomáson	A visszatartó kábel megszakadása	Keresse meg a hibás kábelszakaszt és javítsd meg
A robot nehezen dokkol a töltőállomáshoz	A töltőállomás nincs megfelelően telepítve	Lásd a "Felkészülés a munkára" című részt.
	A rögzítőkábel nincs megfelelően elhelyezve	
Nincs jel a visszatartó kábelről	Nincs tápegység	Ellenőrizze az áramforrást
	A korlátozó kábelt fordítva csatlakoztatták	A "+" és "-" csatlakozók felcserélése
	A töltőállomáshoz nem csatlakoztatott korlátozó kábel	Ellenőrizze, hogy a rögzítőkábel megfelelően töltőállomáshoz csatlakoztatva
	A rögzítőkábel megszakadása	Ellenőrizze végig az egészet, hogy a kábel nem szakadt el
	Korlátozó drót keresztezi a hurokba vezető és onnan induló utat	Ellenőrizze, hogy a rögzítőkábel megfelelően van-e felszerelve.
A robot átlépi a határt	A korlátozó kábelt fordítva csatlakoztatták	A "+" és "-" csatlakozók felcserélése
A robot rezeg vagy szokatlan hangokat ad ki	Sérült vagy hiányzó penge	A penge rögzítőcsavarjainak ellenőrzése és javítása
	A pengétárcsa meglazult	
	Cserélje ki a pengét	

Hibakód	Leírás	Megoldás
E01 ábra. F1	Inicializálási hiba - gíroszkópos érzékelő	Helyezze a robotot sík felületre, és indítsa újra.
E02 ábra. F2	Emelésérzékelő vagy ütközésérzékelő hibája	Allítsa be az ütközőrudat és a torziós kereket a fűnyíró elülső részen, ellenőrizze, hogy nem rögzültek-e; helyezze a robotot sík felületre, és indítsa újra.
E03 ábra. F3	Vágómotor inicializálási hiba	Helyezze a robotot sík felületre, és indítsa újra. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon az értékesítés utáni szervizhez.
E04 F4 ábra	Tápegység csatlakozási hiba	
E05 ábra. F5	Helytelen vágómotor fordulatszám	
E06 F6 ábra	Döntés figyelmeztetés	Helyezze a robotot egy sík felületre. Nyomja meg a STOP vagy az OK gombot a riasztás törléséhez.
E07 F7 ábra	Lift figyelmeztetés	Helyezze a robotot egy sík felületre. Nyomja meg a STOP vagy az OK gombot a riasztás törléséhez.
E08 fig. F8	ADC csatorna hiba	Helyezze a robotot sík felületre, és indítsa újra. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon az értékesítés utáni szervizhez.

<b>E09 ábra. F9</b>	Hibás jel	Lásd a fenti táblázatban: probléma - nincs jel a stop vezetékről. Egyenként ellenőrizze az összes pontot, majd helyezze a robotot sík felületre. Nyomja meg a STOP vagy az OK gombot a riasztás törléséhez. Indítsa újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon az értékesítés utáni szervizhez.
<b>E10 ábra. F10</b>	Robot dzsem	Helyezze a robotot egy sík felületre. Nyomja meg a STOP vagy az OK gombot a riasztás törléséhez. Indítsa újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon az értékesítés utáni szervizhez.
<b>E011 F11 ábra</b>	A bal oldali görgőmotor helytelen fordulatszámra	Indítsa újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon az értékesítés utáni szervizhez.
<b>E012 ábra. F12</b>	Helytelen sebesség jobbra járó motor	

#### KÉSZLET TARTALMA:

- Kaszáló robot 1db.
- Dokkoló és töltőállomás 1db.
- Tápegység és hosszabbító kábel 1db.
- Kábel a munkavégzés elhatárolására terület100m
- Kábelrögzítő csapok 100db.
- Dokkolóállomás rögzítő csapok 6db.
- Vágó pengék 3db.
- Kábelcsatlakozók 2db.
- Hatszögletű csavarkulcs 1db.

#### TECHNIKAI ADATOK

Kaszáló robot 04-621	
Paraméter	Érték
Tápfeszültség	18 V DC
A vágómotor maximális névleges teljesítménye:	50 W
Az ónjáró motor maximális névleges teljesítménye:	20 W
A töltőállomás IP védelmi foka	IPX4
A robot IP védelmi foka	IPX5
A töltőadapter IP védelmi foka	IP 65
A robot védelmi osztálya	III
A töltőállomás védelmi osztálya	II
Vágási szélesség	180 mm
Vágási magasság beállítása a következő tartományban	20 mm - 60 mm
Sebesség	3100 fordulat/perc
Tömeg	10,2 kg
A gyártás éve	2023

#### ZAJ- ÉS REZGÉSI ADATOK

Hangnyomásszint	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Mérhető hangteljesítményszint	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

#### A zajjal és rezgéssel kapcsolatos információk

A berendezés zajkibocsátási szintjét a következőkkel írják le: a kibocsátott hangnyomásszint  $L_{pA}$  és a hangteljesítményszint  $L_{WA}$  (ahol K a mérési bizonytalanságot jelöli). A berendezés által kibocsátott rezgéseket az rezgésgyorsulás értéke írja le (ahol K a mérési bizonytalanságot jelöli).

Az ebben a kézikönyvben megadott  $L_{pA}$  hangnyomás-kibocsátási szintet, az  $L_{WA}$  hangteljesítményszintet és az  $a_h$  rezgésgyorsulási értéket az EN 62841-1:2015+A11 szabvány szerint mértük. A megadott  $a_h$  rezgésszintet a használható a berendezések összehasonlításához és a rezgésexpoziáció előzetes értékeléséhez.

A megadott rezgésszint csak a készülék alapvető használatára jellemző. Ha a készüléket más alkalmazásokhoz vagy más munkaeszközökkel együtt használják, a rezgésszint változhat. A magasabb rezgésszintet befolyásolja az egység elegenden vagy túl ritkán végzett karbantartása. A fent említett okok a teljes munkaidő alatt megnövekedett rezgésintézettség eredményezhetnek.

A vibrációs expoziáció pontos becsüléséhez figyelembe kell venni azokat az időszakokat, amikor a készülék ki van kapcsolva, vagy

amikor be van kapcsolva, de nem használják munkára. Ha minden tényezőt pontosan becsülünk, a teljes rezgésexpoziáció jelentősen alacsonyabb lehet.

A vibráció hatásaitól való védelem érdekében további biztonsági intézkedéseket kell bevezetni, mint például a gép és a munkaeszközök ciklikus karbantartása, a megfelelő kézhőmérséklet biztosítása és a megfelelő munkaszervezés.

#### ZAJ- ÉS REZGÉSI ADATOK

##### KÖRNYEZETVÉDELEM



Az elektromos meghajtású termékeket nem szabad a háztartási hulladékkal együtt ártalmatlanítani, hanem megfelelő létesítményekben kell vinni ártalmatlanításra. Az ártalmatlanítással kapcsolatos információkért forduljon a termék kereskedőjéhez vagy a helyi hatóságokhoz. Az elektromos és elektronikus berendezések hulladékaik környezetvédelmi szempontból inert anyagokat tartalmaznak. Az újrahasznosításra nem kerülő berendezések potenciális kockázatot jelentenek a környezetre és az emberi egészségre.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa, székhelye Varsó, ul. Pograniczna 2/4 (a továbbiakban: "Grupa Topex") tájékoztat, hogy a jelen kézikönyv (a továbbiakban: "kézikönyv") tartalmának valamennyi szerzői joga, beleértve többek között. A kézikönyv szövege, fényképei, ábrái, rajzai, valamint a kézikönyv összetétele kizárólag a Grupa Topex tulajdonát képezi, és a szerzői és szomszédos jogokról szóló, 1994. február 4-i törvény (a 2006. évi 9. sz. Poz. 631. sz. törvényki, módosított változat) értelmében jogi védelem alatt állnak. A kézikönyv egészének és egyes elemeinek másolása, feldolgozása, közzététele, kereskedelmi célú módosítása a Grupa Topex írásban kifejezett hozzájárulása nélkül szigorúan tilos, és polgári és büntetőjogi felelősségre vonást vonhat maga után.

#### EK-megfelelőségi nyilatkozat

**Gyártó:** Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Termék:** E+ irányító robot

**Modell:** 04-621

**Kereskedelmi név:** NEO TOOLS

**Sorozatszám:** 00001 + 99999

Ezt a megfelelési nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelőssége mellett adjuk ki.

A fent leírt termék megfelel a következő dokumentumoknak:

**Gépekről szóló 2006/42/EK irányelv**

**RED irányelv 2014/53/EU**

**A 2015/863/EU irányelvvel módosított 2011/65/EU RoHS irányelv**

És megfelel a szabványok követelményeinek:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ez a nyilatkozat csak a forgalomba hozott gépre vonatkozik, és nem terjed ki az alkatrészekre.

a végfelhasználó által hozzáadott vagy általa utólagosan elvégzett.

A műszaki dokumentáció elkészítésére jogosult, az EU-ban illetőséggel rendelkező személy neve és címe:

Aláírva a következők nevében:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna ulca

02-285 Varsó

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP minőségügyi tisztviselő

Varsó, 2023-09-11

#### EU-megfelelőségi nyilatkozat

**Gyártó:** Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Termék:** Töltőállomás

**Modell:** K145455

**Kereskedelmi név:** NEO TOOLS

**Sorozatszám:** 00001 + 99999

Ezt a megfelelési nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelőssége mellett adjuk ki.

A fent leírt termék megfelel a következő dokumentumoknak:

**RED irányelv 2014/53/EU**

**A 2015/863/EU irányelvvel módosított 2011/65/EU RoHS irányelv**

És megfelel a szabványok követelményeinek:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2.2; EN 50663:2017**



Ez a nyilatkozat kizárólag a gépre vonatkozik, abban az állapotban, amelyben azt a rendszerbe bevitték.

marketing, és nem tartalmazza a végfelhasználó által hozzáadott alkatrészeket vagy későbbi tevékenységei.

Az uniós illetőségű személy neve és címe, aki jogosult műszaki dokumentáció elkészítésére:

Aláírva a következők nevében:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna ulca

02-285 Varsó

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP minőségügyi tisztviselő

Varsó, 2023-11-09

RO  
MANUAL DE TRADUCERE (UTILIZATOR)  
ROBOT DE COSIT 04-621

**ATENȚIE: ÎNAINTE DE A UTILIZA UNELTELE ELECTRICE, CITIȚI CU ATENȚIE ACESTE INSTRUCȚIUNI ȘI PĂSTRAȚI-LE PENTRU CONSULTARE ULTERIOARĂ.**

**REGULI SPECIFICE DE SIGURANȚĂ**

**INSTRUCȚIUNI DE SIGURANȚĂ PENTRU ROBOTII DE COSIT**

Siguranța în utilizarea practică a robotului de cosit

**RECOMANDĂRI**

Citiți cu atenție instrucțiunile. Familiarizați-vă cu sistemele de control și cu funcționarea corectă a unității.

Nu permiteți ca aparatul să fie utilizat de copii sau de persoane care nu au citit instrucțiunile de utilizare. Reglementările naționale pot indica o vârstă minimă pentru operator.

Nu utilizați robotul atunci când există alte persoane în jur, în special copii sau animale.

Vă rugăm să rețineți că operatorul sau utilizatorul este responsabil pentru accidente sau pericolele pentru alte persoane sau mediu.

**PREGĂTIRE**

- Înainte de cosit, verificați de fiecare dată dacă toate componentele robotului funcționează corect.
- Pentru cele mai bune rezultate, este recomandat să tundeți pe vreme fără ploaie. Atunci când tundeți pe timp de ploaie, iarba se poate lipi de robot, care poate aluneca ca rezultat.
- NU tundeți în condiții meteorologice nefavorabile, de exemplu, în timpul ploii abundente, furtunilor sau căderilor de zăpadă.
- Verificați periodic zona cosită și îndepărtați orice pietre, resturi, fire, oase și alte obstacole. Garanția limitată nu acoperă daunele cauzate de obiectele lăsate pe gazon.
- Pentru a evita deteriorarea, nu tundeți la mai puțin de 1 m de capetele aspersoarelor.

**NOTĂ:** Robotul și aspersoarele NU trebuie să fie pornite în același timp. Robotul trebuie să fie programat să funcționeze la o oră diferită de cea a aspersoarelor.

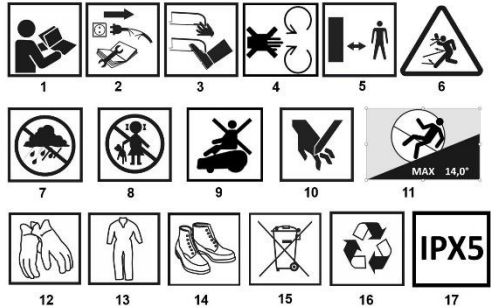
**Nu permiteți NICIODATĂ** copiilor să atingă sursa de alimentare, stația de încărcare, în special contactele, lamelele, compartimentul bateriei sau orice părți unde există spații libere, cum ar fi roțile.

**UTILIZARE**

- Feriți-vă de lamele rotative! NU vă puneți mâinile sau picioarele sub lamele rotative.
- Aveți grijă la obiectele împrăștiate pe gazon în timpul cositului! Când robotul este pornit, păstrați o distanță de siguranță.
- Nu lăsați aparatul nesupravegheat dacă se știe că în apropiere se află animale, copii sau persoane publice.
- Mențineți o poziție sigură. Mențineți echilibrul și o poziție stabilă pe pante. În timp ce operați robotul sau perifericele acestuia, puteți merge, dar nu trebuie să alergați.
- Familiarizați-vă cu instrucțiunile privind când, unde și cum să verificați robotul și perifericele sale, cablurile și prelungitoarele pentru deteriorare sau uzură și să reparați robotul, auto-modificarea, repararea nu este permisă - cu riscul de a anula garanția.
- Nu conectați sau atingeți un cablu de alimentare deteriorat până când acesta nu a fost deconectat de la sursa de alimentare, din cauza riscului de contact cu componente sub tensiune.

- Conectați robotul și/sau echipamentul periferic numai la circuite de alimentare protejate de un întrerupător de curent rezidual cu un curent de declanșare de cel mult 30 mA.
- Dacă robotul scoate un sunet anormal sau se observă o vibrație anormală sau semnalează o alarmă, apăsați imediat butonul STOP.
- NU** atingeți părțile mobile periculoase înainte de a opri alimentarea robotului.
- NU** atingeți părțile periculoase până când acestea nu s-au oprit complet.
- Purtați întotdeauna încălțăminte rezistentă și pantaloni lungi atunci când maneveți robotul.
- Întrerupeți alimentarea: înainte de a bloca robotul.
- Înainte de testare, curățare sau întreținere.

**PICTOGRAME ȘI AVERTISMENTE**



- Citiți instrucțiunile de utilizare, respectați avertismentele și condițiile de siguranță conținute în acestea!
- Deconectați de la sursa de alimentare înainte de curățare sau întreținere
- Nu vă puneți mâinile sau picioarele sub protecția mecanismului de tăiere
- Părți rotative posibilitate de rănire
- Păstrați o distanță de siguranță față de robotul de cosit
- Atenție la posibilitatea de rănire din cauza obiectelor aruncate
- Protect de ploaie
- Păstrați la îndemână copiii
- Nu vă urcați pe robot
- Possibilă pierdere a degetelor, folosiți cu prudență
- Inclinare maximă la sol 14°/25%
- Protejați mâinile cu mănuși de lucru
- Îmbrăcămintea de protecție trebuie să fie purtată
- Purtați încălțăminte de protecție
- Nu eliminați împreună cu deșeurile menajere
- Colectarea selectivă a deșeurilor
- Gradul de protecție

**ATENȚIE: Acest aparat poate fi utilizat de copii cu vârsta de peste 8 ani și de persoane cu abilități fizice și mentale limitate și cunoștințe sau experiență insuficiente, dacă sunt supravegheați sau instruiți în mod corespunzător cu privire la utilizarea în siguranță a aparatului, astfel încât să fie conștienți de riscurile implicate. Copiii nu trebuie să se joace cu acest aparat. Copiii nu trebuie să curețe sau să efectueze lucrări de întreținere la aparat fără supraveghere.**

**DESCRIEREA ELEMENTELOR GRAFICE**

Numerotarea de mai jos se referă la componentele dispozitivului prezentate pe paginile grafice ale acestui manual.

Desemnare Fig. A	Descriere
1	Opre de urgență
2	Dispozitiv de reglare a înălțimii de cosit
3	Panou de control al căștoarei
4	Comutator de cositor
5	Roti motoare
6	Lame de tăiere
7	Tambur mecanism de tăiere
8	Roti pivotante
9	Mâner de transport
10	Conectori de încărcare
11	Capacul compartimentului bateriei

Desemnare Fig. B	Descriere
1	Panou de control al stației de andocare
2	Orificii pentru fixarea stației de andocare
3	Conectori de încărcare
4	Stație de andocare
5	Capacul stației de andocare
6	Conectori pentru cablul de alimentare pentru a marca zona de lucru
7	Găuri pentru cabluri pentru marcarea zonei de lucru și a sursei de alimentare
8	Priză de alimentare pentru stația de andocare
9	Marcaj pentru rutarea corectă a cablurilor
Desemnare Fig. D	Descriere
1	Indicator luminos al stării de încărcare
2	Indicator de defecțiune a semnalului
3	Indicator de cablu de restricție
4	Ore de funcționare / mesaje de eroare, lumini 1-4
5	Butonul de pornire
6	Comutator
7	Buton de andocare
8	Butonul "Confirmare"
Desemnare Fig. H	Descriere
1	Șuruburi
2	Capacul compartimentului bateriei cu mâner de transport
3	Compartimentul bateriei
4	Priza bateriei de pe capacul camerei
5	Baterie reîncărcabilă (nu este inclusă)
Desemnare Fig. I	Descriere
1	Gazon
2	Perete / perete
3	Stație de andocare
4	Distanța stației de la perete
5	Secțiunea inițială a liniei care delimitează zona de cosit
6	Lungimea secțiunii
Desemnare Fig. J	Descriere
1a	Cablul pentru a limita zona de cosit începând cu
1b	Limitarea prin cablu a zonei de cosit Sfârșit
2	Cablul de alimentare
3	Stație de andocare

\* Pot exista diferențe între grafic și produsul real

## PREGĂTIREA PENTRU MUNCĂ

### INSTALAREA BATERIEI

- Răsturnați robotul de cosit astfel încât să existe acces la partea inferioară a robotului.
- În locul comutatorului **Fig. A4** și al mânerului de transport **Fig. A9** se află capacul compartimentului bateriei **Fig. H2** fixat cu cele 4 șuruburi marcate cu săgeți **Fig. H1**.
- Apoi deșurubați șuruburile marcate cu săgeți.
- Scoateți cu atenție capacul compartimentului **Fig. H2** pentru a nu rupe sau deconecta firele comutatorului **Fig. A4** (acesta este atașat la capacul compartimentului bateriei).
- Apoi întoarceți capacul, mufa bateriei de pe partea inferioară a capacului este fixată **Fig. H4**.
- O baterie din seria **ENERGY+** este introdusă în priză.
- Întoarceți capacul cu bateria atașată și introduceți-o în compartimentul **Figura H3**.
- Strângeți șuruburile de fixare a capacului. Întoarceți robotul cu partea inferioară în jos, unitatea este gata.

### MEDIUL DE LUCRU AL ROBOTULUI DE COSIT

Asigurați-vă că sunt îndeplinite următoarele condiții la amplasarea robotului:

- Înălțimea ierburilor nu depășește 60 mm.
- NOTĂ:** Dacă iarba este mai înaltă de 60 mm, tăiați mai întâi gazonul cu o motocoșitoare manuală.
- Nu există pietre, bucăți de lemn, fire, cabluri sub tensiune sau alte obiecte străine.

- Terenul de cosit este plan și plat, fără șanțuri și șanțuri, iar planta este mai mică de 25% (14") **Fig. C1**
- Următoarele unelte sunt necesare pentru instalare:
- Ciocan de cauciuc (pentru înfigerea știfturilor în sol la așezarea cablului de reținere)
- Cheia hexagonală (pentru fixarea stației de încărcare) este inclusă în kit
- Clește (pentru tăierea cablului care delimitează zona de lucru)

### 1. INSTALAREA STAȚIEI DE BAZĂ

Alegeți o locație adecvată

Stația de încărcare trebuie amplasată în următoarea locație **Fig. C3**:

- O parte relativ plată și nivelată a gazonului.
- Aproape de marginea gazonului.
- Lângă o priză de perete.
- Așezați cablul prelungitor de 10 m, sursa de alimentare într-un loc umbrat, răcoros și uscat.
- Nu trebuie să existe obstacole pe o rază de cel puțin 2 m de stația de încărcare.
- Se recomandă ca stația de încărcare să fie amplasată într-un loc uscat și adăpostit.
- Sursa de alimentare trebuie să fie la 30 cm deasupra nivelului solului.

### 2. ATAȘAREA STAȚIEI DE ÎNCĂRCARE

Fixați stația de încărcare la sol cu 6 șuruburi de fixare (**G1**) (utilizând o cheie hexagonală **G6**).

**NOTĂ:** NU stați sau nu mergeți pe placa stației de încărcare.

**NOTĂ:** NU faceți găuri noi în placa stației de încărcare. Stația trebuie să fie înșurubată la sol folosind găurile existente.

### 3. AȘEZAREA CABLULUI DE REȚINERE

Cablul de delimitare este utilizat pentru a delimita zona de lucru și pentru a ghida robotul înapoi la stația de încărcare.

**NOTĂ:** Dacă și vecinul dvs. utilizează un robot de cosit, păstrați o distanță de cel puțin 1 m între firele de oprire ale ambilor roboți.

### PLANIFICAREA LINIEI DE IZOLARE

Înainte de stabilirea liniei de demarcație, mergeți de-a lungul liniei de demarcație desemnate și îndepărtați orice obiecte inutile, cum ar fi pietrele.

**NOTĂ:** Lungimea cablului de reținere nu trebuie să depășească 200 de metri.

**AVERTISMENT!** Robotul nu trebuie să treacă peste pietriș sau materiale similare care ar putea deteriora lamele.

### AȘEZAREA CABLULUI DE REȚINERE FIG. C

Urmați instrucțiunile de mai jos pentru a amplasa cablul de reținere în jurul zonei de lucru și al obstacolelor. Utilizați gabaritul inclus în kit pentru a așeza corect cablul de reținere.

**ATENȚIE:** Cablul de imobilizare este alimentat la o tensiune foarte joasă și este sigur pentru oameni și animale de companie.

**NOTĂ:** Începeți cu conectorul "-" din partea din spate a stației de încărcare **fig. B6** trageți-l pe sub stație (și lăsați o rezervă de 10 cm) și așezați cablul în jurul gazonului în sens invers acelor de ceasornic, terminând la conectorul "+" din spatele stației de încărcare (lăsați o rezervă de 10 cm). Asigurați-vă că cablul face contact metalic la conectorii "+" și "-" **Fig. B6** nu uitați să tăiați orice exces de sârmă de reținere.

- Lăsați gol cel puțin 2 m între cablul de oprire și stația de încărcare. Cablul din această secțiune este utilizat pentru a aduce robotul la stația de andocare.

- Păstrați un spațiu de 30 cm între sârma de oprire și marginea gazonului **Fig. C2; Fig. C3**.

- Fixați firul de oprire la masă cu știfturile furnizate în kit **fig. G5**. Firul de oprire trebuie să fie drept și ușor întins. Teștii trebuie să fie distanțați la fiecare 1 m (acest lucru poate fi modificat în funcție de forma gazonului) **fig. C4**. Nu îngropați cablul mai adânc de 2 cm pentru a nu slăbi semnalul.

- Așezați cablul astfel încât unghiurile să fie mai mari de 90° **fig. C5**. Așezați cablul de delimitare în curbe blânde în aceste puncte, ceea ce va face mult mai ușoară deplasarea robotului în jurul zonei care urmează să fie cosită.

- Dacă există straturi de flori, iazuri sau copaci în gazon, înconjurați-le cu bucle de sârmă de delimitare **Figura C4**.

- Păstrați o distanță de min. 30 cm distanță între cablul de reținere și marginea obstacolelor.

**ATENȚIE:** Pe drumul spre și dinspre buclă, cablul de reținere nu trebuie să se încrucișeze **Fig. C4**.

- Lăsați un spațiu îngust în zona de lucru a cositoarei. Asigurați-vă că distanța dintre firele de delimitare paralele este mai mare de 1 m.

**NOTĂ:** Asigurați-vă că stația de andocare este în interiorul buclei care marchează zona de cosit. (exterior-interior / interior-exterior) **Fig.B2**

#### 4. INSTALAREA DE STAȚII DE ÎNCĂRCARE

Conectați sursa de alimentare

1. Introduceți fișa de alimentare într-o priză de perete de 110-240 V.
2. verificați starea luminilor LED de pe stația de încărcare **fig. B1**:
  - Lumină verde continuă: conexiune stabilită (robotul nu se încarcă sau este încărcat complet)
  - Lumină verde intermitentă: robotul se încarcă.
  - Lumină roșie intermitentă: cea mai frecventă eroare este "deconectarea cablului de limitare".
  - Lumină stinsă: cea mai frecventă defecțiune este "Nu există sursă de alimentare de 100-240 V" sau "Nu există conexiune la sursa de alimentare".

#### FUNCȚIONARE / SETĂRI

##### Pornirea inițială a robotului de cosit

- Când porniți robotul pentru prima dată, așezați unitatea pe stația de andocare astfel încât conectorii de încărcare de pe stația **fig. B3** să nu intre în contact cu conectorii de încărcare de pe robotul de cosit **fig. A10**.
- Când robotul de cosit este pornit pentru prima dată din aplicația telefonului, trebuie efectuată o actualizare a firmware-ului. Metoda de execuție este descrisă mai jos la actualizarea software-ului.
- **NOTĂ:** În timpul primei conexiuni, telefonul și robotul trebuie să fie în raza de acțiune a rețelei Wi-fi.

#### ACTUALIZAREA FIRMWARE-ULUI ÎNAINTE DE A UTILIZA ROBOTUL.

**Actualizarea trebuie efectuată după cum urmează.**

1. Plasați robotul în interiorul buclei, dar în afara stației de încărcare.
2. Conectați comutatorul **Fig. A4** în poziția 1.
3. Apăsăți și mențineți apăsat comutatorul **Fig. D5**
4. Porniți aplicația, scanați **codul QR**
5. Conectați aplicația la robot
6. Extindeți setările software-ului apăsând pictograma din dreapta sus a ecranului.
7. Selectați opțiunea: Actualizare firmware.
8. Apoi urmați instrucțiunile de pe ecran.

**După ce software-ul a fost instalat, dispozitivul este gata de funcționare**

#### NOTĂ!

- Afișajul arată dacă robotul se află în gama Wi-fi sau Bluetooth
- Conectarea la rețea este indicată de o pictogramă intermitentă pentru tipul de conexiune respectiv. Odată conectat, pictograma nu mai clipește.
- Robotul poate fi asociat cu un singur telefon.
- Dacă trebuie conectat un altul (aceleși robot de cosit), primul trebuie eliminat din aplicație. În aplicația iOS, de asemenea, din setările Bluetooth.

#### REGLAREA ÎNĂLȚIMII DE COSIRE:

Setați înălțimea de tăiere la 60 mm înainte de prima tundere, apoi treceți la înălțimea dorită atunci când întreaga peluză este relativ plată.

- Rotiți butonul **figura A2 în sensul acelor** de ceasornic pentru a crește înălțimea de tăiere.
- Rotiți butonul **figura A2 spre stânga** pentru a reduce înălțimea de tăiere.
- Înălțimea de tăiere poate fi reglată de la 20 mm (MIN) la 60 mm (MAX).

**NOTĂ:** Motorul de acționare al tamburului de cosit **Fig. A7** pornește la aproximativ 10 secunde după ieșirea din bază, începând funcționarea.

#### POWER ON/OFF

1. Puneți comutatorul **Fig. A4** în poziția "O" pentru a opri alimentarea cu energie electrică.
2. Puneți comutatorul **Fig. A4** în poziția "I" pentru a porni alimentarea.

#### ACTIVAREA ROBOTULUI ȘI PROGRAMAREA TIMPULUI DE LUCRU ÎN MODUL MAUAL

1 Apăsăți și mențineți apăsat butonul de pornire **Fig. D5** pentru a porni robotul. Notă: nu scuturați robotul în timpul pornirii pentru a evita o eroare de pornire. Dacă robotul nu pornește corect (toate luminile sunt aprinse continuu), reporniți robotul.

2. **Introduceți** parola apăsând butonul **D6 de două ori**, apoi butonul **D7 de două ori** și butonul **D8** o dată (parolă programată în fabrică).

3. programați timpul de funcționare (inclusiv timpul de cosire și timpul de încărcare):

- Apăsăți butonul **fig. D6** pentru a seta timpul de funcționare. O lumină înseamnă 2 ore, timpul maxim de funcționare este de 8 ore și 4 lumini **fig. D4** sunt aprinse. Apăsăți butonul **fig. D8** pentru a confirma și a porni robotul.

**NOTĂ:** Odată ce timpul de funcționare a fost setat, robotul va reține setările și va începe să cosească în fiecare zi la ora programată. Timpul de cosire va fi în conformitate cu setările introduse.

- Timpul de funcționare programat al robotului, de la 2 ore la 8 ore, reprezintă timpul de cosire, inclusiv timpul de încărcare.
- Timpul de funcționare și de încărcare variază în funcție de bateria utilizată.

Dacă doriți să modificați timpul de funcționare, urmați din nou pașii 2-3.

#### PROGRAMAREA TIMPULUI ÎN MODUL AUTOMAT, PROGRAM DE 7 ZILE, ESTE DISPONIBILĂ PRIN SETĂRILE DIN APLICAȚIE

- După o oprire de urgență, robotul trebuie mai întâi deblocat urmând pasul 2 de mai sus. Odată ce robotul este deblocat, îl putem întoarce la stație apăsând butoanele: **fig. D7** apoi confirmați cu **fig. D8** pentru a întoarce motoacoasa la stația de încărcare.
- Apăsarea butonului de oprire de urgență STOP șterge ciclul de lucru al modului manual și automat din aplicație, dacă aceasta a fost pornită în acest mod. Pentru a repune robotul în funcțiune după o oprire de urgență, întoarceți-l la stația de încărcare și setați din nou programul manual. Pentru programul automat, efectuați aceeași acțiune în programul aplicației și confirmați setările acestuia.

**NOTĂ:** Timpul de pornire programat în programul automat nu trebuie considerat foarte precis. Unitatea poate porni cu până la câteva minute după ora programată.

- Activarea modului manual șterge programul programat în aplicație și viceversa.
- Tăierea marginilor în modul manual se face automat la fiecare câteva cicluri de cosire. Ea constă în cosirea ierbei de lângă cablul care definește zona de lucru. **ATENȚIE: Trebuie să aveți grijă să vă asigurați că cablul este corect fixat pentru a nu-l expune tăierii accidentale.**
- Robotul de cosit se va întoarce la stația de andocare odată ce dispozitivul a detectat începutul ploii.
- Dacă robotul întâlnește un obstacol în timp ce lucrează, acesta va rîcoșa și va continua să lucreze.

#### LUMINA DE STARE A ÎNCĂRCĂRII ÎN STAȚIA DE ÎNCĂRCARE:

Lumină verde continuă - baterie complet încărcată.

Lumină verde intermitentă - încărcare.

#### ÎN AFARA STAȚIEI DE ÎNCĂRCARE:

Lumină verde continuă - baterie >=20%

Lumină verde intermitentă - baterie <20%

**ATENȚIE!** Robotul se oprește automat din funcționare și se întoarce la stația de încărcare dacă nivelul bateriei scade sub 20%.

#### ERROR LIGHT:

Lumină verde continuă - sistemul trebuie să fie actualizat. Conectați-vă la aplicație pentru a efectua actualizarea.

Lumină verde intermitentă - actualizarea sistemului este în curs.

Lumină roșie intermitentă - mesaj de eroare de la 1 la 5, reporniți robotul.

Lumină roșie continuă - mesaj de eroare de la 6 la 12, apăsați "STOP" sau "OK" pentru a șterge.

#### INDICATORUL LUMINOS AL CABLULUI DE LIMITARE:

Lumină verde continuă - semnal corect

Lumină roșie continuă - niciun semnal

Controale **Fig. D4:**

Lumină intermitentă - robot blocat.

Lumină continuă - robot deblocat.

Lumina 1 se aprinde în verde: timp de funcționare de 2 ore.

Luminile 1 și 2 se aprind în verde: 4 ore timp de funcționare.

Luminile 1, 2 și 3 se aprind în verde: 6 ore timp de funcționare.

Luminile 1, 2, 3 și 4 se aprind în verde: 8 ore timp de funcționare.

#### SOFTWARE PENTRU CONTROLUL ROBOTULUI DE COSIT

Descărcare iOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Descărcare Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Instrucțiunile programului pot fi descărcate la adresa:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### OPRIREA DE URGENȚĂ A ROBOTULUI

Apăsăți butonul "STOP" Fig. A1 pentru a opri robotul, apăsați și mențineți apăsat butonul de alimentare pentru a opri robotul.

#### DEPLASAREA ROBOTULUI

Sub robot se află un mâner de ridicare figura A10 pentru o operare ușoară cu o singură mână.

#### ÎNȚREȚINERE ȘI DEPOZITARE

- Oprăți întotdeauna robotul înainte de curățare și întreținere.
- Deconectați sursa de alimentare înainte de curățarea și întreținerea stației de încărcare.
- Purtați întotdeauna mănuși groase de protecție atunci când schimbați lamele și curățați partea inferioară a robotului.
- Verificați periodic strângerea șuruburilor și a piulițelor. Piesele deteriorate trebuie reparate sau înlocuite din motive de siguranță.
- Verificați periodic dacă lamele se pot roti liber.

**NOTĂ:** Când întoarceți robotul cu capul în jos, așezați-l pe o peluză sau pe o suprafață moale pentru a nu deteriora sau zgăria capacul.

#### CURĂȚENIE

**ATENȚIE!** Înainte de a începe curățarea, întrerupeți alimentarea cu întrerupătorul Fig. A4.

- Spălați partea din față a robotului cu un detergent cu presiune redusă și o perie sau o cârpă moale.
- Utilizați o perie dură pentru a îndepărta iarbă tăiată și resturile de pe lame, roți și alte părți de pe partea inferioară a robotului.
- Verificați în mod regulat dacă roțile sunt pline de noroi sau iarbă tăiată și curățați-le cu o perie.

**NOTĂ: Îndepărtați în mod regulat resturile de plante din partea inferioară a robotului pentru a evita reducerea productivității.**

#### ÎNLOCUIREA LAMEI

**AVERTISMENT!** Deconectați mai întâi întrerupătorul principal și puneți-vă mănuși de protecție.

**AVERTISMENT!** Utilizați numai lamele originale indicate, aprobate de producător.

- Toate cele trei lame și șuruburile lor trebuie înlocuite într-o singură înlocuire Figura A6.
- Șuruburile trebuie deșurubate și strânse cu o șurubelniță.
- Verificați dacă lamele noi se pot roti liber.

#### REZOLVAREA PROBLEMELOR

Tabelul de mai jos oferă îndrumări pentru a ajuta la diagnosticarea problemelor.

Dacă este posibil, reparați singur dispozitivul. Dacă nu puteți rezolva problema, vă rugăm să contactați un dealer autorizat sau un centru de service.

**AVERTISMENT! Trebuie luate măsuri de protecție.**

Problema	Cauze posibile	Soluții
Lumina roșie clipește la stația de încărcare	Întreruperea cablului de reținere	Găsiți secțiunea defectă a cablului și reparați-l
Robotul are dificultăți de conectare la stația de încărcare	Stația de încărcare nu este instalată corect	Consultați secțiunea "Pregătirea pentru muncă".
	Cablul de reținere nu este poziționat corect	
Niciun semnal de la cablul de reținere	Nu există sursă de alimentare	Verificați sursa de alimentare
	Cablul de restricție a fost conectat invers	Schimbați conectorii "+" și "-"
	Cablul de restricție nu este conectat la stația de încărcare	Verificați dacă cablul de reținere este conectat la o stație de încărcare
	Întreruperea cablului de reținere	Verificați până la capăt, că cablul nu a fost tăiat
	Sârmă de restricție încrucișată pe drumul spre și dinspre buclă	Verificați dacă cablul de reținere este instalat corect

Robotul trece dincolo de graniță	Cablul de restricție a fost conectat invers	Schimbați conectorii "+" și "-"
Robotul vibrează sau face zgomot neobișnuit	Lamă deteriorată sau lipsă	Verificați și reparați șuruburile de fixare a lamei
	Discul lamei este slăbit	
	Înlocuiți lama	

Cod de eroare	Descriere	Soluție
E01 fig. F1	Eroare de inițializare - senzor giroscopic	Așezați robotul pe o suprafață plană și reporniți.
E02 fig. F2	Defecțiune la senzorul de ridicare sau la senzorul de coliziune	Reglați bara de coliziune și roata de torsionare de pe partea din față a mașinii de tuns iarba, verificați dacă nu sunt blocate; așezați robotul pe o suprafață plană și reporniți.
E03 fig. F3	Eroare de inițializare a motorului de tăiere	Așezați robotul pe o suprafață plană și reporniți. Dacă problema persistă, contactați serviciul post-vânzare.
E04 Fig. F4	Eroare de conectare a sursei de alimentare	
E05 fig. F5	Viteză încorectă a motorului de tăiere	Așezați robotul pe o suprafață plană. Apăsăți STOP sau OK pentru a șterge alarma.
E06 Fig. F6	Avertizare de înclinare	
E07 Fig. F7	Avertisment de ridicare	Așezați robotul pe o suprafață plană. Apăsăți STOP sau OK pentru a șterge alarma.
E08 fig. F8	Eroare canal ADC	Așezați robotul pe o suprafață plană și reporniți. Dacă problema persistă, contactați serviciul post-vânzare.
E09 fig. F9	Semnal incorect	A se vedea tabelul de mai sus: problema - nu există semnal de la firul de oprire. Verificați toate punctele unul câte unul, apoi așezați robotul pe o suprafață plană. Apăsăți STOP sau OK pentru a șterge alarma. Reporniți robotul. Dacă problema persistă, contactați serviciul post-vânzare.
E10 fig. F10	Gem de roboți	Așezați robotul pe o suprafață plană. Apăsăți STOP sau OK pentru a șterge alarma. Reporniți robotul. Dacă problema persistă, contactați serviciul post-vânzare.
E011 Fig. F11	Viteza încorectă a motorului de rulare din stânga	Reporniți robotul. Dacă problema persistă, contactați serviciul post-vânzare.
E012 fig. F12	Viteză încorectă corect motor de mers pe jos	

#### CONȚINUT KIT:

- Robot de cosit 1 buc.
- Stație de andocare și încărcare 1 buc.
- Sursă de alimentare și cablu prelungitor 1 buc.
- Cablu pentru demarcarea zonei de lucru zonă100m 100 buc.
- Pini de fixare cablu 6 buc.
- Pini de fixare pentru stația de andocare 3 buc.
- Lame de tăiere 2pc.
- Conectori de cablu 1 buc.
- Cheie hexagonală 1 buc.

#### DATE TEHNICE

Robot de cosit 04-621	
Parametru	Valoare
Tensiunea de alimentare	18 V DC

Puterea nominală maximă a motorului de tăiere:	50 W
Puterea nominală maximă a motorului autopropulsat:	20 W
Grad de protecție IP pentru stația de încărcare	IPX4
Grad de protecție IP pentru robot	IPX5
Grad de protecție IP pentru adaptorul de încărcare	IP 65
Clasa de protecție pentru robot	III
Clasa de protecție pentru stația de încărcare	II
Lățimea de tăiere	180 mm
Reglarea înălțimii de tăiere în intervalul	20 mm - 60 mm
Viteza	3100 rpm
Masa	10,2 kg
Anul de producție	2023

#### DATE PRIVIND ZGOMOTUL ȘI VIBRAȚIILE

Nivelul de presiune acustică	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Nivelul de putere acustică măsurat	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

#### Informații privind zgomotul și vibrațiile

Nivelul de emisie de zgomot al echipamentului este descris de: nivelul de presiune acustică emisă  $L_{pA}$  și nivelul de putere acustică  $L_{WA}$  (unde K reprezintă incertitudinea de măsurare). Vibrațiile emise de echipament sunt descrise prin valoarea accelerației vibrațiilor  $a_h$  (unde K reprezintă incertitudinea de măsurare).

Nivelul de emisie de presiune acustică  $L_{pA}$ , nivelul de putere acustică  $L_{WA}$  și valoarea accelerației vibrațiilor  $a_h$  specificate în acest manual au fost măsurate în conformitate cu EN 62841-1:2015+A11. Nivelul de vibrații specificat  $a_h$  poate fi utilizat pentru a compara echipamentele și pentru a face o evaluare preliminară a expunerii la vibrații.

Nivelul de vibrații indicat este reprezentativ doar pentru utilizarea de bază a unității. Dacă unitatea este utilizată pentru alte aplicații sau cu alte instrumente de lucru, nivelul de vibrații se poate modifica. Un nivel de vibrații mai ridicat va fi influențat de întreținerea insuficientă sau prea puțin frecventă a unității. Motivele prezentate mai sus pot duce la creșterea expunerii la vibrații pe întreaga perioadă de lucru.

**Pentru a estima cu exactitate expunerea la vibrații, este necesar să se ia în considerare perioadele în care dispozitivul este oprit sau în care acesta este pornit, dar nu este utilizat pentru muncă. Atunci când toți factorii sunt estimați cu exactitate, expunerea totală la vibrații poate fi semnificativ mai mică.**

Pentru a proteja utilizatorul de efectele vibrațiilor, ar trebui puse în aplicare măsuri de siguranță suplimentare, cum ar fi întreținerea ciclică a mașinii și a uneltelor de lucru, asigurarea unei temperaturi adecvate a mâinilor și organizarea corespunzătoare a muncii.

#### DATE PRIVIND ZGOMOTUL ȘI VIBRAȚIILE

##### PROTECȚIA MEDIULUI



Produsele acționate electric nu trebuie aruncate împreună cu deșeurile menajere, ci trebuie duce la unitățile corespunzătoare pentru eliminare. Contactați dealerul produsului sau autoritatea locală pentru informații privind eliminarea. Deșeurile de echipamente electrice și electronice conțin substanțe inerte pentru mediu. Echipamentele care nu sunt reciclate prezintă un risc potențial pentru mediu și sănătatea umană.

\*Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością "Spółka komandytowa cu sediul social în Varșovia, ul. Pograniczna 2/4 (denumit în continuare: "Grupa Topex") informează că toate drepturile de autor asupra conținutului acestui manual (denumit în continuare: "Manualul"), inclusiv, printre altele, textul, fotografiile, diagramele, desenele, precum și compoziția acestuia, aparțin exclusiv Grupa Topex și fac obiectul protecției juridice în temeiul Legii din 4 februarie 1994 privind dreptul de autor și drepturile conexe (Jurnalul Oficial 2006 nr. 90 Poz. 631, cu modificările ulterioare). Copierea, prelucrarea, publicarea, modificarea în scopuri comerciale a întregului manual și a elementelor sale individuale, fără acordul exprimat în scris al Grupa Topex, este strict interzisă și poate atrage răspunderea civilă și penală.

#### Declarația CE de conformitate

**Producător:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produs:** Robot de cosit E+

**Model:** 04-621

**Denumire comercială:** NEO TOOLS

**Număr de serie:** 00001 + 99999

Această declarație de conformitate este emisă sub responsabilitatea exclusivă a producătorului.

Produsul descris mai sus este în conformitate cu următoarele documente:

**Directiva privind mașinile 2006/42/CE**

**Directiva RED 2014/53/UE**

**Directiva RoHS 2011/65/EU, astfel cum a fost modificată prin Directiva 2015/863/UE**

Și îndeplinește cerințele standardelor:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62333:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Prezenta declarație se referă numai la echipamentul introdus pe piață și nu include componentele adăugate de utilizatorul final sau efectuate de acesta ulterior.

Numele și adresa persoanei rezidente în UE autorizate să pregătească dosarul tehnic:

Semnat în numele:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Strada Pograniczna

02-285 Varșovia

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Responsabil cu calitatea

Varșovia, 2023-09-11

#### Declarația de conformitate UE

**Producător:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produs:** Stație de încărcare

**Model:** K145455

**Denumire comercială:** NEO TOOLS

**Număr de serie:** 00001 + 99999

Această declarație de conformitate este emisă sub responsabilitatea exclusivă a producătorului.

Produsul descris mai sus este în conformitate cu următoarele documente:

**Directiva RED 2014/53/UE**

**Directiva RoHS 2011/65/EU, astfel cum a fost modificată prin Directiva 2015/863/UE**

Și îndeplinește cerințele standardelor:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Această declarație se referă exclusiv la mașină în starea în care a fost introdusă în comercializare și nu include componente adăugate de utilizatorul final sau

activitățile sale ulterioare.

Numele și adresa rezidentului UE autorizat să

pregătească documentația tehnică:

Semnat în numele:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Strada Pograniczna

02-285 Varșovia

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Responsabil cu calitatea

Varșovia, 2023-11-09

UA  
ПОСІБНИК З ПЕРЕКЛАДУ (КОРИСТУВАЧА)  
КОСАРКА 04-621

**УВАГА: ПЕРЕД ВИКОРИСТАННЯМ ЕЛЕКТРОІНСТРУМЕНТІВ УВАЖНО ПРОЧИТАЙТЕ ЦЮ ІНСТРУКЦІЮ ТА ЗБЕРЕЖІТЬ ЇЇ ДЛЯ ПОДАЛЬШОГО ВИКОРИСТАННЯ.**

**КОНКРЕТНІ ПРАВИЛА БЕЗПЕКИ**

**ІНСТРУКЦІЇ З ТЕХНІКИ БЕЗПЕКИ ДЛЯ КОСАРОК-РОБОТІВ**

Безпека при практичному використанні робота-скошувача

**РЕКОМЕНДАЦІЇ**

Уважно прочитайте інструкцію. Ознайомтеся з системами керування та правильною експлуатацією пристрою.

Не дозволяйте використовувати прилад дітям або особам, які не прочитали інструкцію з експлуатації. Національні правила можуть визначати мінімальний вік оператора.

Не використовуйте робота, коли поруч знаходяться інші люди, особливо діти або тварини.

Зверніть увагу, що оператор або користувач несе відповідальність за нещасні випадки або небезпеку для інших людей або навколишнього середовища.

## ПІДГОТОВКА

- Перед початком косіння щоразу перевіряйте, чи всі частини робота працюють належним чином.
- Для досягнення найкращих результатів рекомендується косити в бездощову погоду. Під час косіння під дощем трава може прилипати до робота, в результаті чого він може зісковзнути.
- НЕ косіть за поганих погодних умов, наприклад, під час сильного дощу, грози або снігопаду.
- Періодично перевіряйте скошену ділянку і видаляйте каміння, сміття, дроти, кістки та інші перешкоди. Обмежена гарантія не поширюється на пошкодження, спричинені залишеними на газоні предметами.
- Щоб уникнути пошкоджень, не косіть ближче 1 м від дощувальних головок.

**ПРИМІТКА:** Робот і дощувальні машини НЕ повинні вмикатися одночасно.

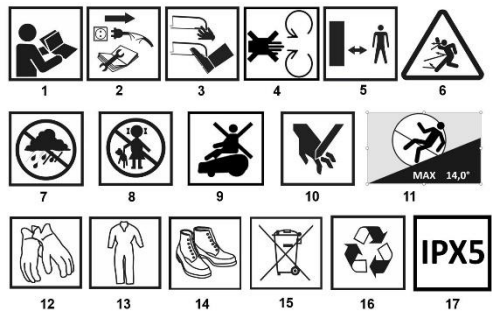
Робот повинен бути запрограмований на роботу в інший час, ніж дощувальні машини.

**НИКОЛИ** не дозволяйте дітям торкатися джерела живлення, зарядної станції, зокрема контактів, лопатей, відсіку для батареї або будь-яких частин, де є зазори, наприклад, коліс.

## ВИКОРИСТАННЯ

- Остерігайтесь ножів, що обертаються! НЕ підставляйте руки або ноги під обертові леза.
- Слідкуйте за предметами, розкиданими на газоні під час косіння! Коли робот увімкнений, тримайтеся на безпечній відстані.
- Не залишайте прилад без нагляду, якщо відомо, що поблизу знаходяться тварини, діти або люди.
- Зберігайте безпечну позицію. Зберігайте рівновагу і стійке положення на нахилі. Під час роботи з роботом або його периферійними пристроями ви можете ходити, але не повинні бігти.
- Ознайомтеся з інструкцією про те, коли, де і як перевіряти робота і його периферійні пристрої, кабелі і подовжувачі на наявність пошкоджень або зносу і ремонтувати робота, самостійна модифікація, ремонт не допускається - під загрозою анулювання гарантії.
- Не підключайте і не торкайтеся пошкодженого кабелю живлення, доки він не буде від'єднаний від джерела живлення, через ризик контакту з компонентами, що знаходяться під напругою.
- Підключайте робота та/або периферійне обладнання тільки до ланцюгів живлення, захищених автоматичним вимикачем із струмом спрацювання не більше 30 mA.
- Якщо робот видає нехарактерний звук, помічена нехарактерна вібрація або подає сигнал тривоги, негайно натисніть кнопку STOP.
- **НЕ** торкайтеся небезпечних рухомих частин перед вимкненням живлення робота.
- **НЕ** торкайтеся небезпечних частин, доки вони не зупиняться повністю.
- Завжди носіть міцне взуття та довгі штани під час роботи з роботом.
- Вимкніть живлення: перед тим, як заблокувати робота.
- Перед тестуванням, очищенням або технічним обслуговуванням.

## ПІКТОГРАМИ ТА ПОПЕРЕДЖЕННЯ



1. Прочитайте інструкцію з експлуатації, дотримуйтесь попереджень і правил техніки безпеки, що містяться в ній!
2. перед чистенням або технічним обслуговуванням відключіть живлення від мережі
3. не просовуйте руки або ноги під захисний кожух ріжучого механізму
4. Обертові частини можуть спричинити травми
5. дотримуйтесь безпечної відстані від робота-газонокосарки
6. Остерігайтесь можливості травмування викинутими предметами
7. захищати від дощу
- 8 Зберігати в недоступному для дітей місці
9. не катайтеся на роботі
10. можлива втрата пальців, будьте обережні
11. максимальний нахил землі 14°/25%
12. захистіть руки робочими рукавичками
13. необхідно носити захисний одяг
14. носіть захисне взуття
15. не утилізувати разом з побутовими відходами
16. селективний збір відходів
17. ступінь захисту

**УВАГА:** Цей прилад можуть використовувати діти старше 8 років та особи з обмеженими фізичними та розумовими здібностями, недостатніми знаннями або досвідом, якщо вони перебувають під наглядом або належним чином проінструктовані щодо безпечного використання приладу та усвідомлюють пов'язані з цим ризики. Діти не повинні гратися з цим приладом. Діти не повинні чистити або виконувати технічне обслуговування приладу без нагляду.

## ОПИС ГРАФІЧНИХ ЕЛЕМЕНТІВ

Нумерація нижче відноситься до компонентів пристрою показані на графічних сторінках цього посібника.

Позначення Рис. А	Опис
1	Аварійна зупинка
2	Регулятор висоти косіння
3	Панель керування косаркою
4	Вимикач косарки
5	Ведучі колеса
6	Ріжучі леза
7	Барaban ріжучого механізму
8	Поворотні колеса
9	Ручка для перенесення
10	Роз'єми для зарядки
11	Кришка батарейного відсіку
Позначення Рис. В	Опис
1	Панель керування док-станцією
2	Отвори для кріплення док-станції
3	Роз'єми для зарядки
4	Док-станція
5	Кришка док-станції
6	Роз'єми для кабелю живлення для позначення робочої зони
7	Кабельні отвори для маркування робочої зони та живлення
8	Розетка живлення док-станції
9	Маркування для правильної прокладки кабелю

Позначення Рис. D	Опис
1	Індикатор стану заряджання
2	Індикатор несправності сигналу
3	Індикатор обмежувального троса
4	Час роботи / повідомлення про помилку, індикатори 1-4
5	Кнопка живлення
6	Перемикач
7	Кнопка стикування
8	Кнопка "Підтвердити"
Позначення Рис. H	Опис
1	Гвинти
2	Кришка батарейного відсіку з ручкою для транспортування
3	Відсік для батареї
4	Гніздо для батареї на кришці камери
5	Акумуляторна батарея (не входить до комплекту)
Позначення Рис. I	Опис
1	Газон.
2	Стіна / стіна
3	Док-станція
4	Відстань стільці від стіни
5	Початкова ділянка лінії, що обмежує зону косіння
6	Довжина секції
Позначення Рис. J	Опис
1a	Трос для обмеження початку косіння
1b	Трос, що обмежує зону косіння Кінець
2	Кабель живлення
3	Док-станція

\* Між графічним зображенням та реальним продуктом можуть бути відмінності

## ПІДГОТОВКА ДО РОБОТИ

### ВСТАНОВЛЕННЯ БАТАРЕЇ

- Переверніть косарку так, щоб був доступ до нижньої частини робота.
- На місці вимикача **Рис. A4** і ручки для транспортування **Рис. A9** знаходиться кришка батарейного відсіку **Рис. H2**, закріплена 4 гвинтами, позначеними стрілками **Рис. H1**.
- Потім відкрутіть гвинти, позначені стрілками.
- Обережно змініть кришку відсіку **рис. H2**, щоб не зламати і не від'єднати дроту перемикача **рис. A4** (він прикріплений до кришки відсіку акумулятора).
- Потім переверніть кришку, гніздо для батареї на нижній стороні кришки фіксується **рис. H4**.
- У гніздо вставляється батарея серії **ENERGY+**.
- Переверніть кришку з встановленою батареєю і вставте її у **відсік, зображений на малюнку H3**.
- Закрутіть гвинти, що кріплять кришку. Переверніть робота дном до низу, пристрій готовий.

### РОБОЧЕ СЕРЕДОВИЩЕ КОСАРКИ

Переконайтеся, що на робочому майданчику виконуються наступні умови:

- Висота трави не перевищує 60 мм.
- **ПРИМІТКА:** Якщо трава вища за 60 мм, спочатку підстрижіть газон ручною косаркою.
- Там немає каміння, шматків дерева, дротів, кабелів під напругою та інших сторонніх предметів.
- Місце скошування є рівним і плоским, без канав і траншей, а ухил не перевищує 25% (14°) **Рис. C1**
- Для встановлення потрібні наступні інструменти:
- Гумовий молоток (для забивання штирів у землю при прокладанні утримуючого троса)
- Шестигранний ключ (для фіксації зарядної станції) входить до комплекту
- Плоскогубці (для перерізання кабелю, що обмежує робочу зону)

### 1. ВСТАНОВЛЕННЯ БАЗОВОЇ СТАНЦІЇ

Виберіть відповідне місце

Зарядну станцію слід розміщувати в наступному місці **Рис. C3:**

- Відносно плоска і рівна частина газону.
- Близько до краю газону.
- Біля розетки.
- Помістіть 10-метровий подовжувач, блок живлення в затінене, прохолодне і сухе місце.
- У радіусі щонайменше 2 м від зарядної станції не повинно бути перешкод.
- Рекомендується розташовувати зарядну станцію в сухому і захищеному місці.
- Джерело живлення повинно знаходитися на висоті 30 см над рівнем землі.

### 2. КРИПЛЕННЯ ЗАРЯДНОЇ СТАНЦІЇ

Закріпіть зарядну станцію на землі за допомогою 6 кріпильних гвинтів **(G1)** (за допомогою шестигранного ключа **G6**).

**ПРИМІТКА:** Не ставіть на пластину зарядної станції та не ходіть по ній.

**ПРИМІТКА:** Не робіть нові отвори в пластині зарядної станції. Станція повинна бути прикріплена до землі за допомогою наявних отворів.

### 3. ПРОКЛАДАННЯ УТРИМУЮЧОГО ТРОСА

Обмежувальний дріт використовується для окреслення робочої зони і спрямовує робота назад до зарядної станції.

**ПРИМІТКА:** Якщо ваш сусп. також використовує робота-газонокосарку, відстань між стоп-проводами обох роботів має становити не менше 1 м.

### ПЛАНУВАННЯ ЛІНІЇ УТРИМАННЯ

Перед тим, як прокласти лінію кордону, пройдіться вздовж позначеної межі і приберіть всі непотрібні предмети, наприклад, каміння.

**ПРИМІТКА:** Довжина утримуючого троса не повинна перевищувати 200 метрів.

**УВАГА!** Робот не повинен наїждати на гравій або подібні матеріали, які можуть пошкодити леза.

### ПРОКЛАДАННЯ УТРИМУЮЧОГО ТРОСА РИС. C

Дотримуйтеся наведених нижче інструкцій, щоб прокласти утримуючий кабель навколо робочої зони та перешкод. Використовуйте калібр, що входить до комплекту, щоб правильно прокласти утримуючий кабель.

**УВАГА:** Утримуючий трос знаходиться під дуже низькою напругою і є безпечним для людей і домашніх тварин.

**ПРИМІТКА:** Почніть з роз'єму "L" на задній панелі зарядної станції, **мал. B6**, протягніть його під станцією (і залиште запас 10 см) і прокладіть кабель навколо газону проти годинникової стрілки, закінчуючи біля роз'єму "L" на задній панелі зарядної станції (залиште запас 10 см). Переконайтеся, що кабель має металевий контакт на роз'ємах "+" і "-" (рис. **B6**), не забудьте обрізати зайвий обмежувальний дріт.

- Залиште щонайменше 2 м вільного простору між стоп-дротом і зарядною станцією. Кабель на цій ділянці використовується для під'єднання робота до док-станції.
- Між обмежувальним дротом і краєм газону має бути відстань 30 см, **мал. C2;** мал. **C3**.
- Закріпіть стоп-провід на землі за допомогою штифтів, що входять до комплекту, **рис. G5**. Дріт повинен бути прямим і злегка натягнутим. Кілочки повинні розташовуватися через кожні 1 м (цей інтервал можна змінювати в залежності від форми газону), **рис. C4**. Не закопуйте кабель глибше, ніж на 2 см, щоб не послабити сигнал.
- Прокладіть кабель так, щоб кути були більшими за 90°, **рис. C5**. У цих точках прокладіть граничний дріт пологими вигинами, що значно полегшить роботу пересування по території, яку потрібно косити.
- Якщо на газоні є клумби, водойми або дерева, оточіть їх петлями обмежувального дроту **C4**.
- Дотримуйтеся мін. 30 см відстань між обмежувальним тросом і краями перешкод.

**УВАГА:** На шляху до петлі і з петлі утримуючий трос не повинен перетинати один одного **Рис. C4**.

• Залиште вузький простір у робочій зоні косарки. Переконайтеся, що відстань між паралельно розташованими обмежувальними дротами перевищує 1 м.

**ПРИМІТКА:** Переконайтеся, що док-станція знаходиться всередині петлі, що позначає зону косіння. (зовні всередину / зсередини назовні) **Рис. B2**

### 4. ВСТАНОВЛЕННЯ ЗАРЯДНИХ СТАНЦІЙ



Підключіть джерело живлення

1. Вставте штепсельну вилку в розетку 110-240 В.
2. Перевірте стан світлодіодних індикаторів на зарядній станції **рис. В1**:

- Постійне зелене світло: з'єднання встановлено (робот не заряджається або повністю заряджений)
- Переривчасте зелене світло: робот заряджається.
- Переривчасте червоне світло: найпоширеніша помилка - "від'єднання обмежувального кабелю".
- Світло не горить: найпоширеніша несправність - "Немає живлення 100-240 В" або "Немає підключення до джерела живлення".

## ЕКСПЛУАТАЦІЯ / НАЛАШТУВАННЯ

### Початковий запуск робота для косіння

- При першому запуску робота встановіть пристрій на док-станцію таким чином, щоб роз'єми для зарядки на станції, **рис. В3** не контактували з зарядними роз'ємами на косарці, **мал. А10**.
- Під час першого запуску робота-газонокосарки з телефонного додатку необхідно виконати оновлення мікропрограми. Спосіб виконання описаний нижче в розділі "Оновлення програмного забезпечення".
- **ПРИМІТКА:** Під час першого підключення телефон і робот повинні знаходитися в зоні дії мережі Wi-Fi.

### ОНОВИТИ ПРОШИВКУ ПЕРЕД ВИКОРИСТАННЯМ РОБОТА.

#### Оновлення слід виконати наступним чином.

1. Помістіть робота всередину контуру, але за межами зарядної станції.
2. переведіть перемикач **мал. А4** в положення **3**.
3. натисніть і утримуйте перемикач **рис. D5**
4. Запустіть додаток, відскануйте **QR-код**
5. Підключіть додаток до робота
6. Розгорніть налаштування програмного забезпечення, натиснувши на іконку у верхньому правому куті екрана.
7. Виберіть потрібну опцію: Оновлення мікропрограми.
8. Далі дотримуйтесь інструкцій на екрані.

### Після встановлення програмного забезпечення пристрій готовий до роботи

#### УВАГА!

- Дисплей показує, чи перебуває робот у зоні дії Wi-Fi або Bluetooth
- Підключення до мережі позначається миготливою піктограмою відповідного типу з'єднання. Після підключення піктограма перестає блимати.
- Робот може бути пов'язаний лише з одним телефоном.
- Якщо потрібно підключити іншого (такого ж робота-газонокосарку), перший потрібно видалити з програми. У додатку для iOS також з налаштувань Bluetooth.

### РЕГУЛЮВАННЯ ВИСОТИ КОСІННЯ:

Перед першим косінням встановіть висоту зрізу на 60 мм, а потім змініть її на потрібну висоту, коли весь газон стане відносно рівним.

- Поверніть ручку **малюнка А2** за годинниковою стрілкою, щоб збільшити висоту зрізу.
- Поверніть ручку, **зображену на малюнку А2**, вліво, щоб зменшити висоту зрізу.
- Висоту різання можна регулювати від 20 мм (MIN) до 60 мм (MAX).

**ПРИМІТКА:** Привідний двигун барабана косарки, **мал. А7**, **вмикається** приблизно через 10 секунд після з'їзду з бази, починаючи роботу.

### УВІМКНЕННЯ/ВИМКНЕННЯ

1. встановіть перемикач **рис. А4** в положення "О", щоб вимкнути живлення.
2. встановіть перемикач **рис. А4** в положення "I", щоб увімкнути живлення.

### АКТИВАЦІЯ РОБОТА ТА ПРОГРАМУВАННЯ ЧАСУ РОБОТИ В МАУАЛЬНОМУ РЕЖИМІ

- 1 Натисніть і утримуйте кнопку живлення **рис. D5**, щоб запустити робота. Примітка: не трясіть робота під час запуску, щоб уникнути помилки запуску. Якщо робот запускається неправильно (всі індикатори горять безперервно), перезапустіть робота.
2. **введіть** пароль, **двічі** натиснувши кнопку **D6**, потім двічі кнопку **D7** і один раз кнопку **D8** (пароль запрограмований на заводі).
3. запрограмувати час роботи (включаючи час косіння та час заряджання):

- Натисніть кнопку **рис. D6**, щоб встановити час роботи. Одна лампочка означає 2 години, максимальний час роботи - 8 годин, при цьому світяться 4 лампочки **рис. D4** світяться. Натисніть кнопку **рис. D8** для підтвердження і запуску робота.

**ПРИМІТКА:** Після встановлення часу роботи робот запам'ятовує налаштування і починає косити в запрограмований час кожного дня. Час косіння буде відповідати введеним налаштуванням.

- Запрограмований час роботи робота від 2 годин до 8 годин - це час косіння, включаючи час заряджання.
- Час роботи та заряджання залежить від типу акумулятора.

### Якщо ви хочете змінити час роботи, повторіть кроки 2-3. ПРОГРАМУВАННЯ ЧАСУ В АВТОМАТИЧНОМУ РЕЖИМІ, 7-ДЕННИЙ ГРАФІК, ДОСТУПНЕ ЧЕРЕЗ НАЛАШТУВАННЯ В ДОДАТКУ

- Після аварійної зупинки робота потрібно спочатку розблокувати, виконавши крок 2 вище. Після того, як робот розблокований, ми можемо повернути його на станцію, натиснувши кнопки: **рис. D7**, а потім підтвердити за допомогою **мал. D8**, щоб повернути газонокосарку на зарядну станцію.
- Натискання кнопки аварійної зупинки STOP видаляє з програми робочий цикл ручного та автоматичного режимів, якщо він був запущений таким чином. Щоб відновити роботу робота після аварійної зупинки, поверніть його на зарядну станцію і знову встановіть ручний графік. Для автоматичного розкладу виконайте ту ж дію в розкладі застосунок і підтвердіть його налаштування. **ПРИМІТКА:** Запрограмований час запуску в автоматичному розкладі не слід вважати дуже точним. Пристрій може ввімкнутися через кілька хвилин після встановленого часу.
- Активізація ручного режиму видаляє розклад, запрограмований у додатку, і навіпаки.
- Обрізка кромки в ручному режимі виконується автоматично через кожні кілька циклів косіння. Воно полягає в скошуванні трави поруч з кабелем, що визначає робочу зону. **УВАГА:** Слід подбати про те, щоб кабель був правильно прикріплений, щоб не піддавати його випадковому обрізанню.
- Робот-газонокосарка повернеться на док-станцію, як тільки пристрій зафіксує початок дощу.
- Якщо під час роботи робот зіткнеться з перешкодою, він відскочить від неї і продовжить роботу.

### ІНДИКАТОР СТАНУ ЗАРЯДКИ НА ЗАРЯДНІЙ СТАНЦІЇ:

Постійне зелене світло - акумулятор повністю заряджений. Переривчасте зелене світло - зарядка.

### ЗА МЕЖАМИ ЗАРЯДНОЇ СТАНЦІЇ:

Безперервне зелене світло - батарея  $\geq 20\%$  заряду  
Переривчасте зелене світло - заряд акумулятора  $< 20\%$ .  
**УВАГА!** Робот автоматично припиняє роботу і повертається на зарядну станцію, якщо рівень заряду акумулятора опускається нижче 20%.

### ІНДИКАТОР ПОМИЛКИ:

Постійне зелене світло - система потребує оновлення. Підключіться до програми, щоб виконати оновлення.  
Переривчасте зелене світло - йде оновлення системи.  
Переривчасте червоне світло - повідомлення про помилку від 1 до 5, перезапустіть робота.  
Безперервне червоне світло - повідомлення про помилку від 6 до 12, натисніть "STOP" або "OK", щоб очистити.

### ІНДИКАТОР КІНЦЕВОГО ТРОСА:

Безперервне зелене світло - сигнал правильний  
Безперервне червоне світло - немає сигналу  
Елементи управління **рис. D4:**  
Переривчасте світло - робот заблокований.  
Постійне світло - робот розблоковано.  
Індикатор 1 горить зеленим: час роботи 2 години.  
Індикатори 1 і 2 світяться зеленим кольором: 4 години роботи.  
Індикатори 1, 2 і 3 світяться зеленим кольором: 6 годин роботи.  
Індикатори 1, 2, 3 і 4 світяться зеленим кольором: 8 годин роботи.

### ПРОГРАМНЕ ЗАБЕЗПЕЧЕННЯ ДЛЯ УПРАВЛІННЯ РОБОТОМ-КОСАРЕМ

Завантаження для iOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Завантажуйте на Андроїд:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Інструкції до програми можна завантажити за посиланням:

**АВАРІЙНЕ ВИМКНЕННЯ РОБОТА**

Натисніть кнопку "STOP" **рис. А1**, щоб зупинити робота, натисніть і утримуйте кнопку живлення, щоб вимкнути робота.

**ПЕРЕМІЩЕННЯ РОБОТА**

Під роботом знаходиться підйомна ручка у вигляді **фігури А10** для зручного керування однією рукою.

**ОБСЛУГОВУВАННЯ ТА ЗБЕРІГАННЯ**

- Завжди вимикайте робота перед чищенням і технічним обслуговуванням.
- Перед чищенням та обслуговуванням зарядної станції відключіть живлення.
- Завжди одягайте товсті захисні рукавички під час заміни лез і чищення нижньої частини робота.
- Регулярно перевіряйте затягування болтів і гайок. Пошкоджені деталі необхідно відремонтувати або замінити з міркувань безпеки.
- Регулярно перевіряйте, щоб лопаті могли вільно обертатися.

**ПРИМІТКА:** Коли ви перевертаєте робота догори дном, покладіть його на газон або м'яку поверхню, щоб не пошкодити і не подряпати кришку.

**ОЧИЩЕННЯ**

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ!** Перед початком чищення вимкніть живлення вимикачем **Рис. А4**.

- Вимийте передню частину робота за допомогою мийки низького тиску та м'якої щітки або ганчірки.
- Використовуйте жорстку щітку для видалення скошеної трави та сміття з лез, коліс та інших частин на нижній стороні робота.
- Регулярно перевіряйте колеса на наявність бруду або скошеної трави та очищайте їх щіткою.

**ПРИМІТКА:** Регулярно видаляйте рослинні залишки з **нижньої частини робота**, щоб уникнути зниження продуктивності.

**ЗАМІНА ЛЕЗА**

**УВАГА!** Спочатку вимкніть головний вимикач живлення та одягніть захисні рукавички.

**УВАГА!** Використовуйте тільки вказані оригінальні леза, схвалені виробником.

- Всі три лопаті та їх гвинти повинні бути замінені за одну заміну **Малюнок А6**.
- Гвинти слід відкрутити і затягнути за допомогою викрутки.
- Переконайтеся, що нові леза можуть вільно обертатися.

**ВИРІШЕННЯ ПРОБЛЕМ**

У таблиці нижче наведено рекомендації, які допоможуть діагностувати проблеми.

Якщо можливо, відремонтуйте пристрій самостійно. Якщо ви не можете вирішити проблему, зверніться до авторизованого дилера або сервісного центру.

**УВАГА! Необхідно вжити захисних заходів.**

Проблема	Можливі причини	Рішення
На зарядній станції блимає червоне світло	Обрив утримуючого троса	Знайдіть дефектну ділянку кабелю і виправити це.
Робот не може під'єднатися до зарядної станції	Зарядна станція встановлена неправильно	Див. розділ "Підготовка до роботи".
	Неправильно встановлений обмежувальний трос	
Немає сигналу від утримуючого троса	Відсутність електроживлення	Перевірте джерело живлення
	Обмежувальний кабель був підключений у зворотному порядку	Поміняйте місцями роз'єми "+" і "-"
	Обмежувальний кабель не	Перевірте, чи правильно

	підключено до зарядної станції	закріплений утримуючий трос підключений до зарядної станції
	Обрив утримуючого троса	Перевірте все до кінця, що кабель не був розірваний
	Обмежувальний дріт перетинається на шляху до петлі та з петлі	Перевірте, чи правильно встановлений утримуючий трос
Робот виходить за межі кордону	Обмежувальний кабель був підключений у зворотному порядку	Поміняйте місцями роз'єми "+" і "-"
Робот вібрує або видає незвичні звуки	Пошкоджене або відсутнє лезо	Перевірте та відремонтуйте гвинти кріплення ножа
	Диск відбійного ножа ослаблений	
	Замініть лезо	

Код помилки	Опис	Рішення
<b>E01 рис. F1</b>	Помилка ініціалізації - проскоп	Поставте робота на рівну поверхню і перезапустіть.
<b>E02 рис. F2</b>	Несправність датчика підйому або датчика зіткнення	Відрегулюйте протидарну планку і торсіонне колесо на передній частині газонокосарки, переконайтеся, що вони не заблоковані; поставте робота на рівну поверхню і перезапустіть його.
<b>E03 рис. F3</b>	Помилка ініціалізації двигуна різання	Покладіть робота на рівну поверхню і перезапустіть. Якщо проблема не зникне, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
<b>E04 Рис. F4</b>	Помилка підключення джерела живлення	Неправильна частота обертання ріжучого двигуна
<b>E05 рис. F5</b>		
<b>E06 Рис. F6</b>	Попередження про нахил	Поставте робота на рівну поверхню. Натисніть STOP або OK, щоб скинути тривогу.
<b>E07 Рис. F7</b>	Попередження про підйом	Поставте робота на рівну поверхню. Натисніть STOP або OK, щоб скинути тривогу.
<b>E08 рис. F8</b>	Помилка каналу АЦП	Покладіть робота на рівну поверхню і перезапустіть. Якщо проблема не зникне, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
<b>E09 рис. F9</b>	Неправильний сигнал	Дивіться вище в таблиці: проблема - немає сигналу від стоп-проводу. Перевірте всі пункти по черзі, потім поставте робота на рівну поверхню. Натисніть STOP або OK, щоб зняти тривогу. Перезапустіть робота. Якщо проблема не зникає, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
<b>E10 рис. F10</b>	Джем з роботів	Поставте робота на рівну поверхню. Натисніть STOP або OK, щоб зняти тривогу. Перезапустіть робота. Якщо проблема не зникає, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.
<b>E011 Рис. F11</b>	Неправильна частота обертання лівого вальцювального двигуна	Перезапустіть робота. Якщо проблема не зникне, зверніться до служби післяпродажного обслуговування.

<b>E012 рис. F12</b>	Неправильна швидкість Так крокуючий двигун	
----------------------	--	--

#### ВМІСТ НАБОРУ:

- Робот-газонокосарка 1 шт.
- Док-станція для зарядки 1шт.
- Блок живлення та подовжувач 1шт.
- Кабель для розмежування робочих зон зони100М
- Штифти для кріплення кабелю 100 шт.
- Штифти для кріплення док-станції 6 шт.
- Ріжучі леза 3 шт.
- Кабельні з'єднувачі 2 шт.
- Ключ шестигранний 1 шт.

#### ТЕХНІЧНІ ДАНІ

Робот для косіння 04-621	
Параметр	Значення
Напруга живлення	18 В ПОСТІЙНОГО СТРУМУ
Максимальна номінальна потужність ріжучого двигуна:	50 W
Максимальна потужність самохідного двигуна:	20 W
Ступінь захисту зарядної станції IP	IPX4
Ступінь захисту робота IP	IPX5
Ступінь захисту IP для зарядного адаптера	IP 65
Клас захисту для робота	III
Клас захисту для зарядної станції	II
Ширина різання	180 мм
Регулювання висоти різання в діапазоні	20 мм - 60 мм
Швидкість	3100 об/хв
Меса	10,2 кг
Рік випуску	2023

#### ДАНІ ЩОДО ШУМУ ТА ВІБРАЦІЙ

Рівень звукового тиску	$L_{pA} = 56 \text{ дБ (A) K} = 3 \text{ дБ (A)}$
Вимірний рівень звукової потужності	$L_{WA} = 67 \text{ дБ (A) K} = 3 \text{ дБ (A)}$

#### Інформація про шум і вібрацію

Рівень шуму, що випромінюється обладнанням, описується: рівнем звукового тиску  $L_{pA}$  та рівнем звукової потужності  $L_{WA}$  (де K позначає незначеність вимірювання). Вібрації, що випромінюються обладнанням, описуються значенням віброприскорення  $a_h$  (де K - незначеність вимірювання). Рівень звукового тиску  $L_{pA}$ , рівень звукової потужності  $L_{WA}$  і значення віброприскорення  $a_h$ , зазначені в цьому посібнику, були виміряні відповідно до стандарту EN 62841-1:2015+A11. Зазначений рівень вібрації  $a_h$  можна використовувати для порівняння обладнання та попередньої оцінки впливу вібрації. Зазначений рівень вібрації є репрезентативним лише для основного використання пристрою. Якщо пристрій використовується для інших цілей або з іншими робочими інструментами, рівень вібрації може змінитися. На підвищення рівня вібрації впливає недостатнє або занадто рідкісне технічне обслуговування пристрою. Наведені вище причини можуть призвести до підвищеного впливу вібрації протягом усього робочого періоду.

**Для точної оцінки впливу вібрації необхідно враховувати періоди, коли пристрій вимкнений або коли він увімкнений, але не використовується для роботи. Коли всі фактори точно оцінені, загальний рівень вібрації може бути значно нижчим.** Щоб захистити користувача від впливу вібрації, слід вжити додаткових заходів безпеки, таких як циклічне технічне обслуговування верстата і робочих інструментів, забезпечення належної температури рук і правильна організація праці.

#### ДАНІ ЩОДО ШУМУ ТА ВІБРАЦІЙ

##### ЗАХИСТ НАВКОЛИШНЬОГО СЕРЕДОВИЩА



Вироби з електричним живленням не можна викидати разом із побутовими відходами, їх слід передавати у відповідні центри для утилізації. Для отримання інформації про утилізацію зверніться до продавця виробу або місцевої влади. Відпрацьоване електричне та електронне обладнання містить екологічно інертні речовини. Обладнання, яке не переробляється, становить потенційний ризик для навколишнього середовища та здоров'я людей.

"Група Торех Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa z місцезнаходженням у Варшаві, ul. Pograniczna 2/4 (далі - "Група Торех") повідомляє, що всі авторські права на зміст цього посібника (далі - "Посібник"), включаючи, серед іншого, його текст, фотографії, схеми та діаграми, належать Групі Торех. Його текст, фотографії, схеми, малюнки, а також його композиція належать виключно Групі Торех і підлягають правовому захисту відповідно до Закону від 4 лютого 1994 р. "Про авторське право і суміжні права" (Законодавчий вісник 2006 р. № 90 Поз. 631, з наступними змінами і доповненнями). Копіювання, обробка, публікація, модифікація з комерційною метою всього Посібника або його окремих елементів без письмової згоди Група Торех суворо заборонено і може призвести до цивільної та кримінальної відповідальності.

#### CZ PŘEKLAD (UŽIVATELSKÉ) PŘÍRUČKY SEKACÍ ROBOT 04-621

**POZOR: PŘED POUŽITÍM ELEKTRICKÉHO NÁŘADÍ SI PEČLIVĚ PŘEČTĚTE TENTO NÁVOD A USCHOVEJTE JEJ PRO BUDOUCÍ POUŽITÍ.**

#### ZVLÁŠTNÍ BEZPEČNOSTNÍ PRAVIDLA

##### BEZPEČNOSTNÍ POKYNY PRO SEKACÍ ROBOTY

Bezpečnost při praktickém používání žacího robota

##### DOPORUČENÍ

Pečlivě si přečtěte pokyny. Seznamte se s ovládacími systémy a správnou obsluhou přístroje.

Nedovolte, aby spotřebič používaly děti nebo osoby, které si nepřečetly návod k obsluze. Vnitrostátní předpisy mohou stanovit minimální věk obsluhy.

Nepoužívejte robota, pokud jsou v jeho blízkosti další osoby, zejména děti nebo zvířata.

Upozorněujeme, že za nehody nebo ohrožení jiných osob nebo životního prostředí odpovídá provozovatel nebo uživatel.

##### PŘÍPRAVA

- Před každým sečením zkontrolujte, zda všechny části robota správně fungují.
- Pro dosažení nejlepších výsledků se doporučuje sekát za bezdeštného počasí. Při sekání za deště se tráva může lepit na robota, který v důsledku toho může uklouznout.
- NESEČTE za špatných povětrnostních podmínek, např. za silného deště, bouřky nebo sněžení.
- Pravidelně kontrolujte posekanou plochu a odstraňujte kameny, odpady, dráty, kosti a jiné překážky. Omezená záruka se nevztahuje na škody způsobené předměty ponechanými na trávníku.
- Aby nedošlo k poškození, nesekejte ve vzdálenosti menší než 1 m od zavlažovacích hlav.

**POZNÁMKA:** Robot a postříkovače NESMÍ být zapnuty současně.

Robot by měl být naprogramován tak, aby se spouštěl v jinou dobu než postříkovače.

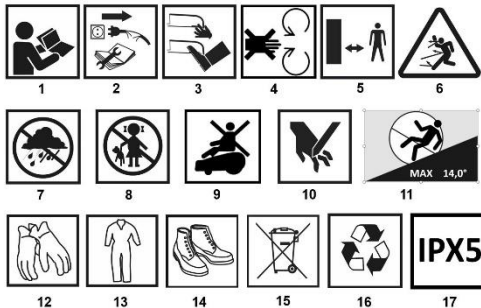
**NIKDY nedovolte** dětem, aby se dotýkaly napájecího zdroje, nabíjecí stanice, zejména kontaktů, nožů, prostoru pro baterie nebo jakýchkoli částí, kde jsou mezery, například koleček.

##### POUŽITÍ

- Pozor na rotující lopatky! NEPOKLÁDEJTE ruce ani nohy pod rotující nože.
- Dávejte pozor na předměty rozsypané na trávníku při sekání! Když je robot zapnutý, udržujte bezpečnou vzdálenost.
- Nenechávejte spotřebič bez dozoru, pokud je známo, že se v blízkosti nacházejí zvířata, děti nebo veřejnost.
- Udržujte bezpečnou polohu. Udržujte rovnováhu a stabilní polohu na svažích. Při obsluze robota nebo jeho periferních zařízení můžete chodit, ale nesmíte běhat.
- Seznamte se s pokyny, kdy, kde a jak kontrolovat robota a jeho periferní zařízení, kabely a prodlužovací šňůry, zda nejsou poškozeny nebo opotřebené, a opravovat robota, vlastní úpravy, opravy nejsou povoleny - hrozí ztráta záruky.
- Poškozený napájecí kabel nepřipojujte ani se ho nedotýkejte, dokud nebude odpojen od zdroje napájení, protože hrozí nebezpečí kontaktu se součástmi pod napětím.
- Robota a/nebo periferní zařízení připojujte pouze k napájecím obvodům chráněným proudovým chráničem s vypínacím proudem nejvýše 30 mA.
- Pokud robot vydává neobvyklý zvuk nebo zaznamená neobvyklé vibrace nebo signalizuje alarm, okamžitě stiskněte tlačítko STOP.
- **NEDOTÝKEJTE** se nebezpečných pohyblivých částí před vypnutím napájení robota.
- **Nedotýkejte** se nebezpečných částí, dokud se zcela nezastaví.
- Při manipulaci s robotem vždy noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.

- Odpojení napájení: Před uzamčením robota.
- Před testováním, čištěním nebo údržbou.

#### PIKTOGRAMY A VÝSTRAHY



1. Přečtěte si návod k obsluze, dodržujte v něm uvedená upozornění a bezpečnostní podmínky!
2. Před čištěním nebo údržbou odpojte od napájení.
3. Nevkládejte ruce ani nohy pod ochranný kryt řezacího mechanismu.
4. Rotující části možnost poranění
5. Udržujte bezpečnou vzdálenost od sekacího robota.
6. Dávejte pozor na možnost zranění odhozenými předměty
7. Protect před deštěm
8. Uchovávejte mimo dosah dětí
9. Nejezděte na robotovi
10. Možná ztráta prstů, dbejte zvýšené opatrnosti
11. Maximální náklon země 14°/25%
12. Chraňte si ruce pracovními rukavicemi
13. Je nutné nosit ochranný oděv
14. Noste ochrannou obuv
15. Nevyhazujte společně s domovním odpadem
16. Selektivní sběr odpadu
17. Stupeň ochrany

**UPOZORNĚNÍ:** Tento spotřebič mohou používat děti starší 8 let a osoby s omezeními fyzickými a duševními schopnostmi a nedostatečnými znalostmi nebo zkušenostmi, pokud jsou pod dohledem nebo jsou řádně poučeny o bezpečném používání spotřebiče, aby si byly vědomy souvisejících rizik. S tímto spotřebičem by si děti neměly hrát. Děti nesmí spotřebič čistit ani provádět jeho údržbu bez dozoru.

#### POPIS GRAFICKÝCH PRVKŮ

Níže uvedené číslování se vztahuje na součásti zařízení. zobrazené na grafických stránkách této příručky.

Označení Obr. A	Popis
1	Nouzové zastavení
2	Nastavení výšky sečení
3	Ovládací panel sekačky
4	Spínač sekačky
5	Hnací kola
6	Řezné nože
7	Buben řezacího mechanismu
8	Otočná kolečka
9	Rukojeť pro přenašení
10	Nabíjecí konektory
11	Kryt prostoru pro baterii
Označení Obr. B	Popis
1	Ovládací panel dokovací stanice
2	Otvory pro upevnění dokovací stanice
3	Nabíjecí konektory
4	Dokovací stanice
5	Kryt dokovací stanice
6	Konektory pro napájecí kabel k označení pracovní oblasti
7	Otvory pro kabely pro označení pracovní oblasti a napájení
8	Napájecí zásuvka dokovací stanice
9	Označení pro správné vedení kabelů

Označení Obr. D	Popis
1	Kontrolka stavu nabíjení
2	Indikátor poruchy signálu
3	Indikátor omezovacího kabelu
4	Provozní hodiny / chybové hlášení, kontroly 1-4
5	Tlačítko napájení
6	Přepínač
7	Dokovací tlačítko
8	Tlačítko "Potvrdit"
Označení Obr. H	Popis
1	Šrouby
2	Kryt prostoru pro baterie s přepravní rukojeť
3	Příhrádka na baterie
4	Zásuvka pro baterii na krytu komory
5	Dobíjecí baterie (není součástí dodávky)
Označení Obr. I	Popis
1	Trávník
2	Stěna / wall
3	Dokovací stanice
4	Vzdálenost stanice od zdi
5	Počáteční úsek linie vymezující oblast sečení
6	Délka úseku
Označení Obr. J	Popis
1a	Kabel pro omezení plochy pro sečení začíná
1b	Kabel omezující oblast sečení Konec
2	Napájecí kabel
3	Dokovací stanice

\* Mezi grafickým znázorněním a skutečným produktem mohou být rozdíly.

#### PŘÍPRAVA NA PRÁCI

##### INSTALACE BATERIE

- Obratě žacího robota tak, abyste měli přístup ke spodní části robota.
- Na místě spínače **obr. A4** a přepravní rukojeť **obr. A9** je kryt prostoru pro baterie **obr. H2** upevněný 4 šrouby označenými šipkami **obr. H1**.
- Poté vyšroubujte šrouby označené šipkami.
- Opatrně sejměte kryt příhrádky **obr. H2**, aby nedošlo k přerušení nebo odpojení vodičů spínače **obr. A4** (je připevněn ke krytu příhrádky na baterie).
- Poté kryt otočte, zásuvka pro baterii na spodní straně krytu je upevněna **obr. H4**.
- Do zásuvky se vloží baterie řady **ENERGY+**.
- Obratě kryt s připojenou baterií a vložte jej do **příhrádky na obrázku H3**.
- Utáhněte šrouby upevňující kryt. Otočte robota spodní částí dolů, jednotka je připravena.

##### PRACOVNÍ PROSTŘEDÍ ŽACÍHO ROBOTA

Ujistěte se, že jsou na pracovišti robota splněny následující podmínky:

- Výška trávy nepřesahuje 60 mm.
- **POZNÁMKA:** Pokud je tráva vyšší než 60 mm, posekejte trávník nejprve ruční sekačkou.
- Nejsou zde žádné kamery, kusy dřeva, dráty, kabely pod napětím ani jiné cizí předměty.
- Místo sečení je rovinné a ploché, bez příkopů a výkopů a se sklonem menším než 25 % (14°) **obr. C1**
- K instalaci jsou zapotřebí následující nástroje:
- gumové kladivo (k zatloukání kolíků do země při pokládání jisticího kabelu).
- Šestihranný klíč (pro upevnění nabíjecí stanice) je součástí sady.
- Kleště (pro přestřížení kabelu ohraničujícího pracovní oblast)

##### 1.BASE STATION INSTALLATION

Výběr vhodného místa

Nabíjecí stanice by měla být umístěna na následujícím místě **obr. C3:**

- Relativně rovná a rovinná část trávníku.
- Blízko okraje trávníku.
- V blízkosti zásuvky.
- Prodlužovací kabel o délce 10 m a napájecí zdroj umístěte na stinné, chladné a suché místo.
- Ve vzdálenosti nejméně 2 m od nabíjecí stanice nesmí být žádné překážky.

- Nabíječní stanici doporučujeme umístit na suchém a chráněném místě.
- Napájecí zdroj by měl být 30 cm nad úrovní terénu.

## 2.CHARGING STATION ATTACHMENT

Připevněte nabíječní stanici k zemi pomocí 6 upevňovacích šroubů (G1) (pomocí šestihraného klíče G6).

**POZNÁMKA: NESTOJTE** na desce nabíječní stanice ani po ní **nechoďte**.  
**POZNÁMKA: NEVYTVAŘEJTE** nové otvory v desce nabíječní stanice. Stanice musí být přišroubována k zemi pomocí stávajících otvorů.

## 3.POKLÁDKA ZAJIŠŤOVACÍHO KABELU

Hraniční drát slouží k vymezení pracovního prostoru a navedení robota zpět do nabíječní stanice.

**POZNÁMKA:** Pokud váš soused také používá sekací robot, dodržujte vzdálenost alespoň 1 m mezi zastavovacími dráty obou robotů.

### PLANOVÁNÍ OCHRANNÉ LINIE

Před vytyčením hraniční čáry se projděte po vyznačené hranici a odstraňte všechny nepotřebné předměty, například kameny.

**POZNÁMKA:** Délka jističního kabelu nesmí překročit 200 metrů.

**POZOR!** Robot nesmí přejíždět přes štěrk nebo podobné materiály, které by mohly poškodit nože.

### POKLÁDKA JISTIČÍHO KABELU OBR. C

Při pokládání jističního kabelu kolem pracovního prostoru a překážek postupujte podle níže uvedených pokynů. Ke správnému položení zajišťovacího kabelu použijte měřidlo, které je součástí sady.

**POZOR:** Zadržný kabel je pod napětím velmi nízkého stupně a je bezpečný pro lidi i domácí zvířata.

**POZNÁMKA:** Začněte konektorem "+" na zadní straně nabíječní stanice **obr. B6** zatáhnete pod stanici (a ponechte 10 cm rezervu) a položte kabel kolem trávníku proti směru hodinových ručiček a ukončete jej u konektoru "+" na zadní straně nabíječní stanice (ponechte 10 cm rezervu). Ujistěte se, že kabel má kovový kontakt na konektorech "+" a "-". **Obr. B6** nezapomeňte odříznout přebytečný omezující vodič.

- Mezi koncovým vodičem a nabíječní stanicí ponechte alespoň 2 m volného místa. Kabel v této části slouží k přivedení robota k dokovací stanici.

- Mezi dorazovým drátem a okrajem trávníku udržujte mezeru 30 cm **Obr. C2; Obr. C3.**

- Připevněte dorazový vodič k zemi pomocí kolíků, které jsou součástí sady **obr. G5**. Dorazový drát by měl být rovný a mírně napnutý. Kolíky by měly být rozmístěny po 1 m (tento rozměr lze změnit v závislosti na tvaru trávníku) **obr. C4**. Kabel nezakopávejte hlouběji než 2 cm, aby nedošlo k oslabení signálu.

- Položte kabel tak, aby úhly byly větší než 90° **obr. C5**. V těchto bodech kabel omezuje pohyby v mírných obloucích, což robotovi výrazně usnadní pohyb po sekané ploše.

- Pokud jsou na trávníku záhony, jezírka nebo stromy, ohraničte je smyčkami z ohraničovacího drátu **podle obrázku C4**.

- Udržujte min. vzdálenost 30 cm mezi upevňovacím kabelem a okrajem překážek.

**POZOR:** Na cestě do smyčky a ze smyčky se jističí lana nesmí vzájemně křížit **Obr. C4**.

- V pracovním prostoru sekačky ponechte úzký prostor. Dbejte na to, aby vzdálenost mezi rovnooběžně běžícími ohraničujícími dráty byla větší než 1 m.

**POZNÁMKA:** Ujistěte se, že je dokovací stanice uvnitř smyčky označující oblast sečení. (vně dovnitř / dovnitř ven) **Obr.B2**

## 4. INSTALACE NABÍJEČÍCH STANIC

Připojte napájecí zdroj

1. Zasuňte napájecí zástrčku do zásuvky 110-240 V.

2. zkontrolujte stav kontrolky LED na nabíječní stanici **obr. B1:**

- Trvalá zelená kontrolka: připojení navázáno (robot se nenabíjí nebo je plně nabíjen)
- Přerušované zelené světlo: robot se nabíjí.
- Přerušovaná červená kontrolka: nejčastější chybou je "odpojení omezovacího kabelu".
- Zhasnuté světlo: nejčastější závada je "No 100-240 V power supply" nebo "No connection to power source".

### PROVOZ / NASTAVENÍ

#### První spuštění žacího robota

- Při prvním spuštění robota umístěte jednotku na dokovací stanici tak, aby nabíječní konektory na stanici **figurovaly. B3** nepřišli do kontaktu s nabíječními konektory na sekacím robotu **obr. A10**.

- Při prvním spuštění žacího robota z aplikace v telefonu je třeba provést aktualizaci firmwaru. Způsob provedení je popsán níže v části Aktualizace softwaru.

- **POZNÁMKA:** Při prvním připojení musí být telefon a robot v dosahu síti Wi-fi.

### PŘED POUŽITÍM ROBOTA AKTUALIZUJTE FIRMWARE

**Aktualizace by měla být provedena následujícím způsobem.**

1. Umístěte robota do smyčky, ale mimo nabíječní stanici.
2. Přepněte přepínač **obr. A4** do polohy 1.
3. Stiskněte a podržte spínač **Obr. D5**
4. Spusťte aplikaci, naskenujte **kód QR**.
5. Připojte aplikace k robotu
6. Rozbalte nastavení softwaru stisknutím ikony v pravém horním rohu obrazovky.
7. Vyberte možnost: Firmware Update.
8. Poté postupujte podle pokynů na obrazovce.

**Po instalaci softwaru je zařízení připraveno k provozu.**

### POZOR!

- Na displeji se zobrazuje, zda je robot v dosahu Wi-fi nebo Bluetooth.
- Připojení k síti je indikováno blikající ikonou příslušného typu připojení. Po připojení přestane ikona blikat.
- Robota lze spárovat pouze s jedním telefonem.
- Pokud je třeba připojit dalšího (stejněho sekacího robota), je třeba prvního robota z aplikace odebrat. V aplikaci iOS také z nastavení Bluetooth.

### NASTAVENÍ VÝŠKY SEČENÍ:

Před prvním sečením nastavte výšku sečení na 60 mm a poté ji změňte na požadovanou výšku, až bude celý trávník relativně rovný.

- Otočením knoflíku **A2** ve směru hodinových ručiček zvýšíte výšku sečení.
- Otočením knoflíku **A2** doleva snížíte výšku sečení.
- Výšku sečení lze nastavit v rozmezí od 20 mm (MIN) do 60 mm (MAX).

**POZNÁMKA:** Pohonný motor žacího bubnu **Obr. A7** se zapne přibližně 10 sekund po opuštění základny a zahájí provoz.

### ZAPNUTÍ/VYPNUTÍ NAPÁJENÍ

1. Nastavte přepínač **obr. A4** do polohy "O", abyste vypnuli napájení.
2. Nastavte přepínač na **obr. A4** do polohy "I", abyste zapnuli napájení.

### AKTIVACE ROBOTA A PROGRAMOVÁNÍ PRACOVNÍ DOBY V MAUÁLNIÍM REŽIMU

1 Stiskněte a podržte tlačítko napájení **Obr. D5** a spusťte robota. Poznámka: během spuštění robotem netešte, aby nedošlo k chybě při spuštění. Pokud se robot nespustí správně (všechny kontrolky svítí nepřetržitě), restartujte robota.

2. Heslo **zadejte** dvojím stisknutím tlačítka **D6**, poté dvakrát stiskněte tlačítko **D7** a jednou tlačítko **D8** (heslo naprogramované z výroby).  
3. naprogramujte provozní dobu (včetně doby sečení a doby nabíjení):  
- Stiskněte tlačítko **obr. D6** nastavte provozní dobu. Jedno světlo znamená 2 hodiny, maximální doba provozu je 8 hodin a 4 světla **obr. D4** se rozsvítí. Stiskněte tlačítko **obr. D8** pro potvrzení a spuštění robota.

**POZNÁMKA:** Po nastavení provozní doby si robot nastavení zapamatuje a každý den začne sekat v naprogramovanou dobu. Doba sečení bude odpovídat zadanému nastavení.

- Naprogramovaná provozní doba robota 2 až 8 hodin představuje dobu sečení včetně doby nabíjení.
- Doba provozu a nabíjení se liší v závislosti na použité baterii.

Pokud chcete změnit provozní dobu, postupujte znovu podle kroků 2-3.

### ČASOVÉ PROGRAMOVÁNÍ V AUTOMATICKÉM REŽIMU, 7DENNÍ ROZVRH, JE K DISPOZICI PROSTŘEDNICTVÍM NASTAVENÍ V APLIKACI.

- Po nouzovém zastavení je třeba robota nejprve odblokovat podle výše uvedeného kroku 2. Jakmile je robot odblokován, můžeme jej vrátit do stanice stisknutím tlačítka: **obr. D7** a poté potvrdíme pomocí **obr. D8** vrátit sekačku do nabíječní stanice.

- Stisknutím tlačítka nouzového zastavení STOP se z aplikace vymaže pracovní cyklus manuálního a automatického režimu, pokud byl tímto způsobem spuštěn. Chcete-li robota po nouzovém zastavení opět zprovoznit, vraťte jej do nabíječní stanice a znovu nastavte manuální plán. Pro automatický plán proveďte stejnou akci v plánu aplikace a potvrďte jeho nastavení.

**POZNÁMKA:** Naprogramovaný čas spuštění v automatickém plánu by neměl být považován za příliš přesný. Přístroj se může spustit až několik minut po nastaveném čase.

- Aktivace ručního režimu vymaže plán naprogramovaný v aplikaci a naopak.
- V manuálním režimu se ořezávání okrajů provádí automaticky každých několik cyklů sečení. Spočívá v sekání trávy vedle kabelu vymezujícího pracovní oblast. POZOR: Je třeba dbát na správné upevnění kabelu, aby nedošlo k jeho náhodnému sekání.
- Jakmile zařízení zjistí začátek deště, sekací robot se vrátí do dokovací stanice.
- Pokud robot při práci narazí na překážku, odrazí se od ní a pokračuje v práci.

#### KONTROLKA STAVU NABÍJENÍ V NABÍJECÍ STANICI:

Nepřetříté zelené světlo - baterie je plně nabitá.  
Přerušované zelené světlo - nabíjení.

#### MIMO NABÍJECÍ STANICI:

Nepřetříté zelené světlo - baterie >=20 %  
Přerušované zelené světlo - baterie <20 %

**POZOR!** Pokud úroveň nabití baterie klesne pod 20 %, robot automaticky přestane pracovat a vrátí se do nabíjecí stanice.

#### CHYBOVÉ SVĚTLO:

Nepřetříté zelené světlo - systém je třeba aktualizovat. Připojte se k aplikaci a proveďte aktualizaci.

Přerušované zelené světlo - probíhá aktualizace systému.

Přerušované červené světlo - chybové hlášení 1 až 5, restartujte robota.  
Nepřetříté červené světlo - chybové hlášení 6 až 12, stiskněte "STOP" nebo "OK" pro vymazání.

#### KONTROLKA OMEZOVAČÍHO KABELU:

Nepřetříté zelené světlo - správný signál

Nepřetříté červené světlo - žádný signál

Ovládací prvky **Obr. D4:**

Přerušované světlo - zablokovaný robot.

Nepřetříté světlo - robot odemčen.

Kontrolka 1 svítí zeleně: 2 hodiny provozu.

Kontrolky 1 a 2 svítí zeleně: Doba provozu 4 hodiny.

Kontrolky 1, 2 a 3 svítí zeleně: 6 hodin provozu.

Kontrolky 1, 2, 3 a 4 svítí zeleně: Doba provozu 8 hodin.

#### SOFTWARE PRO OVLÁDÁNÍ ŽÁČIO ROBOTA

IOS ke stažení:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Android ke stažení:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Pokyny k programu jsou ke stažení na adrese:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### NOUZOVÉ VYPNUTÍ ROBOTA

Stisknutím tlačítka "STOP" **obr. A1** robota zastavíte, stisknutím a podržením tlačítka napájení robota vypnete.

#### POHYB ROBOTA

Pod robotem se nachází zvedací rukojeť **A10** pro snadné ovládání jednou rukou.

#### ÚDRŽBA A SKLADOVÁNÍ

- Před čištěním a údržbou robota vždy vypněte.
- Před čištěním a údržbou nabíjecí stanice odpojte napájení.
- Při výměně nožů a čištění spodní části robota vždy používejte silné ochranné rukavice.
- Pravidelně kontrolujte utažení šroubů a matic. Poškozené díly je nutné z bezpečnostních důvodů opravit nebo vyměnit.
- Pravidelně kontrolujte, zda se nože mohou volně otáčet.

**POZNÁMKA:** Když robota otočíte vzhůru nohama, položte ho na trávnik nebo měkký povrch, abyste nepoškodili nebo nepoškrábali kryt.

#### ČIŠTĚNÍ

**POZOR!** Před zahájením čištění vypněte napájení vypínačem **obr. A4**.

- Přední část robota umyjte nízkotlakým čisticím prostředkem a měkkým kartáčem nebo hadříkem.
- Pomocí tvrdého kartáče odstraňte zbytky posečené trávy a nečistoty z nožů, kol a dalších částí na spodní straně robota.
- Pravidelně kontrolujte kola, zda nejsou zabláčená nebo zda na nich není posekaná tráva, a čistěte je kartáčem.

**POZNÁMKA: Pravidelně odstraňujte zbytky rostlin ze spodní strany robota, aby nedošlo ke snížení produktivity.**

#### VÝMĚNA NOŽŮ

**POZOR!** Nejprve vypněte hlavní vypínač a nasadte si ochranné rukavice.

**POZOR!** Používejte pouze uvedené originální nože schválené výrobcem.

- Všechny tři nože a jejich šrouby musí být vyměněny v rámci jedné výměny **Obrázek A6**.
- Šrouby je třeba vyšroubovat a utáhnout šroubovákem.
- Zkontrolujte, zda se nové nože mohou volně otáčet.

#### ŘEŠENÍ PROBLÉMU

Níže uvedená tabulka obsahuje pokyny pro diagnostiku problémů.

Pokud je to možné, opravte zařízení sami. Pokud problém nevyřešíte, obraťte se na autorizovaného prodejce nebo servisní středisko.

#### POZOR! Je třeba přijmout ochranná opatření.

Problém	Možné příčiny	Řešení
Na nabíjecí stanici bliká červená kontrolka	Přerušení zajišťovacího kabelu	Vyhledejte vadný úsek kabelu a opravte ji
Robot má potíže s připojením k nabíjecí stanici	Nabíjecí stanice není správně nainstalována	Viz část "Příprava na práci".
	Nesprávně umístěný zajišťovací kabel	
Žádný signál ze zajišťovacího kabelu	Žádné napájení	Zkontrolujte zdroj napájení
	Omezovací kabel byl zapojen opačně	Vyměřte konektory "+" a "-"
	Omezovací kabel není připojen k nabíjecí stanici	Zkontrolujte, zda je upevňovací kabel správně připojen k nabíjecí stanici
	Přerušení zajišťovacího kabelu	Zkontrolujte celou cestu, že kabel nebyl přerušen
Robot překračuje hranice	Křížení omezovacího drátu na cestě do smyčky a ze smyčky	Zkontrolujte, zda je správně nainstalován upevňovací kabel.
	Omezovací kabel byl zapojen opačně	Vyměřte konektory "+" a "-"
Robot vibruje nebo vydává neobvyklé zvuky.	Poškozené nebo chybějící ostří	Kontrola a oprava upevňovacích šroubů nože
	Kotouč nože je uvolněný	
	Výměna čepele	

Kód chyby	Popis	Řešení
E01 obr. F1	Chyba inicializace - gyroskopický senzor	Umístěte robota na rovný povrch a restartujte jej.
E02 obr. F2	Porucha snímače zdvihu nebo snímače kolize	Nastavte kolizní tyč a torzní kolo na přední části sekačky, zkontrolujte, zda nejsou zablokované; postavte robota na rovný povrch a znovu jej spusťte.
E03 obr. F3	Chyba inicializace řezacího motoru	Umístěte robota na rovný povrch a restartujte jej. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
E04 Obr. F4	Chyba připojení napájení	
E05 obr. F5	Nesprávné otáčky řezacího motoru	
E06 Obr. F6	Upozornění na náklon	Umístěte robota na rovný povrch. Stisknutím tlačítka STOP nebo OK alarm zrušíte.
E07 Obr. F7	Varování před vytáhem	Umístěte robota na rovný povrch. Stisknutím tlačítka STOP nebo OK alarm zrušíte.
E08 obr. F8	Chyba kanálu ADC	Umístěte robota na rovný povrch a restartujte jej. Pokud problém přetrvává,



<b>E09 obr. F9</b>	Nesprávný signál	kontaktujte poprodejní servis. Viz výše v tabulce: problém - žádný signál ze stop vodiče. Zkontrolujte postupně všechny body a pak robota postavte na rovný povrch. Stisknutím tlačítka STOP nebo OK zrušte alarm. Restartujte robota. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
<b>E010 obr. F10</b>	Robot jam	Umístěte robota na rovný povrch. Stisknutím tlačítka STOP nebo OK alarm zrušte. Restartujte robota. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
<b>E011 Obr. F11</b>	Nesprávné otáčky levého valivého motoru	Restartujte robota. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
<b>E012 obr. F12</b>	Nesprávná rychlost vpravo chodící motor	Restartujte robota. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.

#### OBSAH SADY:

- Sekací robot 1ks.
- Dokovací a nabíjecí stanice 1ks.
- Napájecí zdroj a prodlužovací kabel 1ks.
- Kabel pro vymezení pracovního prostoru oblast100m
- Upevňovací kolký kabelů 100 ks.
- Upevňovací kolký dokovací stanice 6ks.
- Řezné nože 3ks.
- Kabelové konektory 2ks.
- Šestihranný klíč 1ks.

#### TECHNICKÉ ÚDAJE

Žací robot 04-621	
Parametr	Hodnota
Napájecí napětí	18 V DC
Maximální jmenovitý výkon řezacího motoru:	50 W
Maximální jmenovitý výkon motoru s vlastním pohonem:	20 W
Stupeň krytí IP pro nabíjecí stanici	IPX4
Stupeň krytí IP pro robota	IPX5
Stupeň krytí IP pro nabíjecí adaptér	IP 65
Třída ochrany robota	III
Třída ochrany nabíjecí stanice	II
Šířka řezu	180 mm
Nastavení výšky sečení v rozsahu	20 mm - 60 mm
Rychlost	3100 otáček za minutu
Hromadné	10,2 kg
Rok výroby	2023

#### ÚDAJE O HLUKU A VIBRACÍCH

Hladina akustického tlaku	$L_{pA} = 56dB (A) K = 3dB(A)$
Naměřená hladina akustického výkonu	$L_{WA} = 67dB (A) K = 3dB(A)$

#### Informace o hluku a vibracích

Hladinu emisí hluku zařízení popisují: hladina vyzářovaného akustického tlaku  $L_{pA}$  a hladina akustického výkonu  $L_{WA}$  (kde K označuje nejistotu měření). Vibrace vyzářované zařízením jsou popsány hodnotou zrychlení vibrací  $a_h$  (kde K znamená nejistotu měření).

Hladina emise akustického tlaku  $L_{pA}$ , hladina akustického výkonu  $L_{WA}$  a hodnota zrychlení vibrací  $a_h$  uvedené v tomto návodu byly změřeny v souladu s normou EN 62841-1:2015+A11. Stanovenou hladinu vibrací  $a_h$  lze použít k porovnání zařízení a k předběžnému posouzení expozice vibracím.

Uvedená úroveň vibrací je reprezentativní pouze pro základní použití jednotky. Pokud se jednotka používá pro jiné aplikace nebo s jinými pracovními nástroji, může se úroveň vibrací změnit. Vyšší úroveň vibrací bude ovlivněna nedostatečnou nebo příliš řídkou údržbou jednotky. Výše uvedené důvody mohou mít za následek zvýšenou expozici vibracím po celou dobu práce.

**Abyste bylo možné přesně odhadnout expozici vibracím, je nutné být v úahu osobní, kdy je zařízení vypnuté nebo kdy je zapnuté, ale nepoužívá se k práci. Pokud jsou všechny faktory přesně odhadnuty, může být celková expozice vibracím výrazně nižší.**

Abyste byl uživatel chráněn před účinky vibrací, měla by být zavedena další bezpečnostní opatření, jako je cyklická údržba stroje a pracovních nástrojů, zajištění odpovídající teploty rukou a správná organizace práce.

#### ÚDAJE O HLUKU A VIBRACÍCH

#### OCHRANA ŽIVOTNÍHO PROSTŘEDÍ



Elektricky poháněné výrobky by neměly být likvidovány společně s domovním odpadem, ale měly by být odevzeny do příslušných zařízení k likvidaci. Informace o likvidaci získáte u prodejce výrobku nebo na místním úřadě. Odpad z elektrických a elektronických zařízení obsahuje ekologicky inertní látky. Zařízení, která nejsou recyklována, představují potenciální riziko pro životní prostředí a lidské zdraví.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa se sídlem ve Varšavě, ul. Pograniczna 2/4 (dále jen "Grupa Topex") oznamuje, že veškerá autorská práva k obsahu této příručky (dále jen "příručka"), včetně mj. jejího textu, fotografií, schémat, nákrešů, jakož i jejího složení, patří výhradně společnosti Grupa Topex a podléhají právní ochraně podle zákona ze dne 4. února 1994 o autorském právu a právech s ním souvisejících (Dz. U. 2006 č. 90 Poz. 631, ve znění pozdějších předpisů). Kopírování, zpracovávání, zveřejňování, úprava pro komerční účely celého manuálu a jeho jednotlivých prvků bez písemně vyjádřeného souhlasu společnosti Grupa Topex je přísně zakázáno a může mít za následek občanskoprávní a trestněprávní odpovědnost.

#### ES prohlášení o shodě

**Výrobce:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Výrobek:** E+ sekací robot

**Model:** 04-621

**Obchodní název:** NEO TOOLS

**Sériové číslo:** 00001 + 99999

Toto prohlášení o shodě je vydáno na výhradní odpovědnost výrobce.

Výše popsaný výrobek je v souladu s následujícími dokumenty:

**Směrnice o strojních zařízeních 2006/42/ES**

**Směrnice RED 2014/53/EU**

**Směrnice RoHS 2011/65/EU ve znění směrnice 2015/863/EU**

A splňuje požadavky norem:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.3.2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2.2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Toto prohlášení se vztahuje pouze na strojní zařízení ve stavu, v jakém bylo uvedeno na trh, a nezahrnuje součásti.

přidal koncový uživatel nebo je provedl dodatečně.

Jméno a adresa osoby s bydlístěm v EU, která je oprávněna vypracovat technickou dokumentaci:

Podepsáno jménem:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Ul.ice Pograniczna 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Referent kvality společnosti TOPEX GROUP

Varšava, 2023-09-11

#### EU prohlášení o shodě

**Výrobce:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Výrobek:** Nabíjecí stanice

**Model:** K145455

**Obchodní název:** NEO TOOLS

**Sériové číslo:** 00001 + 99999

Toto prohlášení o shodě je vydáno na výhradní odpovědnost výrobce.

Výše popsaný výrobek je v souladu s následujícími dokumenty:

**Směrnice RED 2014/53/EU**

**Směrnice RoHS 2011/65/EU ve znění směrnice 2015/863/EU**

A splňuje požadavky norem:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.3.2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2.2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Toto prohlášení se vztahuje výhradně na stroj ve stavu, v jakém byl zaveden do systému.

marketing a nezahrnuje komponenty přidané koncovým uživatelem nebo

jeho následné aktivity.

Jméno a adresa rezidenta EU, který je oprávněn

připravit technickou dokumentaci:



*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Referent kvality spoločnosti TOPEX GROUP

Varšava, 2023-11-09

**SK**  
**PREKLAD (POUŽÍVATEĽSKEJ) PRÍRUČKY**  
**ROBOTA NA KOSENIIE 04-621**

**POZOR: PRED POUŽITÍM ELEKTRICKÉHO NÁRADIA SI POZORNE PREČÍTAJTE TIETO POKYNY A USCHOVAJTE SI ICH PRE BUĎUĎE POUŽITIE.**

**OSOBITNÉ BEZPEČNOSTNÉ PRAVIDLÁ**

**BEZPEČNOSTNÉ POKYNY PRE KOSIACE ROBOTY**

Bezpečnosť pri praktickom používaní kosiaceho robota

**ODPORÚČANIA**

Pozorne si prečítajte pokyny. Oboznámte sa s ovládacími systémami a správnou prevádzkou zariadenia.

Nedovoľte, aby spotrebič používali deti alebo osoby, ktoré si neprečítali návod na obsluhu. V národných predpisoch môže byť uvedený minimálny vek obsluhy.

Nepoužívajte robota, keď sú v jeho blízkosti iné osoby, najmä deti alebo zvieratá.

Upozorňujeme, že prevádzkovateľ alebo používateľ je zodpovedný za nehody alebo ohrozenie iných osôb alebo životného prostredia.

**PRÍPRAVA**

- Pred každým kosením skontrolujte, či všetky časti robota správne fungujú.
- Na dosiahnutie najlepších výsledkov sa odporúča kosiť za bezdažďového počasia. Pri kosení v daždi sa tráva môže prilepiť na robota, ktorý sa v dôsledku toho môže pošmyknúť.
- NEKŮŠTE za zlých poveternostných podmienok, napr. počas silného dažďa, búrky alebo sneženia.
- Pravidelne kontrolujte pokosený plochu a odstraňujte všetky kamene, nečistoty, drôty, kosti a iné prekážky. Obmedzená záruka sa nevzťahuje na škody spôsobené predmetmi ponechanými na trávniku.
- Aby ste predišli poškodeniu, nekoste vo vzdialenosti menšej ako 1 m od postrekovačov.

**POZNÁMKA:** Robot a postrekovače sa nesmú zapínať súčasne.

Robot by mal byť naprogramovaný tak, aby pracoval v inom čase ako postrekovače.

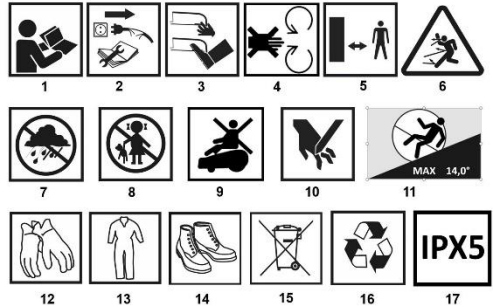
**NIKDY** nedovoľte deťom dotýkať sa napájacieho zdroja, nabíjacej stanice, najmä kontaktov, nožov, priestoru pre batérie alebo akýchkoľvek častí, kde sú medzery, ako sú napríklad kolesá.

**POUŽÍVAJTE**

- Pozor na rotujúce lopatky! NEDÁVAJTE ruky ani nohy pod rotujúce nože.
- Dávajte pozor na predmety rozhádzané po trávniku počas kosenia! Keď je robot zapnutý, udržiajte bezpečnú vzdialenosť.
- Nenechávajte spotrebič bez dozoru, ak je známe, že sa v blízkosti nachádzajú zvieratá, deti alebo verejnosť.
- Udržiajte bezpečnú polohu. Udržiajte rovnováhu a stabilnú polohu na svachoch. Počas obsluhy robota alebo jeho periférnych zariadení môžete chodiť, ale nesmiete bežať.
- Oboznámte sa s pokynmi, kedy, kde a ako skontrolovať robota a jeho periférne zariadenia, káble a predlžovacie šnúry, či nie sú poškodené alebo opotrebované, a opravíť robota, vlastné úpravy, opravy nie sú povolené - hrozí strata záruky.
- Poškodený napájací kábel nepripájajte ani sa ho nedotýkajte, kým nie je odpojený od napájania, pretože hrozí riziko kontaktu so súčasťami pod napätím.
- Robota a/alebo periférne zariadenia pripájajte len k napájacím obvodom chráneným prúdovým chráničom s vypínacím prúdom maximálne 30 mA.
- Ak robot vydáva neobvyklý zvuk alebo zaznamená neobvyklé vibrácie alebo signalizuje alarm, okamžite stlačte tlačidlo STOP.
- Pred vypnutím napájania robota sa **NEDOTÝKAJTE** nebezpečných pohyblivých častí.
- **NEDOTÝKAJTE** sa nebezpečných častí, kým sa úplne nezastavia.

- Pri manipulácii s robotom vždy noste pevnú obuv a dlhé nohavice.
- Vypnutie napájania: Pred zablokovaním robota.
- Pred testovaním, čistením alebo údržbou.

**PIKTOGRAMY A VÝSTRAHY**



1. Prečítajte si návod na obsluhu, dodržiavajte upozornenia a bezpečnostné podmienky v ňom uvedené!
2. Pred čistením alebo údržbou odpojte od napájania
3. Nevkladajte ruky ani nohy pod ochranný kryt rezacieho mechanizmu
4. Rotujúce časti možnosť poranenia
5. Udržujte bezpečnú vzdialenosť od kosiaceho robota
6. Dávajte pozor na možnosť poranenia od odhodnených predmetov
7. Protect pred dažďom
8. Keep mimo dosahu detí
9. Nejazdite na robotovi
10. Možná strata prstov, buďte opatrní
11. Maximálny náklon zeme 14°/25%
12. Chráněte ruky pracovnými rukavicami
13. Musíte nosiť ochranný odev
14. Noste ochrannú obuv
15. Nevyhadzujte spolu s domovým odpadom
16. Selektívny zber odpadu
17. Stupeň ochrany

**UPOZORNENIE: Tento spotrebič môžu používať deti staršie ako 8 rokov a osoby s obmedzenými fyzickými a duševnými schopnosťami a nedostatočnými znalosťami alebo skúsenosťami, ak sú pod dozorom alebo sú riadne poučené o bezpečnom používaní spotrebiča, aby si boli vedomé rizík, ktoré s tým súvisia. S týmto spotrebičom by sa deti nemali hrať. Deti nesmú čistiť spotrebič ani vykonávať jeho údržbu bez dozoru.**

**OPIS GRAFICKÝCH PRVKOV**

Nižšie uvedené číslovanie sa vzťahuje na komponenty zariadenia zobrazené na grafických stranách tejto príručky.

Označenie Obr. A	Popis
1	Núdzové zastavenie
2	Nastavenie výšky kosenia
3	Ovládací panel kosačky
4	Spínač kosačky
5	Hnacie kolesá
6	Rezacie nože
7	Bubon rezacieho mechanizmu
8	Otočné koleska
9	Rukoväť na prenášanie
10	Nabíjacie konektory
11	Kryt priestoru pre batérie
Označenie Obr. B	Popis
1	Ovládací panel dokovacej stanice
2	Otvory na upevnenie dokovacej stanice
3	Nabíjacie konektory
4	Dokovacia stanica
5	Kryt dokovacej stanice
6	Konektory pre napájací kábel na označenie pracovnej oblasti
7	Otvory na káble na označenie pracovnej oblasti a napájania
8	Napájacia zásuvka dokovacej stanice

9	Označenie pre správne vedenie káblov
Označenie Obr. D	Popis
1	Kontrolka stavu nabíjania
2	Indikátor poruchy signálu
3	Indikátor obmedzovacieho kábla
4	Prevádzkové hodiny / chybové hlásenie, kontrolky 1-4
5	Tlačidlo napájania
6	Prepínač
7	Dokovacie tlačidlo
8	Potvrdiť
Označenie Obr. H	Popis
1	Skrutky
2	Kryt priestoru na batérie s prepravou rukovätou
3	Priehradka na batérie
4	Zásuvka batérie na kryte komory
5	Nabíjateľná batéria (nie je súčasťou balenia)
Označenie Obr. I	Popis
1	Trávnik
2	Stena / múr
3	Dokovacia stanica
4	Vzdialenosť stanice od steny
5	Počiatkový úsek čiar ohraničujúci oblasť kosenia
6	Dĺžka úseku
Označenie Obr. J	Popis
1a	Kábel na obmedzenie plochy kosenia začína
1b	Kábel obmedzujúci oblasť kosenia koniec
2	Napájací kábel
3	Dokovacia stanica

\* Medzi grafickým zobrazením a skutočným produktom môžu byť rozdiely

## PRÍPRAVA NA PRÁCU

### INŠTALÁCIA BATÉRIE

- Obráťte kosiaceho robota tak, aby ste mali prístup k jeho spodnej časti.
- Na mieste vypínača **obr. A4** a prepravnej rukoväte **obr. A9** je kryt priestoru pre batérie **obr. H2** upevnený 4 skrutkami označenými šípkami **obr. H1**.
- Potom odskrutkujte skrutky označené šípkami.
- Opadne odstráňte kryt priehradky **obr. H2**, aby ste nepretrhli alebo neodpojili vodiče spínača **obr. A4** je pripevnený ku krytu priehradky na batérie).
- Potom kryt otočte, zásuvka batérie na spodnej strane krytu je upevnená **obr. H4**.
- Do zásuvky sa vloží batéria zo série **ENERGY+**.
- Obráťte kryt s pripojenou batériou a vložte ho do **priehradky na obrázku H3**.
- Utlahnite skrutky upevňujúce kryt. Otočte robota spodnou časťou nadol, jednotka je pripravená.

### PRACOVNÉ PROSTREDIE KOSIACEHO ROBOTA

Uistite sa, že sú na mieste robota splnené tieto podmienky:

- Výška trávy nepresahuje 60 mm.
- **POZNÁMKA:** Ak je tráva vyššia ako 60 mm, pokoste trávnik najprv ručnou kosačkou.
- Nie sú tu žiadne kamene, kusy dreva, drôty, káble pod napätím ani iné cudzie predmety.
- Miesto kosenia je rovné a ploché, bez priekop a výkopov a so sklonom menším ako 25 % (14°) **Obr. C1**
- Na inštaláciu sú potrebné tieto nástroje:
- Gumové kladivo (na zatkanie kolíkov do zeme pri kladení istiaceho kábla)
- Šesthranný kľúč (na upevnenie nabíjacej stanice) je súčasťou súpravy
- Kliešte (na prestrihnutie kábla ohraničujúceho pracovnú oblasť)

### 1.BASE STATION INŠTALÁCIA

Výber vhodného miesta

Nabíjacia stanica by mala byť umiestnená na nasledujúcom mieste **Obr. C3:**

- Relatívne rovná a rovinatá časť trávnik.

- Blízko okraja trávnik.
- V blízkosti zásuvky.
- 10 m predživací kábel, napájací zdroj umiestnite na tienistú, chladnú a suchú miestu.
- Vo vzdialenosti najmenej 2 m od nabíjacej stanice sa nesmú nachádzať žiadne prekážky.
- Odporúča sa, aby bola nabíjacia stanica umiestnená na suchom a chránenom mieste.
- Napájací zdroj by mal byť 30 cm nad úrovňou zeme.

### 2.CHARGING STATION ATTACHMENT

Pripevnite nabíjajúcu stanicu k zemi pomocou 6 upevňovacích skrutiek (**G1**) pomocou šesthranného kľúča (**G6**).

**POZNÁMKA: NESTOJTE** na doske nabíjacej stanice ani po nej **nechoďte**.

**POZNÁMKA: NEVYTVÁRAJTE** nové otvory v doske nabíjacej stanice. Stanica sa musí priskrutkovať k zemi pomocou existujúcich otvorov.

### 3.LAYING ZADRŽIAVACIEHO KÁBLA

Hraničný vodič sa používa na vymedzenie pracovného priestoru a na vedenie robota späť do nabíjacej stanice.

**POZNÁMKA:** Ak váš sused tiež používa kosiaceho robota, dodržujte vzdialenosť aspoň 1 m medzi zastavovacími vodičmi oboch robotov.

### PLÁNOVANIE OCHRANNEJ LÍNIE

Pred vytýčením hraničnej čiar sa prejdite po vyznačenej hranici a odstráňte všetky nepotrebné predmety, napríklad kamene.

**POZNÁMKA:** Dĺžka istiaceho kábla nesmie presiahnuť 200 metrov.

**VAROVANIE!** Robot nesmie jazdiť po štrku alebo podobných materiáloch, ktoré by mohli poškodiť nože.

### POLOŽENIE ISTIACEHO KÁBLA OBR. C

Pri kladení istiaceho kábla okolo pracovnej oblasti a prekážok postupujte podľa nižšie uvedených pokynov. Na správne položení istiaceho kábla použite meradlo, ktoré je súčasťou súpravy.

**UPOZORNENIE:** Zadržný kábel je pod napätím veľmi nízkeho stupňa a je bezpečný pre ľudí a domáce zvieratá.

**POZNÁMKA:** Začnite konektorom "-" na zadnej strane nabíjacej stanice **obr. B6** potiahnite ho pod stanicu (a nechajte si 10 cm rezervu) a kábel položte okolo trávnik a proti smeru hodinových ručičiek a ukončite ho pri konektore "+" na zadnej strane nabíjacej stanice (nechajte si 10 cm rezervu). Uistite sa, že kábel má kovový kontakt na konektoroch "+" a "-" **Obr. B6** nezabudnite odstrániť prebytočný obmedzovací vodič.

- Medzi stop káblom a nabíjajúcou stanicou nechajte aspoň 2 m voľného priestoru. Kábel v tejto časti sa používa na privedenie robota k dokovacej stanici.
- Medzi dorazovým drôtom a okrajom trávnik udržavajte 30 cm medzeru **Obr. C2; Obr. C3**.
- Pripevnite stopovací vodič k uzemneniu pomocou kolíkov, ktoré sú súčasťou súpravy **obr. G5**. Dorazový vodič by mal byť rovný a mierne napnutý. Kolíky by mali byť rozmiestnené každých 1 m (toto rozmiestnenie je možné zmeniť v závislosti od tvaru trávnik) **obr. C4**. Nezakopávajte kábel hlbšie ako 2 cm, aby nedošlo k oslabeniu signálu.
- Kábel položte tak, aby uhly boli väčšie ako 90° **obr. C5**. V týchto bodoch položte ohraničujúci kábel v miernych oblúkoch, čo robotovi výrazne uľahčí pohyb po kosenej ploche.
- Ak sa na trávniku nachádzajú kvetinové záhony, rybníky alebo stromy, ohraničte ich slúčkami z ohraničujúceho drôtu **podľa obrázka C4**.
- Udržujte min. Vzdialenosť medzi istiacim káblom a okrajmi prekážok musí byť 30 cm.

**POZOR:** Na ceste do slučky a zo slučky sa upevňovacie káble nesmú navzájom krížiť **Obr. C4**.

V pracovnom priestore kosačky ponechajte úzky priestor. Dbajte na to, aby vzdialenosť medzi paralelne prebiehajúcimi ohraničujúcimi vodičmi bola väčšia ako 1 m.

**POZNÁMKA: Uistite sa**, že sa dokovacia stanica nachádza vo vnútri slučky označujúcej oblasť kosenia. (zvonka dovnútra / zvnútra von) **Obr.B2**

### 4. INŠTALÁCIA NABÍJACÍCH STANÍČ

Pripojenie napájania

1. Zasuňte sieťovú zástrčku do zásuvky 110-240 V.
2. skontrolujte stav kontroliek LED na nabíjajúcej stanici **obr. B1:**
- Trvalá zelená kontrolka: pripojenie je vytvorené (robot sa nenabíja alebo je plne nabitý)
- Prerušované zelené svetlo: robot sa nabíja.
- Prerušované červené svetlo: najčastejšou chybou je "odpojenie obmedzovacieho kábla".

- Zhasnuté svetlo: najčastejšou poruchou je "Žiadne napájanie 100-240 V" alebo "Žiadne pripojenie k zdroju napájania".

## PREVÁDZKA / NASTAVENIA

### Počiatočné spustenie robota na kosenie

- Pri prvom spustení robota umiestnite zariadenie na dokovacia stanicu tak, aby nabíjacie konektory na stanici **figurovali B3** neprišli do kontaktu s nabíjacími konektormi na kosiacom robotovi **obr. A10**.
- Pri prvom spustení kosiaceho robota z aplikácie v telefóne sa musí vykonať aktualizácia firmvéru. Spôsob vykonania je opísaný nižšie v časti Aktualizácia softvéru.
- **POZNÁMKA:** Počas prvého pripojenia musia byť telefón a robot v dosahu siete Wi-fi.

### PRED POUŽITÍM ROBOTA AKTUALIZUJTE FIRMVÉR.

#### Aktualizácia by sa mala vykonať takto.

1. Umiestnite robota do slúčky, ale mimo nabíjacej stanice.
2. Prepnite prepínač **obr. A4** do polohy 1.
3. Stlačte a podržte spínač **Obr. D5**
4. Spustíte aplikáciu, naskenujte **kód QR**
5. Pripojenie aplikácie k robotovi
6. Rozbaľte nastavenia softvéru stlačením ikony v pravom hornom rohu obrazovky.
7. Vyberte možnosť: Aktualizácia firmvéru.
8. Potom postupujte podľa pokynov na obrazovke.

#### Po nainštalovaní softvéru je zariadenie pripravené na prevádzku

### POZOR!

- Na displeji sa zobrazuje, či je robot v dosahu Wi-fi alebo Bluetooth
- Pripojenie k sieti je indikované blikajúcou ikonou pre príslušný typ pripojenia. Po pripojení ikona prestane blikat.
- Robota možno spárovať len s jedným telefónom.
- Ak je potrebné pripojiť ďalšieho (rovnakého kosiaceho robota), prvý robot sa musí z aplikácie odstrániť. V aplikácii iOS aj z nastavení Bluetooth.

### NASTAVENIE VÝŠKY KOSENIA:

Pred prvým kosením nastavte výšku kosenia na 60 mm a potom, keď je celý trávnik relatívne rovný, nastavte požadovanú výšku.

- Otočením gombíka **A2** v smere hodinových ručičiek zvýšite výšku reznia.
- Otočením gombíka **A2** doľava znížite výšku kosenia.
- Výšku rezu je možné nastaviť od 20 mm (MIN) do 60 mm (MAX).

**POZNÁMKA:** Pohonný motor žacieho bubna **obr. A7** sa zapne približne 10 sekúnd po opustení základne, čím sa spustí prevádzka.

### ZAPNUTIE/VYPNUTIE NAPÁJANIA

1. Nastavte prepínač **obr. A4** do polohy "O", aby ste vypili napájanie.
2. Nastavte prepínač **obr. A4** do polohy "I", aby sa zaplo napájanie.

### AKTIVÁCIA ROBOTA A PROGRAMOVANIE PRACOVNÉHO ČASU V MAJUALNOM REŽIME

1. Stlačením a podržaním tlačidla napájania **obr. D5** spustíte robota. Poznámka: počas spúšťania robotom netraste, aby nedošlo k chybe pri spúšťaní. Ak sa robot nespustí správne (všetky kontroly svetla nepretržite), reštartujte ho.

2. Heslo **zadáte** dvojitým stlačením tlačidla **D6**, potom dvakrát tlačidla **D7** a raz tlačidla **D8** (heslo naprogramované z výroby).

3. naprogramujte čas prevádzky (vrátane času kosenia a času nabíjania):  
- Stlačte tlačidlo **obr. D6** pre nastavenie prevádzkového času. Jedno svetlo znamená 2 hodiny, maximálny čas prevádzky je 8 hodín a 4 svetlá **obr. D4** sú rozsvietené. Stlačte tlačidlo **obr. D8** na potvrdenie a spustenie robota.

**POZNÁMKA:** Po nastavení prevádzkového času si robot nastavenia zapamätá a každý deň začne kosiť v naprogramovanom čase. Čas kosenia bude podľa zadanych nastavení.

- Naprogramovaný prevádzkový čas robota 2 až 8 hodín je čas kosenia vrátane času nabíjania.
- Čas prevádzky a nabíjania sa líši v závislosti od použitej batérie.

Ak chcete zmeniť prevádzkový čas, postupujte znova podľa krokov 2-3.

### ČASOVÉ PROGRAMOVANIE V AUTOMATICKOM REŽIME, 7-DŇOVÝ PLÁN, JE K DISPOZÍCII PROSTREDNÍCTVOM NASTAVENÍ V APLIKÁCI

- Po núdzovom zastavení je potrebné robota najprv odblokovať podľa vyššie uvedeného kroku 2. Po odmontnutí robota ho môžeme vrátiť do stanice stlačením tlačidla: **obr. D7** a následne potvrdíme pomocou **obr. D8**, aby sa kosačka vrátila do nabíjacej stanice.

- Stlačením tlačidla núdzového zastavenia STOP sa z aplikácie vymaže pracovný cyklus manuálneho a automatického režimu, ak bol spustený týmto spôsobom. Ak chcete, aby robot po núdzovom zastavení opäť pracoval, vráťte ho do nabíjacej stanice a znova nastavte manuálny plán. Pre automatický plán vykonajte rovnakú akciu v pláne aplikácie a potvrdte jeho nastavenia.

**POZNÁMKA:** Naprogramovaný čas spustenia v automatickom pláne by sa nemal považovať za veľmi presný. Jednotka sa môže spustiť až niekoľko minút po nastavenom čase.

- Aktivácia manuálneho režimu vymaže plán naprogramovaný v aplikácii a naopak.
- Okraje v manuálnom režime sa kosia automaticky každých niekoľko cyklov kosenia. Spočívá v kosení trávy vedľa kábla vymedzujúceho pracovnú oblasť. **POZOR:** Je potrebné dbať na správne upevnenie kábla, aby nedošlo k jeho náhodnému prerezaniu.
- Kosiaci robot sa vráti do dokovacej stanice, keď zariadenie zistí začiatok dažďa.
- Ak robot počas práce narázi na prekážku, odrazi sa od nej a pokračuje v práci.

### KONTROLKA STAVU NABÍJANIA V NABÍJACEJ STANICI:

Nepretržité zelené svetlo - batéria je plne nabitá.

Prerušované zelené svetlo - nabíjanie.

### MIMO NABÍJACEJ STANICE:

Nepretržité zelené svetlo - batéria >=20%

Prerušované zelené svetlo - batéria <20 %

**POZOR!** Ak úroveň nabitia batérie klesne pod 20 %, robot automaticky prestane pracovať a vráti sa do nabíjacej stanice.

### SVETELNÁ CHYBA:

Nepretržité zelené svetlo - systém je potrebné aktualizovať. Pripojte sa k aplikácii a vykonajte aktualizáciu.

Prerušované zelené svetlo - prebieha aktualizácia systému.

Prerušované červené svetlo - chybové hlásenie 1 až 5, reštartujte robota.

Nepretržité červené svetlo - chybové hlásenie 6 až 12, stlačte "STOP" alebo "OK" na vymazanie.

### KONTROLKA OBMEDZOVACIEHO KÁBLA:

Nepretržité zelené svetlo - správny signál

Nepretržité červené svetlo - žiadny signál

Ovládacie prvky **Obr. D4:**

Prerušované svetlo - robot zablokovaný.

Nepretržité svetlo - robot odmontovaný.

Svetlo 1 svieti na zeleno: 2 hodiny prevádzky.

Kontroly 1 a 2 svietia na zeleno: 4 hodiny prevádzky.

Kontroly 1, 2 a 3 svietia na zeleno: 6 hodín prevádzky.

Kontroly 1, 2, 3 a 4 svietia na zeleno: 8 hodín prevádzky.

### SOFTVÉR NA OVLÁDANIE KOSIACEHO ROBOTA

IOS na stiahnutie:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id64449251720>

Stiahnite si Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Pokyny k programu si môžete stiahnuť na adrese:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

### NÚDZOVÉ VYPNUTIE ROBOTA

Stlačením tlačidla "STOP" **obr. A1** zastavte robota, stlačením a podržaním tlačidla napájania robota vypnite.

### POHYB ROBOTA

Pod robotom sa nachádza zdvíhacia rukoväť **A10** na jednoduché ovládanie jednou rukou.

### ÚDRŽBA A SKLADOVANIE

- Pred čistením a údržbou robota vždy vypnite.
- Pred čistením a údržbou nabíjacej stanice odpojte napájanie.
- Pri výmene nožov a čistení spodnej časti robota vždy používajte hrubé ochranné rukavice.
- Pravidelne kontrolujte dotiahnutie skrutiek a matic. Poškodené diely sa musia z bezpečnostných dôvodov opraviť alebo vymeniť.
- Pravidelne kontrolujte, či sa nože môžu voľne otáčať.

**POZNÁMKA:** Keď otočíte robota hore nohami, položte ho na trávnik alebo mäkký povrch, aby ste nepoškodili alebo nepoškriabali krypt.

### ČISTENIE

**VAROVANIE!** Pred začatím čistenia vypnite napájanie pomocou vypínača **obr. A4**.

- Prednú časť robota umyte nízkotlakým čistiacim prostriedkom a mäkkou kefou alebo handričkou.

- Na odstránenie pokosenej trávy a nečistôt z nožov, kolies a iných častí na spodnej strane robota použite tvrdú kefu.
- Pravidelne kontrolujte, či na kolesách nie je blato alebo pokosená tráva, a čistite ich kefou.

**POZNÁMKA: Pravidelne odstraňujte zvyšky rastlín zo spodnej strany robota, aby ste zabránili zníženiu produktivity.**

#### VÝMENA ČEPELE

**VAROVANIE!** Najprv vypnite hlavný vypínač a nasadte si ochranné rukavice.

**VAROVANIE!** Používajte len uvedené originálne nože schválené výrobcom.

- Všetky tri čepele a ich skrutky sa musia vymeniť v rámci jednej výmeny **Obrázok A6**.
- Skrutky by sa mali odskrutkovať a utiahnuť skrutkovačom.
- Skontrolujte, či sa nové nože môžu voľne otáčať.

#### RIEŠENIE PROBLÉMOV

Nasledujúca tabuľka poskytuje návod na diagnostiku problémov.

Ak je to možné, opravte zariadenie sami. Ak sa vám problém nepodarí vyriešiť, obráťte sa na autorizovaného predajcu alebo servisné stredisko.

**VAROVANIE! Je potrebné prijať ochranné opatrenia.**

Problém	Možné príčiny	Riešenia
Na nabíjacej stanici blíka červené svetlo	Prerušenie ističaceho kábla	Nájdite chybný úsek kábla a opravte ho
Robot má problémy s pripojením k nabíjacej stanici	Nabíjacia stanica nie je správne nainštalovaná	Pozrite si časť "Príprava na prácu".
	Nesprávne umiestnenie ističaceho kábla	
Žiadny signál zo zabezpečovacieho kábla	Žiadne napájanie	Skontrolujte zdroj napájania
	Obmedzovací kábel bol pripojený opačne	Prehodenie konektorov "+" a "-"
	Obmedzovací kábel nie je pripojený k nabíjacej stanici	Skontrolujte, či je upevňovací kábel správne pripojený k nabíjacej stanici
	Prerušenie ističaceho kábla	Skontrolujte celú cestu, že kábel nebol prerušený
	Kríženie obmedzovacieho drôtu na ceste do a zo slučky	Skontrolujte, či je upevňovací kábel správne nainštalovaný
Robot prekračuje hranice	Obmedzovací kábel bol pripojený opačne	Prehodenie konektorov "+" a "-"
Robot vibruje alebo vydáva nezvyčajné zvuky	Poškodená alebo chýbajúca čepeľ	Kontrola a oprava upevňovacích skrutiek čepele
	Kotúč noža je uvoľnený	
	Výmena čepele	

Kód chyby	Popis	Riešenie
E01 obr. F1	Chyba inicializácie - gyroskopický senzor	Umiestnite robota na rovny povrch a reštartujte ho.
E02 obr. F2	Porucha snímača zdvíhania alebo snímača kôlzie	Nastavte kôlznú tyč a torzné koleso na prednej časti kosačky, skontrolujte, či nie sú zablokované; umiestnite robota na rovny povrch a znovu ho naštartujte.
E03 obr. F3	Chyba inicializácie	Umiestnite robota na rovny povrch a reštartujte ho. Ak

	rezacieho motora	problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
E04 Obr. F4	Chyba pripojenia napájania	
E05 obr. F5	Nesprávne otáčky rezacieho motora	
E06 Obr. F6	Upozornenie na náklon	Umiestnite robota na rovny povrch. Stlačením tlačidla STOP alebo OK zrušíte alarm.
E07 Obr. F7	Varovanie pred výťahom	Umiestnite robota na rovny povrch. Stlačením tlačidla STOP alebo OK zrušíte alarm.
E08 obr. F8	Chyba kanála ADC	Umiestnite robota na rovny povrch a reštartujte ho. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
E09 obr. F9	Nesprávny signál	Pozri vyššie v tabuľke; problém - žiadny signál z vodiča stop. Postupne skontrolujte všetky body a potom robota umiestnite na rovny povrch. Stlače tlačidlo STOP alebo OK, aby ste zrušili alarm. Reštartujte robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
E10 obr. F10	Robot jam	Umiestnite robota na rovny povrch. Stlačením tlačidla STOP alebo OK zrušíte alarm. Reštartujte robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
E101 Obr. F11	Nesprávne otáčky ľavého valivého motora	Reštartujte robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte popredajný servis.
E102 obr. F12	Nesprávna rýchlosť vpravo chodiaci motor	

#### OBSAH SADY:

- Robot na kosenie 1 ks.
- Dokovacia a nabíjacia stanica 1 ks.
- Napájací zdroj a predlžovací kábel 1 ks.
- Kábel na vymedzenie pracovného priestoru 100 ks.
- Upevňovacie kolíky kábla 100 ks.
- Upevňovacie kolíky dokovacej stanice 6 ks.
- Rezacie nože 3 ks.
- Káblové konektory 2 ks.
- Šesthranný kľúč 1 ks.

#### TECHNICKÉ ÚDAJE

Robot na kosenie 04-621	
Parameter	Hodnota
Napájacie napätie	18 V DC
Maximálny menovitý výkon rezacieho motora:	50 W
Maximálny menovitý výkon motora s vlastným pohonom:	20 W
Stupeň ochrany IP pre nabíjaciu stanicu	IPX4
Stupeň ochrany IP pre robota	IPX5
Stupeň ochrany IP pre nabíjací adaptér	IP 65
Trieda ochrany robota	III
Trieda ochrany nabíjacej stanice	II
Šírka rezu	180 mm
Nastavenie výšky rezu v rozsahu	20 mm - 60 mm
Rýchlosť	3100 otáčok za minútu
Hmotnosť	10,2 kg
Rok výroby	2023

#### ÚDAJE O HLUKU A VIBRÁCIACH

Hladina akustického tlaku	$L_{pA} = 56\text{dB (A)}$ $K = 3\text{dB(A)}$
Nameraná hladina akustického výkonu	$L_{WA} = 67\text{dB (A)}$ $K = 3\text{dB(A)}$

#### Informácie o hluku a vibráciach

Hladina emisie hluku zariadenia je opísaná: hladinou vyžarovaného akustického tlaku  $L_{pA}$  a hladinou akustického výkonu  $L_{WA}$  (kde K označuje neistou merania). Vibrácie emitované zariadením sú opísané hodnotou zrýchlenia vibrácií  $a_n$  (kde K znamená neistou merania). Hladina emisie akustického tlaku  $L_{pA}$ , hladina akustického výkonu  $L_{WA}$  a hodnota zrýchlenia vibrácií  $a_n$  uvedené v tejto príručke boli namerané v súlade s normou EN 62841-1:2015+A11. Špecifikovaná úroveň vibrácií  $a_n$  sa môže použiť na porovnanie zariadení a na predbežné posúdenie vystavenia vibráciám.

Uvedená úroveň vibrácií je reprezentatívna len pre základné použitie jednotky. Ak sa jednotka používa na iné účely alebo s inými pracovnými nástrojmi, úroveň vibrácií sa môže zmeniť. Vyššiu úroveň vibrácií ovplyvní nedostatočná alebo príliš zriedkavá údržba jednotky. Uvedené dôvody môžu mať za následok zvýšenú expozíciu vibráciám počas celého pracovného obdobia.

**Na presný odhad vystavenia vibráciám je potrebné zohľadniť obdobia, keď je zariadenie vypnuté alebo keď je zapnuté, ale nepoužíva sa na prácu. Keď sa všetky faktory presne odhadnú, celková expozícia vibráciám môže byť výrazne nižšia.**

Na ochranu používateľa pred účinkami vibrácií by sa mali zaviesť ďalšie bezpečnostné opatrenia, ako je cyklická údržba stroja a pracovných nástrojov, zabezpečenie primeranej teploty rúk a správna organizácia práce.

## ÚDAJE O HLUKU A VIBRÁCIÁCH

### OCHRANA ŽIVOTNÉHO PROSTREDIA



Elektrický poháňaný výrobok by sa nemali likvidovať spolu s domovým odpadom, ale mali by sa odniesť do príslušných zariadení na likvidáciu. Informácie o likvidácii vám poskytne predajca výrobku alebo miestny úrad. Odpad z elektrických a elektronických zariadení obsahujúce ekologicky inertné látky. Zariadenia, ktoré nie sú recyklované, predstavujú potenciálne riziko pre životné prostredie a ľudské zdravie.

"Grupa Topex Sp3 z ograniczoną odpowiedzialnošcią" Spółka komandytowa so sídlom vo Varšave, ul. Pograniczna 2/4 (ďalej len "Grupa Topex") oznamuje, že všetky autorské práva k obsahu tejto príručky (ďalej len "príručka"), vrátane, okrem iného. Jeho text, fotografie, schémy, nákresy, ako aj jeho kompozícia patria výlučne spoločnosti Grupa Topex a podliehajú právnej ochrane podľa zákona zo 4. februára 1994 o autorskom práve a súvisiacich právach (Zbierka zákonov 2006 č. 90 poz. 631 v znení neskorších predpisov). Kopírovanie, spracovanie, zverejňovanie, úprava na komerčné účely celého manuálu a jeho jednotlivých prvkov bez písomného súhlasu spoločnosti Grupa Topex je prísne zakázané a môže mať za následok občianskoprávnu a trestnoprávnu zodpovednosť.

### ES vyhlásenie o zhode

**Výrobca:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Výrobok:** Robot na kosenie E+

**Model:** 04-621

**Obchodný názov:** NEO TOOLS

**Sériové číslo:** 00001 + 99999

Toto vyhlásenie o zhode sa vydáva na výhradnú zodpovednosť výrobcu.

Opísaný výrobok je v súlade s týmito dokumentmi:

**Smernica o strojových zariadeniach 2006/42/ES**

**Smernica RED 2014/53/EÚ**

**Smernica RoHS 2011/65/EÚ v znení smernice 2015/863/EÚ**

A spĺňa požiadavky noriem:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Toto vyhlásenie sa vzťahuje len na strojové zariadenie v podobe, v akej bolo uvedené na trh, a nezahŕňa komponenty pridá koncový používateľ alebo ho vykoná dodatočne.

Meno a adresa osoby so sídlom v EÚ, ktorá je oprávnená vypracovať technickú dokumentáciu:

Podpísané v mene:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Ulica Pograniczna 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Pracovník pre kvalitu spoločnosti TOPEX GROUP

Varšava, 2023-09-11

### Vyhlasenie o zhode EÚ

**Výrobca:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Výrobok:** Nabíjacia stanica

**Model:** K145455

**Obchodný názov:** NEO TOOLS

**Sériové číslo:** 00001 + 99999

Toto vyhlásenie o zhode sa vydáva na výhradnú zodpovednosť výrobcu.

Opísaný výrobok je v súlade s týmito dokumentmi:

**Smernica RED 2014/53/EÚ**

**Smernica RoHS 2011/65/EÚ v znení smernice 2015/863/EÚ**

A spĺňa požiadavky noriem:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Toto vyhlásenie sa vzťahuje výlučne na stroj v stave, v akom bol vložený do

marketingu a nezahŕňa komponenty pridané koncom výrokovým alebo jeho následné aktivity.

Meno a adresa rezidenta EÚ oprávneného

príprava technickej dokumentácie:

Podpísané v mene:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Ulica Pograniczna 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Pracovník pre kvalitu spoločnosti TOPEX GROUP

Varšava, 2023-11-09

### SL

### PREVOD (UPORABNIŠKI) PRIROČNIK

#### ROBOT ZA KOŠNJU 04-621

**POZOR: PRED UPORABO ELEKTRIČNEGA ORODJA NATANČNO PREBERITE TA NAVODILA IN JIH SHRANITE ZA POZNEJŠO UPORABO.**

### POSEBNA VARNOSTNA PRAVILA

#### VARNOSTNA NAVODILA ZA ROBOT ZA KOŠNJO

Varnost pri praktični uporabi robota za košnjo

#### PRIPOROČILA

Natančno preberite navodila. Seznanite se z nadzornimi sistemi in pravilnim delovanjem enote.

Ne dovolite, da napravo uporabljajo otroci ali osebe, ki niso prebrale navodil za uporabo. Nacionalni predpisi lahko določajo najnižjo starost uporabnika.

Robota ne uporabljajte, kadar so v bližini druge osebe, zlasti otroci ali živali.

Upoštevajte, da je upravljalavec ali uporabnik odgovoren za nesreče ali nevarnosti za druge ljudi ali okolje.

#### PRIPRAVA

• Pred košnjo vsakič preverite, ali vsi deli robota pravilno delujejo.

• Za najboljše rezultate je priporočljivo kositi v vremenu brez dežja. Pri košnji v dežju se lahko trava prilepi na robota, ki lahko zaradi tega zdrsne.

• NE kosite v slabih vremenskih razmerah, npr. med močnim dežjem, nevihto ali sneženjem.

• Občasno preverite pokoseno območje in odstranite kamenje, odpadke, žice, kosti in druge ovire. Omejeno jamstvo ne krije škode, ki jo povzročijo predmeti, ki ostanejo na trati.

• Da bi se izognili poškodbam, ne kosite na razdalji manj kot 1 m od škropilnih glav.

**OPOMBA:** Robot in razpršilci se NE smejo vklopiti hkrati.

Robota je treba sprogrimirati tako, da bo deloval ob drugem času kot škropilnice.

**NIKOLI ne dovolite otrokom, da bi se dotikali napajalnika, polnilne postaje, zlasti kontaktov, rezil, prostora za baterije ali delov, kjer so vrzeli, kot so kolesa.**

#### UPORABA

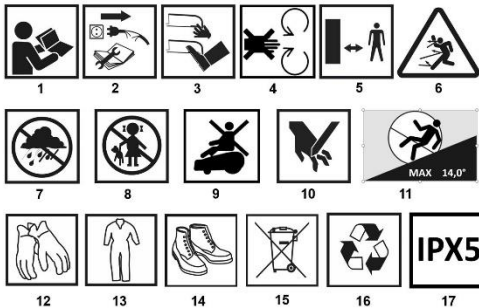
• Pazite na vrteča se rezila! Pod vrteča se rezila NE polagajte rok ali nog.

• Med košnjo pazite na predmete, ki so raztreseni po trati! Ko je robot vklopljen, se držite na varni razdalji.

• Naprave ne puščajte brez nadzora, če je znano, da so v bližini živali, otroci ali ljudje.

- Ohranite varen položaj. Vzdržujte ravnotežje in stabilen položaj na naklonih. Med upravljanjem robota ali njegovih perifernih naprav lahko hodite, ne smete pa teči.
- Seznanite se z navodili, kdaj, kje in kako preveriti robota in njegove periferne naprave, kable in podaljške glede poškodb ali obrabe ter popraviti robota, samostojno spreminjanje, popravilo ni dovoljeno - s tveganjem izgube garancije.
- Poškodovanega napajalnega kabla ne priključujte ali se ga dotikajte, dokler ga ne odklopite iz napajanja, saj obstaja nevarnost stika s komponentami pod napetostjo.
- Robota in/ali periferno opremo priključite samo na napajalne tokokroge, zaščitene z odklopnikom preostalega toka z izklopnim tokom največ 30 mA.
- Če robot oddaja nenavaden zvok ali opazite nenavadne vibracije ali se sproži alarm, takoj pritisnite gumb STOP.
- **NE** dotikajte se nevarnih gibljivih delov, preden izklopite napajanje robota.
- **NE** dotikajte se nevarnih delov, dokler se popolnoma ne ustavijo.
- Pri rokovanju z robotom vedno nosite trepno obutev in dolge hlače.
- Prekinitev napajanja: Pred zaklepanjem robota.
- Pred testiranjem, čiščenjem ali vzdrževanjem.

## PIKTOGRAMI IN OPOZORILA



1. Preberite navodila za uporabo, upoštevajte opozorila in varnostne pogoje iz njih!
2. Pred čiščenjem ali vzdrževanjem odklopite iz električnega napajanja
3. Ne polagajte rok ali nog pod varovalo rezalnega mehanizma
4. Vrteči se deli možnost poškodb
5. Keep varno razdaljo od robota za košnje
6. Pazite na možnost poškodb zaradi odvrženih predmetov
7. Protect pred dežjem
8. Keep izven dosega otrok
9. Ne vozite se na robotu
10. Morebitna izguba prstov, previdnost
11. Največji nagib tal 14°/25%
12. Protect roke z delovnimi rokavicami
13. Nositi je treba zaščitna oblačila
14. Nosite zaščitno obutev
15. Ne odlagajte skupaj z gospodinjstvi odpadki
16. Selektivno zbiranje odpadkov
17. Stopnja zaščite

**POZOR: Ta aparat lahko uporabljajo otroci, starejši od 8 let, in osebe z omejenimi telesnimi in duševnimi sposobnostmi ter nezadostnim znanjem ali izkušnjami, če so pod nadzorom ali ustrezno poučeni o varni uporabi aparata, tako da se zavedajo tveganj. Otroci se s tem aparatom ne smejo igrati. Otroci naprave ne smejo čistiti ali opravljati vzdrževalnih del na njej brez nadzora.**

## OPIS GRAFIČNIH ELEMENTOV

Številčnje v nadaljevanju se nanaša na sestavne dele naprave prikazano na grafičnih straneh tega priročnika.

Oznaka Slika	Opis
<b>A</b>	
1	Ustavitev v sili
2	Nastavitev višine košnje
3	Nadzorna plošča kosilnice
4	Stikalo kosilnice
5	Pogonska kolesa
6	Rezila za rezanje

7	Boben rezalnega mehanizma
8	Vrtljiva kolesa
9	Ročaj za prenašanje
10	Priključki za polnjenje
11	Pokrov predala za baterije
<b>Oznaka Slika</b>	<b>Opis</b>
<b>B</b>	
1	Nadzorna plošča priklapne postaje
2	Odprtine za pritrditve priklapne postaje
3	Priključki za polnjenje
4	Priključna postaja
5	Pokrov priklapne postaje
6	Priključki za napajalni kabel za označevanje delovnega območja
7	Odprtine za kable za označevanje delovnega območja in napajanja
8	Električna vtičnica priklapne postaje
9	Oznaka za pravilno napeljevanje kablov
<b>Oznaka Slika</b>	<b>Opis</b>
<b>D</b>	
1	Indikator stanja polnjenja
2	Indikator napake signala
3	Indikator omejitvenega kabla
4	Delovne ure / sporočilo o napaki, luči 1-4
5	Gumb za vklop
6	Stikalo
7	Gumb za priklapljanje
8	Potrdi"
<b>Oznaka Slika</b>	<b>Opis</b>
<b>H</b>	
1	Vijaki
2	Pokrov predala za baterije s transportnim ročajem
3	Predal za baterije
4	Vtičnica za baterijo na pokrovu komore
5	Baterija za polnjenje (ni vključena)
<b>Oznaka Slika</b>	<b>Opis</b>
<b>I</b>	
1	Travnik
2	Stena / zid
3	Priključna postaja
4	Oddaljenost postaje od stene
5	Začetni del črte, ki razmejuje območje košnje
6	Dolžina odseka
<b>Oznaka Slika</b>	<b>Opis</b>
<b>J</b>	
1a	Kabel za omejitev območja košnje, ki se začne
1b	Kabel, ki omejuje območje košnje Konec
2	Napajalni kabel
3	Priključna postaja

\* Med grafičnim prikazom in dejanskim izdelkom so lahko razlike

## PRIPRAVA NA DELO

### NAMESTITEV BATERIJE

- Robota za košnjo obrnite tako, da bo dostopen spodnji del robota.
- Na mestu stikala **slika A4** in transportnega ročaja **slika A9** je pokrov prostora za baterije **slika H2**, ki je pritrjen s 4 vijaki, označenimi s puščicami **slika H1**.
- Nato odvijte vijake, označene s puščicami.
- Predvidno odstranite pokrov predala **Slika H2**, da ne pretrgate ali odklopite žic stikala **Slika A4** (pritrjen je na pokrov predala za baterije).
- Nato obrnite pokrov, vtičnica za baterijo na spodnji strani pokrova je pritrjena **Slika H4**.
- V vtičnico vstavite baterijo iz serije **ENERGY+**.
- Obrnite pokrov s pritrjeno baterijo in ga vstavite v **predalček na sliki H3**.
- Privijte vijake, ki pritrjujejo pokrov. Obrnite robota s spodnjim delom navzdol, enota je pripravljena.

### DELOVNO OKOLJE ROBOTA ZA KOŠNJO

Prepričajte se, da so na lokaciji robota izpolnjeni naslednji pogoji:

- Višina trave ne presega 60 mm.
- **OPOMBA:** Če je trava višja od 60 mm, jo najprej pokosite z ročno kosilnico.
- V njem ni kamnov, kosov lesa, žic, kablov pod napetostjo ali drugih tujih predmetov.

- Kraj košnje je raven in ravninski, brez jarkov in jarkov, naklon je manjši od 25 % (14°) **Slika C1**
- Za namestitev so potrebna naslednja orodja:
- gumijasto kladivo (za zabijanje čepov v tla pri polaganju zadrževalnega kabla)
- V kompletu je vključen šestilozni ključ (za pritrditev polnilne postaje).
- Klešče (za rezanje kabla, ki omejuje delovno območje)

#### 1.BASE STATION NAMESTITEV

Izberite primerno lokacijo

Polnilno postajo je treba postaviti na naslednjo lokacijo **Slika C3**:

- Razmeroma raven in položen del trate.
- Blizu roba trate.
- V bližini stenske vtičnice.
- Podajševalni kabel dolžine 10 m in napajalnik postavite na senčno, hladno in suho mesto.
- V oddaljenosti vsaj 2 m od polnilne postaje ne sme biti ovir.
- Priporočljivo je, da je polnilna postaja nameščena na suhem in zaščitenem mestu.
- Napajanje mora biti 30 cm nad tlemi.

#### 2.CHARGING STATION PRITRDIITEV

Polnilno postajo pritrdite na tla s 6 pritrdilnimi vijaki (**G1**) (s šestilo **G6**).

**OPOMBA: NE stojte ali hodite po plošči polnilne postaje.**

**OPOMBA: V ploščo polnilne postaje NE delajte novih lukenj.** Postajo je treba priviti na tla z obstoječimi luknjami.

#### 3.LAYING OF THE CONSTRAINING CABLE (POLAGANJE ZADRŽEVALNEGA KABLA)

Mejna žica se uporablja za razmejitev delovnega območja in vodenje robota nazaj do polnilne postaje.

**OPOMBA: Če tudi vaš sosed uporablja robota za košnjo, naj bo razdalja med zapornima žicama obeh robotov vsaj 1 m.**

#### NACRTOVANJE ZADRŽEVALNE LINIJE

Preden začnete postavljati mejno črto, se sprehodite ob določeni meji in odstranite vse nepotrebne predmete, kot so kamni.

**OPOMBA: Dolžina omejitvenega kabla ne sme presežati 200 metrov.**

**OPOZORILO!** Robot ne sme voziti po gramozu ali podobnih materialih, ki bi lahko poškodovali rezila.

#### POLAGANJE ZADRŽEVALNEGA KABLA SLIKA C

Pri polaganju zadrževalnega kabla okoli delovnega območja in ovir upoštevajte spodnja navodila. Za pravilno polaganje zadrževalnega kabla uporabite merilo, ki je priloženo v kompletu.

**OPOZORILO:** Kabel za zadrževanje je pod napetostjo zelo nizke napetosti in je varen za ljudi in domače živali.

**OPOMBA: Začnite s priključkom "+" na zadnji strani polnilne postaje. B6 ga potegnite pod postajo** (in pustite 10 cm prostora) in položite kabel okoli trate v nasprotni smeri urinega kazalca ter končajte pri priključku "+" na zadnji strani polnilne postaje (pustite 10 cm prostora). Prepričajte se, da ima kabel kovinski stik na priključkih "+" in "-" **Slika B6** ne pozabite odrezati odvečne omejitvene žice.

- Med zaporno žico in polnilno postajo pustite vsaj 2 m praznega prostora. Kabel v tem razdelku se uporablja za pripeljavo robota do priključne postaje.
- Med zaporno žico in robom trate naj bo 30 cm razmak **Slika C2; Slika C3.**
- Z zatiči, ki so priloženi v kompletu, pritrdite zaporno žico na ozemljitev. **G5.** Zaustavitvena žica mora biti ravna in rahlo napeta. Količki morajo biti nameščeni na vsakih 1 m (to lahko spremenite glede na obliko trate). **C4.** Kabla ne zakopljite globlje kot 2 cm, da ne oslabite signala.
- Kabel položite tako, da so koti večji od 90°. **C5.** Na teh točkah mejno žico položite v blagih krivuljah, kar bo robotu precej olajšalo gibanje po območju, ki ga je treba pokositi.
- Če so na trati cvetlične gredice, ribniki ali drevesa, jih obkrožite z zanko mejne žice s **slike C4.**
- Ohranite min. 30 cm razdalje med zadrževalnim kablom in robovi ovir.

**POZOR:** Na poti v zanko in iz nje se omejitvena kabla ne smeta križati **Slika C4.**

- Na delovnem območju kosilnice pustite ozek prostor. Zagotovite, da je razdalja med vzporedno potekajočimi mejnimi žicami večja od 1 m.

**OPOMBA: Prepričajte se, da je priključna postaja znotraj zanke, ki označuje območje košnje.** (od zunaj navznoter / od znotraj navzven) **Slika B2**

#### 4. NAMESTITEV POLNILNIH POSTAJ

Priključite napajanje

1. Napajalni vtič vstavite v stensko vtičnico 110-240 V.

2. preverite stanje luči LED na polnilni postaji **sl. B1**:

- Trajna zelena luč: povezava je vzpostavljena (robot se ne polni ali je popolnoma napolnjen)
- Prekinjena zelena luč: robot se polni.
- Prekinjena rdeča lučka: najpogostejša napaka je "prekinitev povezave omejitvenega kabla".
- Luč je ugasnjena: najpogostejša napaka je "Ni napajanja 100-240 V" ali "Ni povezave z virom napajanja".

#### DELOVANJE / NASTAVITVE

##### Prvi zagon robota za košnjo

• Ob prvem zagonu robota postavite enoto na priključno postajo tako, da sta polnilna priključka na postaji **fig. B3** ne prideta v stik s polnilnima priključkoma na robotu za košnjo, **obr. A10.**

• Ob prvem zagonu robota za košnjo iz telefonske aplikacije je treba posodobiti vedelano programsko opremo. Način izvedbe je opisan v nadaljevanju v poglavju Posodobitev programske opreme.

• **OPOMBA:** Med prvo povezavo morata biti telefon in robot v dosegu omrežja Wi-Fi.

#### POSODOBITEV VDELANE PROGRAMSKE OPREME PRED UPORABO ROBOTA.

**Posodobitev je treba izvesti na naslednji način.**

1. Postavite robota v zanko, vendar zunaj polnilne postaje.
2. Preklopite stikalo na **sliki A4** v položaj 1.
3. Pritisnite in držite stikalo **Slika D5**
4. Zagon aplikacije, skeniranje **kode QR**
5. Povežite aplikacijo z robotom
6. Razširite nastavitve programske opreme tako, da pritisnete ikono v zgornjem desnem kotu zaslona.
7. Izberite možnost: Izberite možnost Posodobitev vdelane programske opreme.
8. Nato sledite navodilom na zaslonu.

**Ko je programska oprema nameščena, je naprava pripravljena za delovanje.**

#### POZOR!

- Na zaslonu je prikazano, ali je robot v območju Wi-Fi ali Bluetooth.
- Povezava z omrežjem je označena z utripajočo ikono za ustrezno vrsto povezave. Po vzpostavitvi povezave ikona preneha utripati.
- Robota lahko povežete samo z enim telefonom.
- Če je treba priključiti drugega (istega robota za košnjo), je treba prvega robota odstraniti iz aplikacije. V aplikaciji iOS tudi iz nastavitve Bluetooth.

#### NASTAVITEV VIŠINE KOŠNJE:

Pred prvo košnjo nastavite višino košnje na 60 mm, nato pa jo spremenite na zeleno višino, ko je celotna trata razmeroma ravna.

- Za povečanje višine rezanja obrnite gumb **A2** v smeri urinega kazalca.
- Če želite zmanjšati višino rezanja, obrnite gumb na **sliki A2** v levo.
- Višino rezanja lahko nastavite od 20 mm (MIN) do 60 mm (MAX).

**OPOMBA:** Pogonski motor bobna kosilnice **Slika A7** se vklopi približno 10 sekund po tem, ko zapusti podlago in začne delovati.

#### VKLOP/IZKLOP NAPAJANJA

1. nastavite stikalo na **sliki A4** v položaj "O", da izklopite napajanje.
2. stikalo na **sliki A4** nastavite v položaj "I", da vklopite napajanje.

#### AKTIVIRANJE ROBOTA IN PROGRAMIRANJE DELOVNEGA ČASA V GLAVNEM NAČINU

1 Pritisnite in držite gumb za vklop **Slika D5**, da zaženete robota. Opomba: med zagonom robota ne tresite, da se izognete napaki pri zagonu. Če se robot ne zažene pravilno (več luči svetlo neprekinjeno), ga ponovno zaženite.

2. vnesite geslo tako, da **dvakrat** pritisnete gumb **D6**, nato dvakrat gumb **D7** in enkrat gumb **D8** (geslo je programirano v tovarni).

3. programirajte čas delovanja (vključno s časom košnje in časom polnjenja):

- Pritisnite gumb **fig. D6** za nastavitve časa delovanja. Ena lučka pomeni 2 uri, najdaljši čas delovanja je 8 ur, 4 lučke **fig. D4** so prižgane. Pritisnite gumb **fig. D8** za potrditev in zagon robota.

**OPOMBA:** Ko nastavite čas delovanja, si robot zapomni nastavitve in vsak dan začne kositi ob programiranem času. Čas košnje bo potekal v skladu z vnesenimi nastavitvami.

- Programirani čas delovanja robota od 2 do 8 ur je čas košnje, vključno s časom polnjenja.



- Čas delovanja in polnjenja se razlikuje glede na uporabljeno baterijo.

Če želite spremeniti čas delovanja, ponovno izvedite korake 2-3.

### ČASOVNO PROGRAMIRANJE V SAMODEJNEM NAČINU, 7-DNEVNI URNIK, JE NA VOLJO PREK NASTAVITEV V APLIKACIJI.

- Po zaustavitvi v sili je treba robota najprej odkleniti po zgornjem koraku 2. Ko je robot odklenjen, ga lahko vrnemo na postajo s pritiskom na gumb: **slika 1. D7**, nato pa potrdite s **sliko. D8** za vrnitev kosilnice na polnilno postajo.
- S pritiskom na gumb STOP v sili se iz aplikacije izbriše delovni cikel ročnega in samodejnega načina, če je bila na ta način zagnana. Če želite, da robot po zaustavitvi v sili ponovno začne delovati, ga vrnite na polnilno postajo in ponovno nastavite ročni urnik. Za samodejni urnik izvedite enako dejanje v urniku aplikacije in potrdite njegove nastavitve. **OPOMBA:** Programiranega časa zagona v samodejnem urniku ne smete obravnavati kot zelo natančnega. Enota se lahko zažene do nekaj minut po nastavljenem času.
- Z aktiviranjem ročnega načina izbrišete urnik, programiran v aplikaciji, in obratno.
- V ročnem načinu se obrezovanje robov opravi samodejno vsakih nekaj ciklov košnje. Gre za košnjo trave ob kablu, ki določa delovno območje. **POZOR:** Paziti je treba, da je kabel pravilno pritrjen, da ne bi bil izpostavljen nenamerni košnji.
- Robot za košnjo se bo vrnil na priključno postajo, ko bo naprava zaznala začetek padavin.
- Če robot med delom naleti na oviro, se od nje odbije in nadaljuje delo.

### LUČKA STANJA POLNENJA V POLNILNI POSTAJI:

Neprekinjena zelena luč - baterija je popolnoma napolnjena.  
Prekinjena zelena luč - polnjenje.

### ZUNAJ POLNILNE POSTAJE:

Neprekinjena zelena luč - baterija  $\approx 20\%$

Prekinjena zelena luč - baterija  $> 20\%$

**POZOR!** Robot samodejno preneha delovati in se vrne na polnilno postajo, če stanje baterije pade pod  $20\%$ .

### LUČ ZA NAPAKE:

Stalna zelena luč - sistem je treba posodobiti. Povežite se z aplikacijo in izvedite posodobitev.

Prekinjena zelena luč - poteka posodabljanje sistema.

Prekinjena rdeča luč - sporočilo o napaki 1 do 5, ponovno zaženite robota.  
Neprekinjena rdeča luč - sporočilo o napaki od 6 do 12, pritisnite "STOP" ali "OK" za izbrisi.

### INDIKATORSKA LUČKA OMEJITVENEGA KABLA:

Neprekinjena zelena luč - signal je pravičen

Neprekinjena rdeča luč - ni signala

Kontrole **Slika D4:**

Prekinjena svetloba - blokiran robot.

Neprekinjena svetloba - robot je odklenjen.

Lučka 1 sveti zeleno: 2 uri delovanja.

Luči 1 in 2 svetijo zeleno: Čas delovanja 4 ure.

Lučke 1, 2 in 3 svetijo zeleno: Čas delovanja je 6 ur.

Lučke 1, 2, 3 in 4 svetijo zeleno: Čas delovanja je 8 ur.

### PROGRAMSKA OPREMA ZA KRMLJENJE ROBOTA ZA KOŠNJO

Prenos IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Prenos za Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Navodila za program lahko prenesete s spletne strani:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

### ZAUSTAVITEV ROBOTA V SILI

Pritisnite gumb "STOP" **Slika A1**, da ustavite robota, pritisnite in držite gumb za vklop, da robota izklopite.

### PREMIKANJE ROBOTA

Pod robotom je ročaj za dviganje **A10** za enostavno upravljanje z eno roko.

### VZDRŽEVANJE IN SKLADIŠČENJE

- Pred čiščenjem in vzdrževanjem robota vedno izklopite.
- Pred čiščenjem in vzdrževanjem polnilne postaje odklopite napajanje.
- Pri menjavi rezil in čiščenju spodnje strani robota vedno nosite debele zaščitne rokavice.
- Redno preverjajte zategnitost vijakov in matic. Poškodovane dele je treba zaradi varnosti popraviti ali zamenjati.
- Redno preverjajte, ali se rezila lahko prosto vrtijo.

**OPOMBA:** Ko robota obrnete navzdol, ga postavite na travnik ali mehko površino, da ne poškodujete ali opraskate pokrova.

### ČIŠČENJE

**OPOZORILO!** Preden začnete s čiščenjem, izklopite napajanje s stikalom

**Slika A4.**

- Sprednji del robota operite z nizkotlačnim čistilom in mehko krtačo ali krpo.
- S trdo krtačo odstranite pokošeno travo in ostanke z rezil, koles in drugih delov na spodnji strani robota.
- Redno preverjajte, ali na kolesih ni blata ali pokošene trave, in jih očistite s krtačo.

**OPOMBA:** Redno odstranjujte rastlinske ostanke s spodnje strani robota, da ne zmanjšate njegove produktivnosti.

### ZAMENJAVA REZILA

**OPOZORILO!** Najprej izklopite glavno stikalo in si nadenite zaščitne rokavice.

**OPOZORILO!** Uporabljajte samo označena originalna rezila, ki jih je odobril proizvajalec.

- Vse tri lopatice in njihove vijake je treba zamenjati z eno zamenjavo **Slika A6.**

- Vijake je treba odviti in zategniti z izvijačem.
- Preverite, ali se nova rezila lahko prosto vrtijo.

### REŠEVANJE PROBLEMOV

Spodnja tabela vsebuje navodila za diagnosticiranje težav.

Če je mogoče, napravu popravite sami. Če težave ne morete odpraviti, se obrnite na pooblaščenega prodajalca ali servisni center.

### OPOZORILO! Sprejeti je treba zaščitne ukrepe.

Problem	Možni vzroki	Rešitve
Na polnilni postaji utripa rdeča lučka	Prekinitev zadrževalnega kabla	Poiščite okvarjeni del kabla in ga popravite.
Robot ima težave pri priklopu na polnilno postajo	Polnilna postaja ni pravilno nameščena	Glejte poglavje "Priprava na delo".
	Zaščitni kabel ni pravilno nameščen	
Nobene signala iz zadrževalnega kabla	Ni napajanja	Preverite vir napajanja
	Omejitveni kabel je bil priključen v obratni smeri	Zamenjajte priključka "+" in "-"
	Omejitveni kabel ni priključen na polnilno postajo	Preverite, ali je pritrjeni kabel pravilno nameščen. Povezava s polnilno postajo
	Prekinitev zadrževalnega kabla	Preverite vse do konca, da kabel ni bil prekinjen.
Robot gre čez mejo	Prečkanje omejitvene žice na poti v zanko in iz nje	Preverite, ali je omejevalni kabel pravilno nameščen.
	Omejitveni kabel je bil priključen v obratni smeri	Zamenjajte priključka "+" in "-"
Robot vibrira ali povzroča nenavadne zvoke.	Poškodovano ali manjkajoče rezilo	Preverite in popravite vijake za pritrnitev rezila
	Disk rezila je zrahljan.	
	Zamenjajte rezilo	

Koda napake	Opis	Rešitev
<b>E01 slika. F1</b>	Napaka pri inicializaciji - žiroskopski senzor	Postavite robota na ravno površino in ga ponovno zaženite.
<b>E02 slika. F2</b>	Napaka senzorja za dviganje ali senzorja za trk	Na sprednjem delu kosilnice nastavite trkalnik in torzijsko kolo ter preverite, ali sta zaklenjena; postavite robota

		na ravno površino in ga ponovno zaženite.
<b>E03 slika. F3</b>	Napaka pri inicializaciji motorja za rezanje	Postavite robota na ravno površino in ga ponovno zaženite. Če se težava nadaljuje, se obrnite na poprodajno službo.
<b>E04 Slika F4</b>	Napaka pri priključitvi napajalnika	
<b>E05 slika. F5</b>	Neppravilna hitrost motorja za rezanje	
<b>E06 Slika F6</b>	Opozorilo o nagibu	Postavite robota na ravno površino. Pritisnite STOP ali OK, da odstranite alarm.
<b>E07 Slika F7</b>	Opozorilo za dvigalo	Postavite robota na ravno površino. Pritisnite STOP ali OK, da odstranite alarm.
<b>E08 slika. F8</b>	Napaka kanala ADC	Postavite robota na ravno površino in ga ponovno zaženite. Če se težava nadaljuje, se obrnite na poprodajno službo.
<b>E09 slika. F9</b>	Neppravilen signal	Glej zgornjo tabelo: težava - ni signala iz žice zaustavitve. Po vrsti preverite vse točke, nato pa robota postavite na ravno površino. Pritisnite STOP ali OK, da odstranite alarm. Ponovno zaženite robota. Če se težava ne odpravi, se obrnite na poprodajno službo.
<b>E10 slika. F10</b>	Robotska marmelada	Postavite robota na ravno površino. Pritisnite STOP ali OK, da odstranite alarm. Ponovno zaženite robota. Če se težava nadaljuje, se obrnite na poprodajno službo.
<b>E011 slika F11</b>	Neppravilna hitrost levega kotalnega motorja	Ponovno zaženite robota. Če se težava nadaljuje, se obrnite na poprodajno službo.
<b>E012 slika. F12</b>	Neppravilna hitrost desno motor za hojo	

#### VSEBINA KOMPLETA:

- Robot za košnjo 1 kos.
- Priključna in polnilna postaja 1 kos.
- Napajalnik in podaljšek 1 kos.
- Kabel za razmejitev dela območje 100m
- Čepi za pritrditev kabla 100 kosov.
- Čepi za pritrditev prikladne postaje 6 kosov.
- Rezila za rezanje 3 kosi.
- Kabelski priključki 2 kosa.
- Šestkotni ključ 1 kos.

#### TEHNIČNI PODATKI

Robot za košnjo 04-621	
Parameter	Vrednost
Napajalna napetost	18 V DC
Največja nazivna moč motorja za rezanje:	50 W
Največja nazivna moč motorja z lastnim pogonom:	20 W
Stopnja zaščite IP za polnilno postajo	IPX4
Stopnja zaščite IP za robota	IPX5
Stopnja zaščite IP za polnilni adapter	IP 65
Zaščitni razred za robota	III
Zaščitni razred za polnilno postajo	II
Širina rezanja	180 mm
Nastavitev višine rezanja v območju	20 mm - 60 mm
Hitrost	3100 vrtljajev na minuto
Masa	10,2 kg
Leto izdelave	2023

#### PODATKI O HRUPU IN VIBRACIJAH

Raven zvočnega tlaka	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Izmerjena raven zvočne moči	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

#### Informacije o hrupu in vibracijah

Raven emisije hrupa opreme je opisana z: ravnijo oddanega zvočnega tlaka  $L_{pA}$  in ravnijo zvočne moči  $L_{WA}$  (kjer K označuje merilno

negotovost). Vibracije, ki jih oddaja oprema, so opisane z vrednostjo pospeška vibracij  $a_h$  (kjer K pomeni merilno negotovost).

Raven emisije zvočnega tlaka  $L_{pA}$ , raven zvočne moči  $L_{WA}$  in vrednost pospeška vibracij  $a_h$ , ki so navedeni v tem priročniku, so bili izmerjeni v skladu s standardom EN 62841-1:2015+A11. Navedena raven vibracij  $a_h$  se lahko uporabi za primerjavo opreme in predhodno oceno izpostavljenosti vibracijam.

Navedena raven vibracij je reprezentativna le za osnovno uporabo enote. Če se enota uporablja za druge namene ali z drugimi delovnimi orodji, se lahko raven vibracij spremeni. Na višjo raven vibracij vpliva nezadostno ali prepogosto vzdrževanje enote. Zgoraj navedeni razlogi lahko povzročijo povečano izpostavljenost vibracijam v celotnem delovnem obdobju.

**Za natančno oceno izpostavljenosti vibracijam je treba upoštevati obdobja, ko je naprava izklopljena ali ko je vklopljena, vendar se ne uporablja za delo. Če so vsi dejavniki natančno ocenjeni, je lahko skupna izpostavljenost vibracijam bistveno nižja.**

Za zaščito uporabnika pred učinki vibracij je treba izvajati dodatne varnostne ukrepe, kot so ciklično vzdrževanje stroja in delovnih orodij, zagotavljanje ustrezne temperature rok in ustreznega organizacija dela.

#### PODATKI O HRUPU IN VIBRACIJAH

##### VARSTVO OKOLJA



Izdelkov na električni pogon ne smete odlagati skupaj z gospodinjstvi odpadki, temveč jih je treba odnesti v ustrezne prostore za odstranjevanje. Za informacije o odstranjevanju se obrnite na prodajalca izdelka ali lokalne oblasti. Odpadna električna in elektronska oprema vsebuje okoljsko inertne snovi. Oprema, ki ni reciklirana, predstavlja potencialno tveganje za okolje in zdravje ljudi.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa s sedežem v Varšavi, ul. Pograniczna 2/4 (v nadaljevanju: "Grupa Topex") obvešča, da so vse avtorske pravice na vsebini tega priročnika (v nadaljevanju: "Priročnik"), med drugim tudi: njegovo besedilo, fotografije, diagrame, risbe in sestavo, pripadajo izključno skupini Topex in so predmet pravnega varstva v skladu z Zakonom z dne 4. februarja 1994 o avtorski in sorodnih pravicah (Ur. l. 2006, št. 90 Poz. 631, s spremembami). Kopiranje, obdelava, objava, spreminjanje celotnega priročnika in njegovih posameznih elementov v komercialne namene brez pisno izraženeга soglasja družbe Grupa Topex so strogo prepovedani in lahko povzročijo civilno in kazensko odgovornost.

#### Izjava ES o skladnosti

**Proizvajalec:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Izdelek:** E+ robot za košnjo

**Model:** 04-621

**Trgovsko ime:** NEO TOOLS

**Serijska številka:** 00001 + 99999

Za to izjavo o skladnosti je odgovoren izključno proizvajalec.

Opisani izdelek je skladen z naslednjimi dokumenti:

**Direktiva o strojih 2006/42/ES**

**Direktiva RED 2014/53/EU**

**Direktiva RoHS 2011/65/EU, kakor je bila spremenjena z Direktivo 2015/863/EU**

In izpolnjuje zahteve standardov:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ta izjava se nanaša samo na stroj, ki je bil dan na trg, in ne vključuje sestavnih delov.

Ki jih doda končni uporabnik ali jih izvede naknadno.

Ime in naslov osebe s sedežem v EU, ki je pooblaščen za pripravo tehnične dokumentacije:

Podpisano v imenu:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Ulica Pograniczna 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP pooblaščenec za kakovost

Varšava, 2023-09-11

#### Izjava EU o skladnosti

**Proizvajalec:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Izdelek:** Polnilna postaja

**Model:** K145455

**Trgovsko ime:** NEO TOOLS

**Serijska številka:** 00001 + 99999

Za to izjavo o skladnosti je odgovoren izključno proizvajalec.

Opisani izdelek je skladen z naslednjimi dokumenti:

**Direktiva RED 2014/53/EU**

**Direktiva RoHS 2011/65/EU, kakor je bila spremenjena z Direktivo 2015/863/EU**

In izpolnjuje zahteve standardov:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017 EN IEC 63000:2018**

Ta izjava se nanaša izključno na stroj v stanju, v katerem je bil vnesen v in ne vključuje komponent, ki jih je dodal končni uporabnik ali njegove nadaljnje dejavnosti.

Ime in naslov rezidenta EU, ki je pooblaščen za pripravo tehnične dokumentacije:

Podpisano v imenu:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Ulica Pograniczna 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP pooblaščenec za kakovost

Varšava, 2023-11-09

LT

### VERTIMO (NAUDOTOJO) VADOVAS PJOVIMO ROBOTAS 04-621

**DĖMESIO: PRIEŠ NAUDODAMI ELEKTRINIUS ĮRANKIUS, ATIDŽIAI PERSKAITYKITE ŠIAS INSTRUKCIJAS IR IŠSAUGOKITE JAS ATEITYJE.**

#### KONKREČIOS SAUGOS TAISYKLĖS

#### PJOVIMO ROBOTŲ SAUGOS INSTRUKCIJOS

Pjovimo roboto praktinio naudojimo sauga

#### REKOMENDACIJOS

Atidžiai perskaitykite instrukcijas. Susipažinkite su valdymo sistemomis ir teisingu įrenginio veikimu.

Neleiskite, kad prietaisu naudotųsi vaikai arba asmenys, kurie nėra perskaitę naudojimo instrukcijos. Nacionaliniuose teisės aktuose gali būti nurodytas minimalus operatoriaus amžius.

Nenaudokite roboto, kai šalia yra kitų žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.

Akreipkite dėmesį, kad už nelaimingus atsitikimus ar pavojų kitiems žmonėms ar aplinkai atsako operatorius arba naudotojas.

#### PARUOŠIMAS

- Prieš pjudami kiekvieną kartą patikrinkite, ar visos roboto dalys veikia tinkamai.
- Kad pasiektumėte geriausių rezultatų, rekomenduojama pjauti be lietaus. Pjaunant per lietu žolė gali prilipti prie roboto, kuris dėl to gali paslysti.
- **NEGALIMA** pjauti esant blogoms oro sąlygoms, pvz., lyjant stipriam lietu, perkūnijai ar snigant.
- Periodiškai tikrinkite nušienautą plotą ir pašalinkite akmenis, šiukšles, laidus, kaulus ir kitas kliūtis. Ribota garantija netaikoma žalai, atsiradusiai dėl ant vejos paliktų daiktų.
- Kad išvengtumėte žalos, nepjunkite arčiau kaip 1 m atstumu nuo purkštuvų galvūčių.

**PASTABA:** robotas ir purkštuvai **NEGALI** būti jungti vienu metu.

Robotą reikia užprogramuoti taip, kad jis veiktų kitu laiku nei purkštuvai.

**NEKADA neleiskite** vaikams liesti maitinimo šaltinio, įkrovimo stotelės, ypač kontaktų, peilių, akumuliatoriaus skyriaus ar bet kokių dalių, kuriose yra tarpų, pvz., ratukų.

#### NAUDOKITE

- Saugokitės besisukančių menčių! **NEDĖKITE** rankų ar kojų po besisukančiais peiliais.
- Saugokitės ant vejos pjaunant išmėtytų daiktų! Kai robotas jungtas, laikykitės saugaus atstumo.
- Nepalikite prietaiso be priežiūros, jei žinoma, kad netoliese yra gyvūnų, vaikų ar visuomenės narių.
- Išlaikykite saugią padėtį. Išlaikykite pusiausvyrą ir stabilią padėtį įkalnėse. Dirbdami su robotu ar jo periferiniais įrenginiais galite vaikščioti, bet negalite bėgti.
- Susipažinkite su instrukcijomis, kada, kur ir kaip patikrinti, ar robotas ir jo periferiniai įrenginiai, kabeliai ir prailgintuvai nėra pažeisti ar

susidėvėję, ir sutaisyti robotą, savarankiškai modifikuoti, remontuoti draudžiama - rizikuojate prarasti garantiją.

- Neprišijunkite ir nelieskite pažeisto maitinimo kabelio, kol jis nėra atjungtas nuo maitinimo šaltinio, nes kyla pavojus prisiliesti prie įtamptų turinčių komponentų.
- Robotą ir (arba) periferinę įrangą prijunkite tik prie maitinimo grandinių, apsaugotų liekamosios srovės jungikliu, kurio išjungimo srovė yra ne didesnė kaip 30 mA.
- Jei robotas sklaidžia neįprastą garsą, pastebima neįprasta vibracija arba signalizuoja apie pavojaus signalą, nedelsdami paspauskite STOP mygtuką.
- **NELIESKITE** pavojaingų judančių dalių prieš išjungdami roboto maitinimą.
- **Nelieskite** pavojaingų dalių, kol jos visiškai nesustoja.
- Dirbdami su robotu visada avėkite tvirtą avalynę ir mūvėkite ilgus kelnes.
- Nutraukite maitinimą: prieš užrakindami robotą.
- Prieš bandymą, valymą ar techninę priežiūrą.

#### PIKTOGRAMOS IR ĮSPĖJIMAI



1. Perskaitykite naudojimo instrukciją, laikykitės joje pateiktų įspėjimų ir saugos sąlygų!
2. Prieš valydami ar atlikdami techninę priežiūrą, atjunkite nuo maitinimo šaltinio
3. Neikiškite rankų ar kojų po pjovimo mechanizmo apsauga
4. Besisukančios dalys sužeidimo galimybė
5. Laikykitės saugaus atstumo nuo pjovimo roboto
6. Saugokitės galimybės susižeisti dėl išmėtų daiktų
7. Protect nuo lietaus
8. Keep vaikams nepasiekiamoje vietoje
9. Nevažiuokite ant roboto
10. Galimas pirštų netekimas, elkitės atsargiai
11. Didžiausias žemės nuolydis 14°/25%
12. Apsaugokite rankas darbo pirštinėmis
13. Būtinyje dėvėti apsauginius drabužius
14. Dėvėkite apsauginę avalynę
15. Neišmeskite kartu su būtinėmis atliekomis
16. Selektivus atliekų surinkimas
17. Apsaugos laipsnis

**ĮSPĖJIMAS:** Šį prietaisą gali naudoti vyresni nei 8 metų vaikai ir ribotų fizinių bei protinių gebėjimų ir nepakankamai žinių ar patirties turintys asmenys, jei jie yra prižiūrimi arba tinkamai instruktuojami apie saugų prietaiso naudojimą, kad žinotų apie galimą riziką. Su šiuo prietaisu neturėtų žaisti vaikai. Vaikams draudžiama be priežiūros valyti ar atlikti prietaiso priežiūros darbus.

#### GRAFINIŲ ELEMENTŲ APRASŪMAS

Toliau pateikiama prietaiso sudedamųjų dalių numeracija pavaizduoti šio vadovo grafiniuose puslapiuose.

Pavadinimas A pav.	Aprašymas
1	Avarinis stabdymas
2	Pjovimo aukščio reguliatorius
3	Šienapjovės valdymo skydelis
4	Šienapjovės jungiklis
5	Varomieji ratai
6	Pjovimo peiliai
7	Pjovimo mechanizmo būgnas
8	Sukamieji ratai

9	Nešiojimo rankena
10	Įkrovimo jungtys
11	Akumuliatoriaus skyriaus dangtelis
<b>Pavadinimas B pav.</b>	<b>Aprašymas</b>
1	Dokavimo stoties valdymo skydelis
2	Skylės doko stočiai pritvirtinti
3	Įkrovimo jungtys
4	Prisijungimo stotis
5	Dokavimo stoties dangtelis
6	Maitinimo kabelio jungtys darbo zonai pažymėti
7	Kabelių skylės darbo zonai ir maitinimo šaltiniui žymėti
8	Dokavimo stoties maitinimo lizdas
9	Ženklinimas teisingam kabelių pravedimui
<b>Pavadinimas D pav.</b>	<b>Aprašymas</b>
1	Įkrovimo būsenos indikatorius lemputė
2	Signalo gedimo indikatorius
3	Aprubočių kabelio indikatorius
4	Darbo valandos / klaidos pranešimas, 1-4 lemputės
5	Maitinimo mygtukas
6	Perjungti
7	Prisijungimo mygtukas
8	Patvirtinti" mygtukas
<b>Pavadinimas H pav.</b>	<b>Aprašymas</b>
1	Varžtai
2	Akumuliatoriaus skyriaus dangtelis su transportavimo rankena
3	Akumuliatoriaus skyrius
4	Akumuliatoriaus lizdas ant kameros dangtelio
5	Įkraunamas akumuliatorius (neįtrauktas į komplektą)
<b>Pavadinimas I pav.</b>	<b>Aprašymas</b>
1	Vejos
2	Siena / siena
3	Prisijungimo stotis
4	Stoties atstumas nuo sienos
5	Pradinė sienavimo plotą ribojančios linijos atkarpa
6	Skyriaus ilgis
<b>Pavadinimas J pav.</b>	<b>Aprašymas</b>
1a	Laidas, kad būtų apribota pjovimo ploto pradžia
1b	Trosas, ribojantis pjovimo plotą Pabaiga
2	Maitinimo kabelis
3	Prisijungimo stotis

\* Gali būti skirtumų tarp grafikos ir faktinio gaminio

## PASIRUOŠIMAS DARBUI

### AKUMULIATORIAUS MONTAVIMAS

- Apverskite pjovimo robotą taip, kad būtų galima pasiekti apatinę roboto dalį.
- Vietoje **A4 pav.** esančio jungiklio ir **A9 pav.** esančios transportavimo rankenos yra **H2 pav.** akumuliatoriaus skyriaus dangtelis, pritvirtintas 4 varžtais, pažymėtais rodyklėmis **H1 pav.**
- Tada atsukite rodyklėmis pažymėtus varžtus.
- Atsargiai nuimkite skyriaus dangtelį **H2 pav.**, kad nenutrauktumėte ir neatjungtumėte jungiklio laidų **A4 pav.** (jis pritvirtintas prie akumuliatoriaus skyriaus dangtelio).
- Tada apverskite dangtelį, dangtelio apačioje esantis akumuliatoriaus lizdas yra pritvirtintas **H4 pav.**
- Į lizdą įdedamas **ENERGY+** serijos akumuliatorius.
- Apverskite dangtelį su pritvirtintu akumuliatoriumi ir įdėkite jį į **H3 paveikslėlio skyrių**.
- Užveržkite dangtį tvirtinančius varžtus. Apverskite robotą dugnu žemyn - įrenginys paruoštas.

### PJOVIMO ROBOTO DARBO APLINKA

Užtikrinkite, kad roboto vietoje būtų laikomasi šių sąlygų:

- Žolės aukštis neviršija 60 mm.
- **PASTABA:** Jei žolė aukštesnė nei 60 mm, pirmiausia nupjaukite veją rankine žoliapjove.

- Nėra akmenų, medžio gabalų, laidų, laidų, esančių po įtampa, ar kitų pašalinį daiktų.
- Sienavimo vieta yra lygi ir plokščia, be griovių ir tranšėjų, o nuolydis mažesnis nei 25 % (14°) **C1 pav.**
- Diegimui reikalingi šie įrankiai:
- Guminis plaktukas (kaiščiams į žemę įkalti tiesiant apsauginį kabelį)
- Rinkinyje yra šešiakampis raktas (įkrovimo stotelei tvirtinti)
- Replės (skirtos darbo zoną ribojančiam kabeliui nukirpti)

### 1. BAZINĖS STOTIES ĮRENGIMAS

Pasirinkite tinkamą vietą

Įkrovimo stotelę reikia statyti tokioje vietoje **C3 pav.:**

- Santykinai lygi ir lygi vejos dalis.
- Netoli vejos krašto.
- Šalia sieninio kištukinio lizdo.
- 10 m ilgio ilginuotą ir maitinimo šaltinį padėkite pavėsyje, vėsioje ir sausoje vietoje.
- Bent 2 m atstumu nuo įkrovimo stotelės neturi būti jokių kliūčių.
- Rekomenduojama, kad įkrovimo stotelė būtų sausoje ir apsaugotoje vietoje.
- Maitinimo šaltinis turi būti 30 cm virš žemės paviršiaus.

### 2. ĮKROVIMO STOTIES TVIRTINIMAS

Pritvirtinkite įkrovimo stotelę prie žemės 6 tvirtinimo varžtais (**G1**) (naudodami šešiakampį raktą **G6**).

**PASTABA: NESTOVĖKITE** ant įkrovimo stoties plokštės ir **nevaikščiokite** ant jos.

**DĖMESIO:** Įkrovimo stoties plokštelėje naujų skylių **nedarykite**. Stotis turi būti pritvirtinta prie žemės naudojant esamas skylis.

### 3. LAYING OF THE CONSTRAINING CABLE

Ribinis laidas naudojamas darbo zonai apibrėžti ir nukreipti robotą atgal į įkrovimo stotį.

**PASTABA:** Jei kaimynas taip pat naudoja pjovimo robotą, išlaikykite bent 1 m atstumą tarp abiejų robotų stabdymo laidų.

### APSAUGINĖS LINIJOS PLANAVIMAS

Prieš tiesdami riboženklį, eikite palei nustatytą ribą ir pašalinkite visus nereikalingus daiktus, pavyzdžiui, akmenis.

**PASTABA:** Aprubočių kabelio ilgis neturi viršyti 200 metrų.

**ĮSPĖJIMASI!** Robotas neturi važiuoti per žvyrą ar panašias medžiagas, kurios gali pažeisti peilius.

### APRIBOJIMO TROSO TIESIMAS C PAV.

Laikykites toliau pateiktų nurodymų, kad apsauginį kabelį nutiestumėte aplink darbo zoną ir kliūtis. Norėdami teisingai nutiesti sulaikymo kabelį, naudokite rinkinyje esantį matuoklį.

**ĮSPĖJIMAS:** Aprubočių kabelis yra labai žemos įtamos ir yra saugus žmonėms ir naminiams gyvūnams.

**PASTABA:** Pradėkite nuo "-" jungties, esančios įkrovimo stoties gale, **pav. B6 ištraukite ją po stotimi** (ir palikite 10 cm tarpa) ir tieskite kabelį aplink veją prieš laikrodžio rodyklę, baigdami ties "+" jungtimi įkrovimo stoties gale (palikite 10 cm tarpa). Įsitinkinkite, kad laidas metaliniu būdu liečiasi ties "+" ir "-" jungtimis **B6 pav.** nepamirškite nupjauti suvaržymo laido pertekliaus.

- Tarp stabdymo laido ir įkrovimo stotelės palikite bent 2 m tuščią vietą. Šiame skyriuje esantis laidas naudojamas robotui atvesti į įkrovimo stotį.
- Tarp stabdymo vielos ir vejos krašto turi būti 30 cm tarpas **C2 pav.; C3 pav.**
- Pritvirtinkite stabdymo laidą prie žeminimo rinkinyje pateiktas kaiščias **pav. G5**. Stabdymo laidas turi būti tiesus ir šiek tiek įtemptas. Kaiščiai turėtų būti išdėstyti kas 1 m (šį atstumą galima keisti atsižvelgiant į vejos formą) **pav. C4**. Neužkaskite laido giliau nei 2 cm, kad nesulipnėtų signalas.
- Kabelius tieskite taip, kad kampai būtų didesni nei 90° **pav. C5**. Šiuose taškuose riboženklį nutieskite švelniais kreivėmis - taip robotui bus daug lengviau judėti po sienavimą plotą.
- Jei vejoje yra gėlynų, tvinkinių ar medžių, aptverkite juos **C4 paveikslėlio** riboženklį kilpomis.
- Išlaikyti min. 30 cm atstumas tarp tvirtinimo lyno ir kliūčių kraštų.
- **DĖMESIO:** įeinant į kilpą ir išeinant iš jos tvirtinimo trosai neturi kirsti vienas kito **C4 pav.**
- Palikite siaurą erdvę sienavovės darbo zonoje. Įsitinkinkite, kad atstumas tarp lygiagrečiai einančių riboženklį yra didesnis nei 1 m.

**PASTABA:** Įsitinkinkite, kad prijungimo stotelė yra pjovimo zoną žymintis kilpos viduje. (iš išorės į vidų / iš vidaus į išorę) **B2 pav.**

### 4. ĮKROVIMO STOTELIŲ ĮRENGIMAS

Prijunkite maitinimo šaltinį

1. Įkiškite maitinimo kištuką į 110-240 V sieninį lizdą.

## 2. patikrinkite įkrovimo stoties LED lemputę būseną **pav. B1**:

- Žalia šviesa: ryšys užmegztas (robotas neįkrautas arba visiškai įkrautas)
- Pertraukiama žalia šviesa: robotas įkraunamas.
- Pertraukiama raudona lemputė: dažniausiai pasitaikanti klaida yra "ribojimo kabelio atjungimas".
- Šviesa dega: dažniausiai pasitaikantis gedimas yra "Nėra 100-240 V maitinimo šaltinio" arba "Nėra ryšio su maitinimo šaltiniu".

## VEIKIMAS / NUSTATYMAI

### Pradinis pjovimo roboto paleidimas

- Pirmą kartą paleisdami robotą, padėkite įrenginį ant prijungimo stoties taip, kad stoties įkrovimo jungtis **fig. B3** nesilietų su pjovimo roboto įkrovimo jungtimis **pav. A10**.
- Kai pjovimo robotas pirmą kartą paleidžiamas iš telefono programėlės, reikia atnaujinti programinę įrangą. Atlikimo būdas aprašytas toliau skyriuje Programinės įrangos atnaujinimas.
- **PASTABA:** Pirmojo prisijungimo metu telefonas ir robotas turi būti "Wi-fi" tinklo veikimo zonoje.

## PRIEŠ NAUDODAMI ROBOTĄ ATNAUJINKITE PROGRAMINĘ ĮRANGĄ.

### Atnaujinimą reikia atlikti taip.

1. Įstatykite robotą į kilpą, bet už įkrovimo stoties ribų.
2. Perjunkite **A4 pav. esantį** jungiklį į 1 padėtį.
3. Paspauskite ir laikykite jungiklį **D5 pav.**
4. Paleiskite programą, nuskaitykite **QR kodą**
5. Prijunkite programą prie roboto
6. Išpėskite programinės įrangos nustatymus paspausdami piktogramą ekrano viršutiniam dešiniajame kampe.
7. Pasirinkite parinktį: Pasirinkite parinktį Firmware Update.
8. Tada vykdykite ekrane pateikiamus nurodymus.

### Įdiegus programinę įrangą, prietaisas yra paruoštas darbui.

## DĖMESIO!

- Ekrane rodoma, ar robotas yra "Wi-fi", ar "Bluetooth" veikimo zonoje.
- Prisijungimas prie tinklo rodomas mirksinčia atitinkamo ryšio tipo piktograma. Prisijungus piktograma nestoja mirksėti.
- Robotą galima susieti tik su vienu telefonu.
- Jei reikia prijungti kitą (tą pačią pjovimo robotą), pirmąjį reikia pašalinti iš programėlės. "iOS" programėlėje taip pat iš "Bluetooth" nustatymų.

## PJOVIMO AUKŠČIO REGULIAVIMAS:

Prieš pirmą pjovimą nustatykite 60 mm pjovimo aukštį, o kai visa veja bus gana lygi, nustatykite norimą aukštį.

- Norėdami padidinti pjovimo aukštį, pasukite **A2 pav.** rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę.
- Norėdami sumažinti pjovimo aukštį, pasukite **A2 pav.** rankenėlę į kairę.
- Pjovimo aukštį galima reguliuoti nuo 20 mm (MIN) iki 60 mm (MAX).

**PASTABA:** pjovimo būgno varantysis variklis **A7 pav.** įsijungia praėjus maždaug 10 sekundžių nuo išvažiavimo iš pagrindo ir pradeda veikti.

## MAITINIMO ĮJUNGIMAS / IŠJUNGIMAS

1. Nustatykite **A4 pav.** jungiklį į padėtį "O", kad išjungtumėte maitinimo šaltinį.
2. Nustatykite **A4 pav.** jungiklį į padėtį "I", kad išjungtumėte maitinimą.

## ROBOTO ĮJUNGIMAS IR DARBO LAIKO PROGRAMAVIMAS MAUAL REŽIMU

1. Paspauskite ir palaikykite įjungimo mygtuką **D5 pav.**, kad paleistumėte robotą. Pastaba: įjungimo metu roboto nesukratykite, kad išvengtumėte įjungimo klaidos. Jei robotas neįsijungia tinkamai (visos lemputės dega nepertraukiamai), paleiskite robotą iš naujo.

2. Įveskite slaptažodį, paspausdami mygtuką **D6 du kartus**, tada mygtuką **D7 du kartus** ir mygtuką **D8** vieną kartą (slaptažodis užprogramuotas gamykloje).

3. užprogramuokite veikimo laiką (įskaitant pjovimo ir įkrovimo laiką):
  - Paspauskite mygtuką **pav. D6**, kad nustatytumėte darbo laiką. Viena lemputė reiškia 2 valandas, maksimalus veikimo laikas yra 8 valandos, o 4 lemputės pav. **D4** šviečia. Paspauskite mygtuką **fig. D8**, kad patvirtintumėte ir paleistumėte robotą.

**PASTABA: Nustatčius** darbo laiką, robotas įsims nustatymus ir kiekvieną dieną pradės pjauti užprogramuotu laiku. Pjovimo laikas bus pagal įvestus nustatymus.

- Užprogramuota roboto veikimo trukmė nuo 2 iki 8 valandų yra pjovimo laikas, įskaitant įkrovimo laiką.

- Veikimo ir įkrovimo laikas skiriasi priklausomai nuo naudojamo akumuliatoriaus.

Jei norite pakeisti darbo laiką, dar kartą atlikite 2-3 veiksmus.

## LAIKO PROGRAMAVIMAS AUTOMATINIŲ REŽIMU, 7 DIENŲ TVARKARAŠTIS, PASIEKIAMAS PER PROGRAMĖLĒS NUSTATYMUS.

- Avariniu būdu sustabdyti robotą, pirmiausia jį reikia atrinkinti atlikus 2 veiksmą. Kai robotas atraktinas, galime jį grąžinti į stotį spausdami mygtukus: **pav. D7**, tada patvirtinkite su **pav. D8**, kad grąžintumėte veją įvejoję įkrovimo stotį.

- Paspausdus avarinio stabdymo mygtuką STOP, iš programos pašalinamas rankinio ir automatinio režimo darbo ciklas, jei jį buvo paleista šiuo būdu. Norėdami, kad po avarinio sustabdymo robotas vėl pradėtų veikti, grąžinkite jį į įkrovimo stotelę ir vėl nustatykite rankinį grafiką. Automatinio grafiko atveju atlikite tą pačią veiksmą programos grafike ir patvirtinkite juo nustatymus.

**PASTABA:** Automatiniam tvarkaraštyje užprogramuotas paleidimo laikas neturėtų būti laikomas labai tikslu. Įrenginys gali įsijungti iki kelių minučių po nustatyto laiko.

- Įjungus rankinį režimą ištrinamas programoje užprogramuotas tvarkaraštis ir atvirksčiai.
- Rankiniu režimu kraštų apipjaustymas atliekamas automatiškai kas kelis pjovimo ciklus. Pjaunama žolė šalia darbo zoną apibrėžiančio kabelio. DĖMESIO: reikia pasirūpinti, kad kabelis būtų tinkamai pritvirtintas, kad jis nebūtų atsitiktinai nupjautas.
- Pjovimo robotas grįš į prijungimo stotį, kai prietaisas nustatys lietaus pradžią.
- Jei robotas dirbdamas susiduria su kliūtimi, jis nuo jos atsoka ir tęsia darbą.

## ĮKROVIMO STOTELĖJE ESANTI ĮKROVIMO BŪSENOS LEMPUTĖ:

Nepertraukiama žalia šviesa - akumuliatorius visiškai įkrautas. Pertraukiama žalia lemputė - įkrovimas.

## UŽ ĮKROVIMO STOTIES RIBŲ:

Nepertraukiama žalia šviesa - akumuliatorius  $\geq 20\%$

Pertraukiama žalia lemputė - akumuliatorius  $< 20\%$

**DĖMESIO!** Robotas automatiškai nutraukia darbą ir grįžta į įkrovimo stotelę, jei akumuliatoriaus įkrovos lygis nukrenta žemiau 20 %.

## KLAIDŲ LEMPUTĖ:

Nuolatinė žalia šviesa - sistema reikia atnaujinti. Prisijunkite prie programos ir atlikite atnaujinimą.

Pertraukiama žalia lemputė - vyksta sistemos atnaujinimas.

Pertraukiama raudona lemputė - 1-5 klaidos pranešimas, paleiskite robotą iš naujo.

Nepertraukiama raudona lemputė - 6-12 klaidos pranešimas, paspauskite "STOP" arba "OK", kad ištrintumėte.

## RIBINIO KABELIO INDIKATORIŲ LEMPUTĖ:

Nepertraukiama žalia šviesa - signalas teisingas

Nepertraukiama raudona lemputė - nėra signalo

Valdikliai **D4 pav:**

Nepertraukiama žalia šviesa - užblokuotas robotas.

Nepertraukiama žalia šviesa - robotas atraktinas.

1 lemputė šviečia žaliai: 2 valandų veikimo laikas.

1 ir 2 lemputės šviečia žaliai: 4 val. veikimo laikas.

1, 2 ir 3 lemputės šviečia žaliai: 6 valandų veikimo laikas.

1, 2, 3 ir 4 lemputės šviečia žaliai: 8 valandų veikimo laikas.

## PJOVIMO ROBOTO VALDYMO PROGRAMINĖ ĮRANGA

Atsisiųsti IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Atsisiųsti "Android":

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programos instrukcijas galite atsisiųsti iš šios svetainės:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

## AVARINIS ROBOTO IŠJUNGIMAS

Paspauskite mygtuką "STOP" **A1 pav.**, kad sustabdytumėte robotą, paspauskite ir palaikykite maitinimo mygtuką, kad robotas išsijungtų.

## ROBOTO PERKĖLIMAS

Po roboto yra **figūrinė A10** kėlimo rankena, kurią lengva valdyti vieną ranka.

## PRIEŽIŪRA IR SAUGOJIMAS

- Prieš valymą ir techninę priežiūrą visada išjunkite robotą.
- Prieš valydami ir prižiūrėdami įkrovimo stotį, atjunkite maitinimo šaltinį.

- Keisdami peilius ir valydami roboto apačią visada mūvėkite storas apsaugines pirštines.
  - Reguliariai tikrinkite varžtų ir veržlių priveržimą. Pažeistos dalys turi būti remontuojamos arba keičiamos dėl saugumo sumetimų.
  - Reguliariai tikrinkite, ar peiliai gali laisvai sukstis.
- PASTABA:** apversdami robotą aukštin kojomis, padėkite jį ant vejos ar minkšto paviršiaus, kad nepažeistumėte ir nesubraižytumėte dangčio.

#### VALYMAS

**ĮSPĖJIMAS!** Prieš pradėdami valyti, išjunkite maitinimą jungikliu **A4** pav.

- Roboto priekinę dalį plaukite žemo slėgio vaukiu ir minkštu šepetėliu arba šluoste.
- Nuo peilių, ratų ir kitų roboto apačioje esančių dalių kietu šepetėliu pašalinkite nupjautą žolę ir šiukšles.
- Reguliariai tikrinkite, ar ant ratų nėra purvo ar nupjautos žolės, ir valykite juos šepetėliu.

**DĖMESIO:** kad nesumažėtų našumas, reguliariai šalinkite augalų liekanas nuo roboto apačios.

#### AŠMENŲ KEITIMAS

**ĮSPĖJIMAS!** Pirmiausia išjunkite pagrindinį maitinimo jungiklį ir užsimaukite apsaugines pirštines.

**ĮSPĖJIMAS!** Naudokite tik gamintojo patvirtintus nurodytus originalius peilius.

- Visos trys mentės ir jų varžtai turi būti pakeisti vienu pakeitimu **A6 pav.**
- Varžtus reikia atsukti ir priveržti atsuktuvu.
- Patikrinkite, ar nauji peiliai gali laisvai sukstis.

#### PROBLEMŲ SPRENDIMAS

Toliau pateiktoje lentelėje pateikiamos rekomendacijos, padedančios diagnozuoti problemas.

Jei įmanoma, pataisykite prietaisą patys. Jei problemos išspręsti nepavyksta, kreipkitės į įgaliotąjį pardavėją arba techninės priežiūros centrą.

**ĮSPĖJIMAS!** Būtina imtis apsaugos priemonių.

Problema	Galimos priežastys	Sprendimai
Įkrovimo stotelėje mirksi raudona lemputė	Apsauginio kabelio nutraukimas	Raskite sugedusią kabelio atkarpą ir jį ištaisykite.
Robotas sunkiai prisijungia prie įkrovimo stoties	Netinkamai įrengta įkrovimo stotelė	Žr. skyrių "Pasirengimas darbiui".
	Netinkamai padėtas apsauginis trosas	
Nėra signalo iš tvirtinimo kabelio	Nėra maitinimo šaltinio	Patikrinkite maitinimo šaltinį
	Aprijavimo kabelis buvo prijungtas atvirkščiai	Sukeiskite "+" ir "-" jungtis
	Aprijavimo kabelis neprijungtas prie įkrovimo stoties	Patikrinkite, ar teisingai pritvirtintas trosas prijungtas prie įkrovimo stoties
	Apsauginio kabelio nutraukimas	Patikrinkite visų kelių, ar kabelis nebuvo nutrauktas.
	Aprijavimo vielos kirtimai pakeliui į kilpą ir iš jos	Patikrinkite, ar teisingai surmontuotas tvirtinimo kabelis
Robotas peržengia sieną	Aprijavimo kabelis buvo prijungtas atvirkščiai	Sukeiskite "+" ir "-" jungtis
Robotas vibruoja arba skleidžia neįprastus garsus	Pažeista arba trūkstanta geležtė	Patikrinkite ir suremontuokite ašmenų tvirtinimo varžtus
	Atsilaisvinęs ašmenų diskas	
	Pakeiskite ašmenis	

Klaidos kodas	Aprašymas	Sprendimas

<b>E01 pav. F1</b>	Inicializacijos klaida - girokopinis jutiklis	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus ir paleiskite iš naujo.
<b>E02 pav. F2</b>	Kėlimo jutiklio arba susidūrimo jutiklio gedimas	Sureguliuokite šienaprovės priekyje esantį susidūrimo strypą ir sukamąjį ratą, patikrinkite, ar jie nėra užblokuoti; pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus ir paleiskite iš naujo.
<b>E03 pav. F3</b>	Pjovimo variklio inicializacijos klaida	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus ir paleiskite iš naujo. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
<b>E04 F4 pav.</b>	Maitinimo šaltinio prijungimo klaida	
<b>E05 pav. F5</b>	Netinkamas pjovimo variklio greitis	
<b>E06 F6 pav.</b>	Įspėjimas apie pakreipimą	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus. Paspauskite STOP arba OK, kad panaikintumėte pavojaus signalą.
<b>E07 F7 pav.</b>	Įspėjimas apie liftą	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus. Paspauskite STOP arba OK, kad panaikintumėte pavojaus signalą.
<b>E08 pav. F8</b>	ADC kanalo klaida	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus ir paleiskite iš naujo. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
<b>E09 pav. F9</b>	Neteisingas signalas	Žr. pirmiau esančią lentelę: problema - nėra signalo iš stabdymo laido. Patikrinkite visus taškus po viena, tada pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus. Paspauskite STOP arba OK, kad panaikintumėte pavojaus signalą. Iš naujo paleiskite robotą. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
<b>E10 pav. F10</b>	Robotų uogienė	Pastatykite robotą ant lygaus paviršiaus. Paspauskite STOP arba OK, kad panaikintumėte pavojaus signalą. Iš naujo paleiskite robotą. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
<b>E11 F11 pav.</b>	Neteisingas kairiojo riedėlio variklio greitis	Iš naujo paleiskite robotą. Jei problema išlieka, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
<b>E12 pav. F12</b>	Neteisingas greitis dešinėje vaikščiojimo variklis	

#### RINKINIO TURINYS:

- Pjovimo robotas 1 vnt.
- Dokavimo ir įkrovimo stotis 1 vnt.
- Maitinimo šaltinis ir ilgutavas 1 vnt.
- Kabelis darbiui atriboti zona 100m
- Kabelių tvirtinimo kaiščiai 100 vnt.
- Dokavimo stoties tvirtinimo kaiščiai 6 vnt.
- Pjovimo peiliai 3 vnt.
- Kabelių jungtys 2 vnt.
- Sešiakampis veržliaraktis 1 vnt.

#### TECHNINIAI DUOMENYS

Pjovimo robotas 04-621	
Parametras	Vertė
Maitinimo įtampa	18 V NUOLATINĖ SROVĖ
Maksimali vardinė pjovimo variklio galia:	50 W
Maksimali savaeigio variklio galia:	20 W
Įkrovimo stoties IP apsaugos laipsnis	IPX4
Roboto IP apsaugos laipsnis	IPX5
Įkrovimo adapterio IP apsaugos laipsnis	IP 65
Roboto apsaugos klasė	III



Įkrovimo stoties apsaugos klasė	II
Pjovimo plotis	180 mm
Pjovimo aukščio reguliavimas diapazone	20 mm - 60 mm
Greitis	3100 apsisukimų per minutę
Masė	10,2 kg
Gamybos metai	2023

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.  
Pograniczna gatvė 2/4  
02-285 Varšuva

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP kokybės pareigūnas

Varšuva, 2023-09-11

### ES atitikties deklaracija

**Gamintojas:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produktas:** Įkrovimo stotelė

**Modelis:** K145455

**Prekybos pavadinimas:** NEO TOOLS

**Serijos numeris:** 00001 + 99999

Už šią atitikties deklaraciją atsako tik gamintojas.

Pirmiau aprašytas gaminytis atitinka šiuos dokumentus:

**RED direktyva 2014/53/ES**

**RoHS direktyva 2011/65/ES su pakeitimais, padarytais Direktyva 2015/863/ES**

Ir atitinka standartų reikalavimus:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-**

**2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1**

**V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ši deklaracija susijusi tik su mašinos būkle, kai ji buvo įvesta į rinkodaros ir neapima galutinio naudotojų pridėtų komponentų arba juo vėlesnės veiklą.

ES gyventojų, turinčių įgaliojimus, vardas, pavardė ir adresas techninės dokumentacijos rengimas:

Pasirašyta:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Pograniczna gatvė 2/4

02-285 Varšuva

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP kokybės pareigūnas

Varšuva, 2023-11-09

### TRIUŠMO IR VIBRACIJOS DUOMENYS

Garso slėgio lygis	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Išmatuotas garso galios lygis	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

### Informacija apie triukšmą ir vibraciją

Įrangos skleidžiamo triukšmo lygį apibūdina: skleidžiamo garso slėgio lygis  $L_{pA}$  ir garso galios lygis  $L_{WA}$  (kur K reiškia matavimo neapibrėžtį). Įrangos skleidžiamą vibraciją apibūdina vibracijos pagreičio vertė  $a_h$  (kur K reiškia matavimo neapibrėžtį).

Šiame vadove nurodyti garso slėgio emisijos lygis  $L_{pA}$ , garso galios lygis  $L_{WA}$  ir vibracijos pagreičio vertė  $a_h$  išmatuoti pagal standartą EN 62841-1:2015+A11. Nurodytą vibracijos lygį  $a_h$  galima naudoti įrangai palyginti ir preliminarijai įvertinti vibracijos poveikį.

Nurodytas vibracijos lygis atspindi tik pagrindinį įrenginio naudojimą. Jei įrenginys naudojamas kitais tikslais arba su kitais darbo įrankiais, vibracijos lygis gali pasikeisti. Didėsiam vibracijos lygiui įtakos turės nepakankama arba per retai atliekama įrenginio techninė priežiūra. Dėl pirmiau nurodytų priežasčių per visą darbo laikotarpį gali padidėti vibracijos poveikis.

**Norint tiksliai įvertinti vibracijos poveikį, būtina atsižvelgti į laikotarpius, kai prietaisas yra išjungtas arba įjungtas, bet nenaudojamas darbu. Tiksliai įvertinus visus veiksnius, bendras vibracijos poveikis gali būti gerokai mažesnis.**

Siekiant apsaugoti naudotoją nuo vibracijos poveikio, reikėtų imtis papildomų saugos priemonių, pavyzdžiui, atlikti ciklinę mašinos ir darbo įrankių priežiūrą, užtikrinti tinkamą rankų temperatūrą ir tinkamai organizuoti darbą.

### TRIUŠMO IR VIBRACIJOS DUOMENYS

#### APLINKOS APSAUGA



Elektra varomų gaminių negalima išmesti kartu su būtinėmis atliekomis, juos reikia pristatyti į atitinkamas utilizavimo vietas. Dėl informacijos apie šalinimą kreiptis į gaminio pardavėją arba vietos valdžios instituciją. Elektros ir elektroninės įrangos atliekos yra ekologiskai inertinių medžiagų. Nepedirbtą įrangą kelia potencialų pavojų aplinkai ir žmoniui sveikatai.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" "Spółka komandytowa", kurios registruota buveinė yra Varšuvoje, ul. Pograniczna 2/4 (toliau - "Grupa Topex") informuoja, kad visus autorių teises į šio vadovo (toliau - "Vadovas") turinį, įskaitant, be kita ko, jo tekstą, nuotraukas, diagramas, brėžinius, taip pat jo kompoziciją, priklauso tik "Grupa Topex" ir yra teisinės apsaugos objektas pagal 1994 m. vasario 4 d. Autorių teisių ir gretutinių teisių įstatymą (Žin., 2006, Nr. 90 Pz. 631, su pakeitimais). Viso Vadovo ir atskirų jo elementų kopijavimas, apdorojimas, skelbimas, ketinimas komerciniais tikslais be "Grupa Topex" raštu išreikšto sutikimo yra griežtai draudžiamas ir gali užtraukti civilinę ir baudžiamąją atsakomybę.

### EB atitikties deklaracija

**Gamintojas:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produktas:** E+ pjovimo robotas

**Modelis:** 04-621

**Prekybos pavadinimas:** NEO TOOLS

**Serijos numeris:** 00001 + 99999

Už šią atitikties deklaraciją atsako tik gamintojas.

Pirmiau aprašytas gaminytis atitinka šiuos dokumentus:

**Mašinų direktyva 2006/42/EB**

**RED direktyva 2014/53/ES**

**RoHS direktyva 2011/65/ES su pakeitimais, padarytais Direktyva 2015/863/ES**

Ir atitinka standartų reikalavimus:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-**

**2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1**

**V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ši deklaracija taikoma tik tokioms mašinoms, kokios jos pateikiamos į rinką, ir neapima suvedamųjų dalių.

Prideda galutinai naudotojas arba atlieka vėliau.

ES reziduojančio asmens, įgalioto rengti techninę dokumentaciją, vardas, pavardė ir adresas:

Pasirašyta:

LV

**TULKOŠANAS (LIETOTĀJA) ROKASGRĀMATA  
PĻAUSĀNAS ROBOTAS 04-621**

**UZMANĪBAS: PIRMS LĪDZĪSKO INSTRUMENTU LIETOŠANAS  
TŪRĪJĀ IZLASIET ŠOS NORĀDĪJUMUS UN SAGLABĪJET TOS  
TURPMĀKAI LIETOŠANAI.**

### ĪPAŠI DROŠĪBAS NOTEIKUMI

#### PĻAUSĀNAS ROBOTU DROŠĪBAS INSTRUKCIJAS

Drošība pļausanas robota praktiskajā lietošanā

#### IEITEIKUMI

Uzmanīgi izlasiet norādījumus. Iepazīstieties ar vadības sistēmām un pareizu ierīces darbību.

Neļaujiet ierīci lietot bērniem vai personām, kas nav izlasījušas lietošanas instrukciju. Valsts tiesību akts var būt norādīts minimālās operatora vecums.

Neizmantojiet robotu, ja tuvumā ir citas personas, īpaši bērni vai dzīvnieki.

Lūdzu, nemiēt vērā, ka operators vai lietotājs ir atbildīgs par nelaimēs gadījumiem vai apdraudējumu citiem cilvēkiem vai videi.

#### PREPARATION

• Pirms pļausanas katru reizi pārbaudiet, vai visas robota daļas darbojas pareizi.

• Lai iegūtu labākos rezultātus, ieteicamas pļaut laikā, kad nav lietus. Pļaujot lietus laikā, žālė var pielīmēties pie robota, un tas var paslīdēt.

• NEpļaujiet slīktos laikpaštākļos, piemēram, stiprā lietū, pērķona negaisa vai snigšanas laikā.

• Periodiski pārbaudiet nopļauto platību un noņemiet visus akmeņus, grūžus, vadus, kaulus un citus šķēršļus, leroģežotā garantija neatliecas uz bojājumiem, ko izraisījuši uz žāliena atstāti priekšmeti.

• Lai izvairītos no bojājumiem, nedrīkst pļaut tuvāk par 1 m no smidzinātāju galviņām.



**PIEZĪME:** Robotu un smidzinātājus nedrīkst ieslēgt vienlaicīgi.

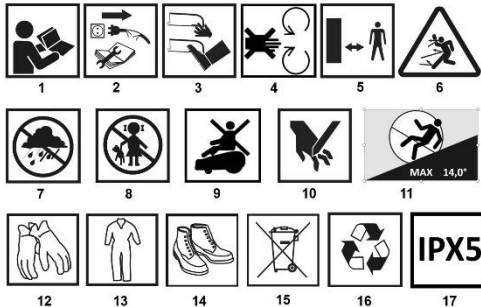
Robots jāprogrammē tā, lai tas darbotos citā laikā nekā smidzinātāji.

**NEKAD neļaujiet bērniem pieskarties barošanas blokam, uzlādes stacijai, jo īpaši kontaktiem, asmeņiem, akumulatora nodalījumam vai jebkurām daļām, kurās ir spraugas, piemēram, riteniem.**

## USE

- Sargieties no rotējošām lāpststīņām! NEIEKĻAUJIET rokas vai kājas zem rotējošiem asmeņiem.
- Plaujot zālienu, uzmanieties no priekšmetiem, kas izkaisīti uz zāliena! Kad robots ir ieslēgts, ievērojiet drošu attālumu.
- Neatstājiet ierīci bez uzraudzības, ja ir zināms, ka tās tuvumā atrodas dzīvnieki, bērni vai sabiedrības locekļi.
- Saglabājiet drošu pozīciju. Uzturiet līdzsvaru un stabilu stāvokli slīpumā. Darbojoties ar robotu vai tā perifērijas ierīcēm, drīkst staigāt, bet nedrīkst skriet.
- Iepazīstieties ar instrukcijām par to, kad, kur un kā pārbaudīt robota un tā perifērijas ierīču, kabeļu un pagarinātāju bojājumus vai nolietojumu, kā arī veikt robota remontu, pārdarbību, remonts nav atļauts - tas draud ar garantijas anulēšanu.
- Nesavietojiet bojātu strāvas kabeli un nepieskarieties tam, kamēr tas nav atvienots no strāvas padeves, jo pastāv risks, ka tas var nonākt saskarē ar sastāvdaļām, kas atrodas zem sprieguma.
- Robotu un/vai perifēro aprīkojumu pieslēdziet tikai pie strāvas ķēdēm, kas ir aizsargātas ar strāvas ķēdes pārtraucēju, kura izslēgšanas strāva nepārsniedz 30 mA.
- Ja robots izdod neparastu skaņu vai tiek pamanīta neparasta vibrācija, vai tiek signalizēts par trauksmi, nekavējoties nospiediet STOP pogu.
- NEpieskarieties bīstamām kustīgām daļām, pirms izslēdzat robota strāvas padevi.
- Nepieskarieties bīstamajām daļām, līdz tās ir pilnībā apstājušās.
- Strādājot ar robotu, vienmēr valkājiet stingrus apavus un garas bikses.
- Pārtrauciet strāvas padevi: pirms bloķēt robotu.
- Pirms testēšanas, tīrīšanas vai apkopes.

## PIKTOGRAMMAS UN BRĪDINĀJUMI



1. Izlasiet lietošanas instrukciju, ievērojiet tajā ietvertos brīdinājumus un drošības nosacījumus!
2. Atvienojiet no strāvas padeves pirms tīrīšanas vai apkopes
3. Nenovietojiet rokas vai kājas zem griešanas mehānisma aizsarga.
4. Rotējošo daļu traumu iespējamība
5. Keep drošu attālumu no plaušanas robota
6. Uzmanieties, ka izmestie priekšmeti var radīt traumas.
7. Protect no lietus
8. Keep bērniem nepieejamā vietā
9. Nebrauciet uz robota
10. Iespējams pirkstu zudums, izmantojiet piesardzīgi
11. Maksimālais zemes slīpums 14°/25%
12. Protect rokas ar darba cimdiem
13. Jāvalkā aizsargapgērbs
14. Valkājiet aizsargapavus
15. Neizmēti kopā ar sadzīves atkritumiem
16. Selektīva atkritumu savākšana
17. Aizsardzības pakāpe

**UZMANĪBU:** Šo ierīci drīkst lietot bērni, kas vecāki par 8 gadiem, un personas ar ierobežotām fiziskām un garīgām spējām un nepietiekamām zināšanām vai pieredzi, ja tās tiek uzraudzītas vai pienācīgi instruētas par ierīces drošu lietošanu, lai apzinātos ar to

saitītos riskus. Ar šo ierīci nedrīkst spēlēties bērni. Bērni nedrīkst tīrīt vai veikt ierīces apkopi bez uzraudzības.

## GRAFISKO ELEMENTU APRAKSTS

Tālāk norādītā numerācija attiecas uz ierīces sastāvdaļām.

attēlots šīs rokasgrāmatas grafiskajās lapās.

Apzīmējums A attēls	Apraksts
1	Avārijas apstāšanās
2	Plaušanas augstuma regulētājs
3	Plaušanas vadības panelis
4	Plaušanas slēdzis
5	Dzenošie riteni
6	Griešanas asmeņi
7	Griešanas mehānisma cilindrs
8	Grozāmie riteni
9	Pārnēsāšanas rokturis
10	Uzlādes savienotāji
11	Akumulatora nodalījuma vāks
Apzīmējums B attēls	Apraksts
1	Dokēšanas stacijas vadības panelis
2	Caurumi dokstacijas nostiprināšanai
3	Uzlādes savienotāji
4	Dokēšanas stacija
5	Dokēšanas stacijas vāks
6	Strāvas padeves kabeļa savienotāji darba zonas marķēšanai
7	Kabeļu atveres darba zonas un strāvas padeves marķēšanai
8	Dokēšanas stacijas strāvas kontaktligzda
9	Marķējums pareizai kabeļu izvietojšanai
Apzīmējums D attēls	Apraksts
1	Uzlādes statusa indikatora gaisma
2	Signāla kļūdas indikators
3	Ierobežojuma kabla indikators
4	Darbības stundas / kļūdas ziņojums, gaismas 1-4
5	Iedarbināšanas poga
6	Pārslēdziet
7	Dokēšanas poga
8	Apstiprināt* pogu
Apzīmējums H attēls	Apraksts
1	Skrūves
2	Akumulatora nodalījuma vāks ar transportēšanas rokturi
3	Akumulatora nodalījums
4	Akumulatora ligzda uz kameras vāka
5	Uzlādējams akumulators (nav ieklauts)
Apzīmējums I attēls	Apraksts
1	Zāliens
2	Siena / siena
3	Dokēšanas stacija
4	Stacijas attālums no sienas
5	Sākotnējais līnijas posms, kas norobežo plaušanas zonu
6	Sekcijas garums
Apzīmējums J attēls	Apraksts
1a	Kabeļi, lai ierobežotu plaušanas zonas sākumu
1b	Plaušanas zonas ierobežošana ar trosi
2	Barošanas kabelis
3	Dokēšanas stacija

\* Iespējamas atšķirības starp grafisko attēlu un faktisko produktu.

## SAGATAVOŠANĀS DARBAM

### AKUMULATORA UZSTĀDĪŠANA

- Apgrieziet plaušanas robotu tā, lai būtu iespējams piekļūt robota apakšējai daļai.
- Slēdža A4. att. un transportēšanas roktura A9. att. vietā atrodas akumulatora nodalījuma vāciņš H2. att., kas piestiprināts ar 4 skrūvēm, kuras atzīmētas ar bultiņām H1. att.
- Pēc tam atskrūvējiet ar bultiņām apzīmētās skrūves.

- Uzmaniģi noņemiet nodalījuma vāciņu **H2. attēlā**, lai nesabojātu vai neatvienotu slēdža vadus **A4. attēlā** (tas ir piestiprināts pie akumulatora nodalījuma vāciņa).
- Pēc tam apvēršiet vāciņu, akumulatora ligzda vāciņa apakšpusē ir nostiprināta **H4. attēlā**.
- Kontaktligzdā tiek ievietots **ENERGY+** sērijas akumulators.
- Agrīziet vāciņu ar pievienoto akumulatoru un ievietojiet to **H3 attēla nodalījumā**.
- Pievelciet skrūves, kas nostiprina vāku. Agrīziet robotu ar apakšējo daļu uz leju, un ierīce ir gatava.

## PLAUŠANAS ROBOTA DARBA VIDE

Pārliecinieties, ka robotā atrāšanās vieta ir izplīdīti šādi nosacījumi:

- Zāles augstums nepārsniedz 60 mm.
- **PIEZĪME:** Ja zāle ir augstāka par 60 mm, vispirms nopļaujiet zālienu ar rokas pļaujmašīnu.
- Nav akmeņu, koka gabalu, vadu, strāvas vadu vai citu svešķermeņu.
- Pļaušanas vieta ir līdzena un plakana, bez grāvjiem un tranšējām, un tās slīpums ir mazāks par 25 % (14°) **C1. attēls**.
- Uzstādīšanai ir nepieciešami šādi instrumenti:
- Gumijas āmurs (tapu iedzīšanai zemē, kad tiek ieklāts ierobežojošais kabelis).
- Komplektā ir iekļauta sešstūra atslēga (uzlādes stacijas nostiprināšanai).
- Knaibles (lai nogrieztu darba zonu norobežojošo kabeli)

## 1. BĀZES STACIJAS UZSTĀDĪŠANA

Izvēlieties piemērotu atrašanās vietu

Uzlādes stacija jānovieto šādā vietā **C3. attēls**:

- Relatīvi līdzena un līdzena zāliena daļa.
- Tuvu zāliena malai.
- Netālu no sienas kontaktligzdas.
- Novietojiet 10 m pagarinātāju un barošanas bloku ēnainā, vēsā un sausā vietā.
- Vismaz 2 m attālumā no uzlādes stacijas nedrīkst atrasties šķēršļi.
- Ir ieteicams uzlādes staciju novietot sausā un aizsargātā vietā.
- Barošanas avotam jābūt 30 cm virs zemes līmeņa.

## 2. CHARGING STATION STIPRINĀJUMS

Piestipriniet uzlādes staciju pie zemes ar 6 stiprinājuma skrūvēm (**G1**) (izmantojot sešstūra atslēgu **G6**).

**PIEZĪME:** NEBŪT uz uzlādes stacijas plāksnes vai staigāt pa to.

**PIEZĪME:** NEIzgatavojiet jaunus caurumus uzlādes stacijas plāksnē. Stacija jāpieskrūvē pie zemes, izmantojot esošos caurumus.

## 3. LAYING NO IEREBEŽOŠĀ KABELĀ

Robežvads tiek izmantots, lai norobežotu darba zonu un vadītu robotu atpakaļ uz uzlādes staciju.

**PIEZĪME:** Ja arī jūsu kairiņš izmanto pļaušanas robotu, ievērojiet vismaz 1 m attālumus starp abu robotu apstāšanās vadiem.

## IZOLĀCIJAS LĪNIJAS PLĀNOŠANA

Pirms robežlīnijas iezīmēšanas izstaigāriet norādīto robežu un noņemiet visus nevajadzīgos priekšmetus, piemēram, akmeņus.

**PIEZĪME:** Ierobežojošā kabeļa garums nedrīkst pārsniegt 200 metrus.

**BRĪDINĀJUMS!** Robots nedrīkst braukt pa grants vai līdzīgiem materiāliem, kas var sabojāt asmeņus.

## IEREBEŽOŠĀS TROSES IEKLĀŠANA C ATT.

Ievērojiet tālāk sniegtos norādījumus, lai izvietotu ierobežojošo kabeli ap darba zonu un šķēršļiem. Izmantojiet komplektā iekļauto mērierīci, lai pareizi novietotu ierobežošanas kabeli.

**UZMANĪBU:** Ierobežojošais kabelis ir zemsprieguma un ir drošs cilvēkiem un mājdzīvniekiem.

**PIEZĪME:** Sāciet ar " " savienotāju uzlādes stacijas aizmugurē, 1. att. **B6 velciet to zem stacijas** (un atstājiet 10 cm rezervi) un novietojiet kabeli ap zālienu pretēji pulksteņrādītāja rādītāja virzienam, beidzot pie "+" savienotāja uzlādes stacijas aizmugurē (atstājiet 10 cm rezervi). Pārliecinieties, ka kabelis veido metāla kontaktu pie "+" un "-" savienotājiem. **B6. attēls** Neaizmirstiet nogriezt lieko ierobežojošo vadu.

- Atstājiet vismaz 2 m garu tukšu attālumus starp stopvadu un uzlādes staciju. Šajā sadaļā esošais kabelis tiek izmantots, lai novadītu robotu līdz dokstacijai.
- Starp aizbīdņa stiepli un zāliena malu jābūt 30 cm atstarpei **C2 attēls; C3 attēls**.
- Piestipriniet apstāšanās vadu pie zemes ar komplektā iekļautajiem tapām **attēlā. G5**. Apstādījuma vadam jābūt taisnam un nedaudz nostieptam. Tapas jāizvieto ik pēc 1 m (to var mainīt atkarībā no

zāliena formas). **attēls. C4**. Lai nesamazinātu signālu, nedrīkst ierakst kabeli dziļāk par 2 cm.

- Izvietojiet kabeli tā, lai lenķi būtu lielāki par 90° **att. C5**. Šajos punktos novietojiet norobežojošo vadu lēzenās līknēs, kas atvieglos robota pārvietošanos pa pļaujamo platību.
- Ja zālienā ir puķu dobes, dīķi vai koki, norobežojiet tos ar **C4 attēla** norobežojošās stieples cilpām.
- Uzturēt min. 30 cm attālumus starp ierobežojošo trosi un šķēršļu malām.

**UZMANĪBU:** ceļā uz cilpu un no tās ierobežojošā trose nedrīkst savstarpēji krustoties **C4. attēls**.

- Pļaujmašīnas darba zonā atstājiet šauru vietu. Pārliecinieties, ka attālumus starp paralēli esošiem robežvadiem ir lielāks par 1 m.

**PIEZĪME:** Pārliecinieties, ka dokstacija atrodas pļaušanas zonas marķējuma cilpas iekšpusē. (no ārpusēs uz iekšpusi / no iekšpusēs uz āru) **B2. attēls**

## 4. UZLĀDES STACIJU UZSTĀDĪŠANA

Savienojiet barošanas avotu

1. Ievietojiet strāvas kontaktdakšu 110-240 V sienas kontaktligzdā.
2. Pārbaudiet uzlādes stacijas LED indikatoru statusu. **attēls. B1:**
  - Nepārtraukta zaļa gaisma: savienojums izveidots (robots nav uzlādēts vai ir pilnībā uzlādēts)
  - Pārtraukta zaļa gaisma: robots tiek uzlādēts.
  - Pārtraukta sarkanā gaisma: viešbīžāk sastopamā kļūda ir "ierobežojošā kabeļa atvienošana".
  - Izslēgta gaisma: viešbīžāk sastopamā kļūda ir "Nav 100-240 V barošanas avota" vai "Nav savienojuma ar barošanas avotu".

## DARBĪBA / IESTĀTĪJUMI

### Pļaušanas robota sākotnējā iedarbināšana

- Pirmo reizi iedarbinot robotu, novietojiet ierīci uz dokstacijas tā, lai uzlādes savienotāji uz stacijas **figu. B3** nesaskartos ar pļaušanas robota uzlādes savienotājiem, 1. att. **A10**.
- Kad pļaušanas robots pirmo reizi tiek iedarbināts no tālruna lietotnes, ir jāveic programmatūras atjaunināšana. Veicināšanas metode ir aprakstīta tālāk sadaļā Programmatūras atjaunināšana.
- **PIEZĪME:** pirmā savienojuma laikā tālrunim un robotam jāatrodas Wi-Fi tīkla darbības zonā.

## PIRMS ROBOTA LIETOŠANAS ATJAUNINĪET PROGRAMMAPARĀTURU.

### Atjaunināšana jāveic šādi.

1. Novietojiet robotu cilpas iekšpusē, bet ārpus uzlādes stacijas.
  2. Pārslēdziet slēdzi **A4 attēlā** uz 1. pozīciju.
  3. Nospiediet un turiet slēdzi **D5. attēls**
  4. Palaidiet lietojumprogrammu, skenējiet **QR-kodu**
  5. Savienojiet programmu ar robotu
  6. Izvērsiet programmatūras iestatījumus, nospiežot ikonu ekrāna augšējā labajā stūrī.
  7. Izvēlieties opciju: Programmatūras atjaunināšana.
  8. Pēc tam izplīdēt ekrānā redzamos norādījumus.
- Pēc programmatūras instalēšanas ierīce ir gatava darbam.**

### PIEZĪME!

- Displejā tiek parādīts, vai robots ir Wi-Fi vai Bluetooth diapazonā.
- Savienojumu ar tīklu norāda mirgojoša attiecīgā savienojuma tipa ikona. Kad savienojums ir izveidots, ikona pārtrauc mirgot.
- Robotu var savienot pāri tikai ar vienu tālruni.
- Ja nepieciešams pievienot citu (to pašu pļaušanas robotu), pirmais robots ir jāizņem no lietotnes. iOS lietotnē arī no Bluetooth iestatījumiem.

## PLAUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA:

Pirms pirmās pļaušanas iestatiet pļaušanas augstumu 60 mm, pēc tam, kad viss zāliens ir salīdzināts līdzens, iestatiet vēlamu augstumu.

- Lai palielinātu griešanas augstumu, pagrieziet **A2 ciparnīcas** pogu pulksteņrādītāja virzienā.
- Lai samazinātu griešanas augstumu, pagrieziet **A2 ciparveida** pogu uz kreiso pusi.
- Griešanas augstumu var regulēt no 20 mm (MIN) līdz 60 mm (MAX).

**PIEZĪME:** Pļaujmašīnas pļaujmašīnas cilindra piedziņas motors **A7 attēlā** ieslēdzas aptuveni 10 sekundes pēc izbraukšanas no bāzes, uzsākot darbību.

## IERĪCINĀJUMS/IZSLĒGŠANA

1. iestatiet **A4. attēlā redzamo** slēdzi pozīcijā "O", lai izslēgtu strāvas padevi.
2. iestatiet **A4. att.** slēdzi pozīcijā "I", lai ieslēgtu strāvas padevi.

## ROBOTA AKTIVIZĒŠANA UN DARBA LAIKA PROGRAMMĒŠANA MAUĀLĀ REŽĪMĀ.

1 Nospiediet un turiet ieslēgšanas pogu **D5. attēls**, lai iedarbinātu robotu. Piezīme: lai izvairītos no kļūdas, palaišanas laikā robotu nesakratiet. Ja robots netiek pareizi iedarbināts (visas lampiņas nepārtraukti deg), iedarbiniet robotu no jauna.

2. Ievadiet paroli, **divreiz** nospiežot pogu **D6**, pēc tam divreiz pogu **D7** un vienreiz pogu **D8** (darole ieprogrammēta rūpnīcā).

3. ieprogrammējiet darbības laiku (ieskaitot pļaušanas laiku un uzlādes laiku):

- Nospiediet pogu **fig. D6**, lai iestatītu darbības laiku. Viena lampiņa nozīmē 2 stundas, maksimālais darbības laiks ir 8 stundas, bet 4 lampiņas att. **D4** iedegas. Nospiediet pogu **fig. D8**, lai apstiprinātu un iedarbinātu robotu.

**PIEZĪME:** Kad darba laiks ir iestatīts, robots atcerēsies iestatījumus un katru dienu sāks pļaušanu ieprogrammētajā laikā. Pļaušanas laiks būs saskaņā ar ievadītajiem iestatījumiem.

• Robota ieprogrammētais darbības laiks no 2 līdz 8 stundām ir pļaušanas laiks, ieskaitot uzlādes laiku.

• Darbības un uzlādes laiks atšķiras atkarībā no izmantotā akumulatora. Ja vēlaties mainīt darbības laiku, vēlreiz izpildiet 2.-3. darbību.

### LAIKA PROGRAMMĒŠANA AUTOMĀTISKĀJĀ REŽĪMĀ, 7 DIENU GRAFIKS, IR PIEEJAMA, IZMANTOJOT LIETOTNES IESTĀTĪJUMUS.

• Pēc avārijas apstāšanās robots vispirms ir jāatbloķē, izpildot iepriekš minēto 2. darbību. Kad robots ir atbloķēts, mēs varam to atgriezt stacijā, nospiežot pogas: 1. **attēls. D7**, pēc tam apstipriniet ar **fig. D8**, lai pļaujmašīnu atgrieztu uzlādes stacijā.

• Nospiežot avārijas apturēšanas STOP pogu, no programmas tiek dzēsts manuālā un automātiskā režīma darba cikls, ja tā tika palaiesta šādā veidā. Lai pēc avārijas apstāšanās atkal nodrošinātu robota darbību, atgrieziet to uzlādes stacijā un atkal iestatiet manuālā režīma grafiku. Attiecībā uz automātisko grafiku veiciet to pašu darbību lietojumprogrammas grafikā un apstipriniet tā iestatījumus.

**PIEZĪME:** automātiskajā grafikā ieprogrammēto palaišanas laiku nevajadzētu uzskatīt par ļoti precīzu. Ierīce var sākt darboties līdz pat dažām minūtēm pēc iestatītā laika.

• Manuālā režīma aktivizēšana dzēš programmā ieprogrammēto grafiku un otrādi.

• Manuālajā režīmā malu apgriešana tiek veikta automātiski ik pēc dažiem pļaušanas cikliem. Tā sastāv no zāles pļaušanas blakus kabelim, kas nosaka darba zonu. **UZMANĪBU:** Jāuzmanās, lai nodrošinātu, ka kabelis ir pareizi piestiprināts, lai tas netiktu pakļauts nejušai noplūšanai.

• Pļaušanas robots atgriezīsies dokstacijā, tiklīdz ierīce būs konstatējusi lietus sākumu.

• Ja robota darba laikā sastopas ar šķēršli, tas no tā atsīstīsies un turpinās darbu.

### UZLĀDES STACIJAS UZLĀDES STATUSA INDIKATORS:

Nepārtraukta zaļa gaisma - akumulators ir pilnībā uzlādēts.

Pārtraukta zaļa gaisma - uzlāde.

### ĀRPUS UZLĀDES STACIJAS:

Nepārtraukta zaļa gaisma - akumulators >=20%

Pārtraukta zaļa gaisma - akumulators <20%

**UZMANĪBU!** Robots automātiski pārtrauc darbu un atgriežas uzlādes stacijā, ja akumulatora uzlādes līmenis nokrītās zem 20 %.

### KĻŪDU GAISMA:

Nepārtraukta zaļā gaisma - sistēma ir jāatjaunina. Savienojieties ar lietojumprogrammu, lai veiktu atjaunināšanu.

Pārtraukta zaļa gaisma - notiek sistēmas atjaunināšana.

Pārtraukta sarkana gaisma - kļūdas ziņojums 1 līdz 5, restartējiet robotu.

Nepārtraukta sarkana gaisma - kļūdas ziņojums 6 līdz 12, nospiediet "STOP" vai "OK", lai dzēstu.

### IEROBEŽOJŠĀ KABEĻA INDIKATORA GAISMA:

Nepārtraukta zaļa gaisma - signāls ir pareizs

Nepārtraukta sarkana gaisma - nav signāla

Vadības elementi **D4. attēls:**

Nepārtraukta gaisma - robots bloķēts.

Nepārtraukta gaisma - robots atbloķēts.

Gaisma 1 iedegas zaļi: 2 stundu darbības laiks.

Gaismas 1 un 2 iedegas zaļā krāsā: darbības laiks 4 stundas.

Lampiņas 1, 2 un 3 iedegas zaļā krāsā: darbības laiks ir 6 stundas.

Lampiņas 1, 2, 3 un 4 iedegas zaļā krāsā: Darbības laiks - 8 stundas.

### PROGRAMMATŪRA PĻAUŠANAS ROBOTĀ VADĪBAI

IOS lejupielāde:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Lejupielādēt Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programmas instrukcijas var lejupielādēt no:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

### ROBOTA AVĀRIJAS IZSLĒGŠANA

Nospiediet pogu "STOP" **A1 attēla**, lai apturētu robotu, nospiediet un turiet ieslēgšanas pogu, lai izslēgtu robotu.

### ROBOTA PĀRVIETOŠANA

Zem robota atrodas **A10 figūras** pacelšanas rokturis, kas ļauj to viegli darbināt ar vienu roku.

### APKOPE UN UZGLABĀŠANA

- Pirms tīrīšanas un apkopes vienmēr izslēdziet robotu.
- Pirms uzlādes stacijas tīrīšanas un apkopes atvienojiet strāvas padevi.
- Mainot asmeņus un tīrot robota apakšējo daļu, vienmēr valkājiet biežus aizsargcimdus.
- Regulāri pārbaudiet skrūvju un uzgriežņu pievilksanu. Bojātas detaļas drošības apsvērumu dēļ ir jālabo vai jānomaina.
- Regulāri pārbaudiet, vai asmeņi var brīvi griezties.

**PIEZĪME:** Kad apgriežat robotu otrādi, novietojiet to uz zāliena vai mīksts virsmas, lai nesabojātu vai nesakrāpētu vāku.

### TĪRĪŠANA

**BRĪDINĀJUMS!** Pirms tīrīšanas sākšanas izslēdziet strāvas padevi, izmantojot slēdzi **A4. att.**

- Mazgājiet robota priekšpusi ar zemspiediena tīrīšanas līdzekli un mīkstu birsti vai drāni.
- Izmantojiet cieta birsti, lai notīrītu noplauto zāli un grūžus no asmeņiem, riteņiem un citām daļām robota apakšpusē.
- Regulāri pārbaudiet, vai riteņos nav dubļļu vai noplautas zāles, un notīriet tos ar birsti.

**PIEZĪME:** Lai izvairītos no produktivitātes samazināšanās, regulāri nopiemiet augu atliekas no robota apakšējās daļas.

### ASMEŅU NOMAINA

**BRĪDINĀJUMS!** Vispirms izslēdziet galveno strāvas slēdzi un uzvelciet aizsargcimdus.

**BRĪDINĀJUMS!** Izmantojiet tikai ražotāja apstiprinātus norādītos oriģinālos asmeņus.

- Visas trīs lāpstiņas un to skrūves jānomaina vienā nomainīšanas reizē **A6. attēls**.
- Skrūves jāatskrūvē un jāpievelk ar skrūvgriezi.
- Pārbaudiet, vai jaunās lāpstiņas var brīvi griezties.

### PROBLĒMU RISINĀŠANA

Tālāk dotajā tabulā sniegtas norādes, kas palīdzēs diagnosticēt problēmas.

Ja iespējams, salabojiet ierīci paši. Ja problēmu nevarat atrisināt, sazinieties ar pilnvaroto izplatītāju vai servisa centru.

### BRĪDINĀJUMS! Jāveic aizsardzības pasākumi.

Problēma	Iespējamie cēloņi	Risinājumi
Uzlādes stacijā mirgo sarkana gaisma	Ierobežojošā kabeļa pārtraukšana	Atrodiet bojāto kabeļa posmu un salabot to
Robotam ir grūtības pieslēgties uzlādes stacijai	Uzlādes stacija nav pareizi uzstādīta	Skatiet sadaļu "Gatavošanās darbam".
	Ierobežojošā trose nav pareizi novietota	
Nav signāla no ierobežojošā kabeļa	Nav barošanas avota	Pārbaudiet strāvas avotu
	Ierobežojuma kabelis tika savienots pretēji	"+" un "-" savienotāju nomainīšana
	Ierobežojuma kabelis nav pievienots uzlādes stacijai	Pārbaudiet, vai ierobežojošā trose ir pareizi savienota ar uzlādes staciju
	Ierobežojošā kabeļa pārtraukšana	Pārbaudiet visu ceļu līdz galam,

		ka kabelis nav pārrauts.
	Ierobežojuma stieples šķērso ceļu uz no un cilpas	Pārbaudiet, vai ierobežojošā trosē ir pareizi uzstādīta.
Robots dodas pāri robežām	Ierobežojuma kabelis tika savienots pretēji	"-" un "-" savienotāju nomaiņa
Robots vibrē vai rada neparastus trokšņus.	Bojāts vai trūkstošs asmens Asmeņu diski ir valģis Asmeņa nomaiņa	Asmeņu stiprinājuma skrūvju pārbaude un remonts

Kļūdas kods	Apraksts	Risinājums
E01 att. F1	Inicializācijas kļūda - zīro sensors	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas un restartējiet.
E02 att. F2	Pacelšanas sensora vai sadurmes sensora defekts	Noregulējiet sadurmes stieni un vērpes ratu plaušmašīnas priekšpusē, pārbaudiet, vai tie nav bloķēti; novietojiet robotu uz līdzenas virsmas un iedarbiniet to no jauna.
E03 att. F3	Griešanas motora inicializācijas kļūda	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas un restartējiet. Ja problēma saglabājas, sazinieties ar pēcpārdošanas servisu.
E04 F4 attēls	Strāvas padeves savienojuma kļūda	
E05 att. F5	Nepareizs griešanas motora ātrums	
E06 F6 attēls	Bridinājums par slīpumu	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas. Nospiediet STOP vai OK, lai izdzēstu trausmi.
E07 F7 attēls	Lifta bridinājums	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas. Nospiediet STOP vai OK, lai izdzēstu trausmi.
E08 att. F8	ADC kanāla kļūda	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas un restartējiet. Ja problēma saglabājas, sazinieties ar pēcpārdošanas servisu.
E09 att. F9	Nepareizs signāls	Skatīt iepriekš tabulā: problēma - nav signāla no apstāšanās vadiem. Pārbaudiet visus punktus pa vienam, pēc tam novietojiet robotu uz līdzenas virsmas. Nospiediet STOP vai OK, lai dzēstu trausmi. Restartējiet robotu. Ja problēma saglabājas, sazinieties ar pēcpārdošanas servisu.
E010 att. F10	Robotu ievārtījums	Novietojiet robotu uz līdzenas virsmas. Nospiediet STOP vai OK, lai izdzēstu trausmi. Restartējiet robotu. Ja problēma saglabājas, sazinieties ar pēcpārdošanas servisu.
E011 F11 attēls	Nepareizs kreisā ritošā motora ātrums	Restartējiet robotu. Ja problēma saglabājas, sazinieties ar pēcpārdošanas servisu.
E012 att. F12	Nepareizs ātrums pa labi pastaigu dzinējs	

#### KOMPLEKTA SASTĀVDAĻAS:

- Plaušanas robots 1 gab.
- Dokēšanas un uzlādes stacija 1 gab.
- Barošanas avots un pagarināšanas kabelis 1 gab.
- Kabeli darba norobežošanai zona100m
- Kabeļu stiprinājuma tapas 100 gab.
- Dokēšanas stacijas stiprinājuma tapas 6 gab.
- Griešanas asmeņi 3 gab.
- Kabeļu savienotāji 2 gab.
- Sešstūra atslēga 1 gab.

#### TEHNISKIE DATI

Plaušanas robots 04-621	
Parametrs	Vērtība
Barošanas spriegums	18 V LĪDZSTRĀVAS SPRIEGUMS
Griešanas motora maksimālā nominālā jauda:	50 W
Pašgājēja motora maksimālā nominālā jauda:	20 W
IP aizsardzības pakāpe uzlādes stacijai	IPX4
Robota IP aizsardzības pakāpe	IPX5
IP aizsardzības pakāpe uzlādes adapterim	IP 65
Robota aizsardzības klase	III
Uzlādes stacijas aizsardzības klase	II
Plaušanas platums	180 mm
Plaušanas augstuma regulēšana diapazonā	20 mm - 60 mm
Ātrums	3100 apgr./min
Masu	10,2 kg
Ražošanas gads	2023

#### TROKŠŅA UN VIBRĀCIJAS DATI

Skaņas spiediena līmenis	$L_{pA} = 56dB (A) K=3dB(A)$
Izmēritais skaņas jaudas līmenis	$L_{WA} = 67dB (A) K=3dB(A)$

#### Informācija par troksni un vibrāciju

Iekārtas trokšņa emisijas līmeni raksturo: emitētais skaņas spiediena līmenis  $L_{pA}$  un skaņas jaudas līmenis  $L_{WA}$  (kur K apzīmē mērījumu nenoteiktību). Iekārtas emitēto vibrāciju raksturo vibrācijas paātrinājuma vērtība  $a_h$  (kur K ir mērījumu nenoteiktība).

Šajā rokasgrāmatā norādītais skaņas spiediena emisijas līmenis  $L_{pA}$ , skaņas jaudas līmenis  $L_{WA}$  un vibrācijas paātrinājuma vērtība  $a_h$  ir izmēriti saskaņā ar EN 62841-1:2015+A11. Norādīto vibrācijas paātrinājuma līmeni  $a_h$  var izmantot, lai salīdzinātu iekārtas un veiktu provizorisksu vibrācijas iedarbības novērtējumu.

Norādītais vibrāciju līmenis ir reprezentatīvs tikai ierīces pamatlietošanas gadījumā. Ja ierīce tiek izmantota citiem mērķiem vai ar citiem darba rīkiem, vibrācijas līmenis var mainīties. Augstāku vibrācijas līmeni ietekmēs nepietiekama vai pārāk reta ierīces apkope. Iepriekš minētie iemesli var izraisīt paaugstinātu vibrācijas iedarbību visā darba laikā.

**Lai precīzi novērtētu vibrācijas iedarbību, ir jāņem vērā periodi, kad ierīce ir izslēgta vai kad tā ir ieslēgta, bet netiek izmantota darbam. Ja visi faktori ir precīzi novērtēti, kopējā vibrācijas iedarbība var būt ievērojami mazāka.**

Lai aizsargātu lietotāju no vibrācijas iedarbības, jāievieš papildu drošības pasākumi, piemēram, cikliski jāveic mašīnas un darba rīku apkope, jānodrošina atbilstoša rokas temperatūra un pareiza darba organizācija.

#### TROKŠŅA UN VIBRĀCIJAS DATI

#### VIDES AIZSARDZĪBA



Ar elektroenerģiju darbināmus izstrādājumus nedrīkst izmest kopā ar sadzīves atkritumiem, bet tie jānogādā atbilstošās utilizācijas vietās. Lai iegūtu informāciju par utilizāciju, sazinieties ar sava izstrādājuma izplatītāju vai vietējo iestādi. Elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumi satur vides nekaitīgas vielas. Aprikojums, kas netiek pārstrādāts, rada potenciālu risku videi un cilvēku veselībai.

\*Grupa Topex Spółka z ierobežoną odpowiedzialnością\* Spółka komandytowa ar juridisko adresi Varšavā, ul. Pograniczna 2/4 (turpmāk tekstā - "Grupa Topex") informē, ka visas autoritātes uz šīs rokasgrāmatas (turpmāk tekstā - "Rokasgrāmata") saturu, tostarp, cita starpā. Tās teksts, fotogrāfijas, diagrammas, zīmējumi, kā arī tās sastāv, pieder tikai grupai Grupa Topex un ir pakļautas tiesiskai aizsardzībai saskaņā ar 1994. gada 4. februāra Likumu par autoritēsbām un blakustiesībām (2006. gada 4. februāra likums Nr. 90/Poz. 631, ar grozījumiem). Visas Rokasgrāmatas un tās atsevišķu elementu kopēšana, apstrāde, publicēšana, pārveidošana komerciālos nolūkos bez Grupa Topex rakstiski izteiktas piekrišanas ir stingri aizliegta un var novest pie civiltiesiskās un kriminālatbildības.

#### EK atbilstības deklarācija

**Ražotājs:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Izstrādājums:** E+ plaušanas robots

**Modelis:** 04-621

**Tirdzniecības nosaukums:** NEO TOOLS

**Sērijas numurs:** 00001 + 99999

Šī atbilstības deklarācija ir izdota uz ražotāja atbildību.

Iepriekš aprakstītais izstrādājums atbilst šādiem dokumentiem:

**Mašīnu direktīva 2006/42/EK**

## RED Direktiiva 2014/53/ES

### RoHS Direktiiva 2011/65/ES, kuslõõ grozjumi izdariti ar Direktivu 2015/863/ES

Un atbilst standartu prasibam:

EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017

EN IEC 63000:2018

Si deklaracija attiecas tikai uz tirgu laistajam masinam, un ta neattiecas uz sastavdajam.

pievieno galalietotajs vai veic velak.

Tas ES rezidozas personas vards, uzvards un adrese, kura ir pilnvarota sagatavot tehnisko dokumentaciju.

Parakstis uzņemuma vardam:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Pograniczna iela 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP kvalitātes speciālists

Varšava, 2023-09-11

### ES atbilstības deklarācija

**Ražotājs:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Izstrādājums:** Uzlādes stacija

**Modelis:** K145455

**Tirdzniecības nosaukums:** NEO TOOLS

**Sērijas numurs:** 00001 + 99999

Si atbilstības deklarācija ir izdota uz ražotāja atbildību.

Iepriekš aprakstītais izstrādājums atbilst šādiem dokumentiem:

**RED Direktiiva 2014/53/ES**

**RoHS Direktiiva 2011/65/ES, kurā grozījumi izdariti ar Direktivu 2015/863/ES**

Un atbilst standartu prasibam:

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017  
EN IEC 63000:2018

Si deklaracija attiecas tikai uz masinu tadam stavokli, kadā tā tika ievietota sistēmā.

mārketingu un neietver gala lietotāja pievienotos komponentus vai viņa turpmākas darbības.

ES rezidenta, kas ir pilnvarots veikt šādu darbību, vārds, uzvārds un adrese

tehniskās dokumentācijas sagatavošana:

Parakstis uzņemuma vardam:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Pograniczna iela 2/4

02-285 Varšava

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP kvalitātes speciālists

Varšava, 2023-11-09

EE

TĻKĻMISE (KASUTAJA) KĀSIRAAMAT

NIITMISROBOT 04-621

**TĀHELEPANU: ENNE ELEKTRILISTE TĻĻRIISTADE KASUTAMIST LUGEJE NEED JUHISED HOOLIKALT LĀBI JA SĀILITAGE NEED EDASPIDISEKS KASUTAMISEKS.**

**KONKREETSĒD OHUTUSEESKIRJAD**

**OHUTUSJUHISED NIITMISROBOTITELE**

Ohutus niitmisroboti praktisel kasutamisel

**SOOVITUSED**

Lugeje hoolikalt juhiseid. Tutvje juhtimisusteeemidega ja seadme ųje tųga.

Ārje lubage seadet kasutada lastel vų isikutel, kes ei ole kasutusjuhendit lugenu. Riiklikes eeskirjades vųb olla ette nĀhtud minimaalne kasutusvanus.

Ārje kasutage robotit, kui lĀheduses on teisi inimesi, eriti lapsi vų loomi.

Pange tĀhele, et kĀitaja vų kasutaja vastutab ųnetuste vų teistele inimestele vų keskkonnale tekkivate ohtude eest.

### VALMISTAMINE

- Enne niitmist kontrollige iga kord, et kųik roboti osad tųtaksid korralikult.
- Parima tulemuse saavutamiseks on soovitatav niita vihmvava ilma. Vihma ajal niitmisel vųb rohi kleepuda robotile, mis vųb selle tagajĀrjel libiseda.
- ĀRJE niitke halbades ilmastikutingimustes, nt tugeva vihma, āikesetormi vų lumesaju ajal.
- Kontrollige regulaarselt niidetud ala ja eemaldage kųik kivid, prahi, juhtmud, luud ja muud takistused. Piiratud garantii ei hųlma murule jĀetud esemete pųhjustatud kahjustusi.
- Kahjustuste vĀltimiseks Ārje niitke 1 m raadiuses sprinkleripeadest.

**MĀRĪKUS:** Robot ja sprinklerid EI tohi olla samaaegselt sisse lųlitatud.

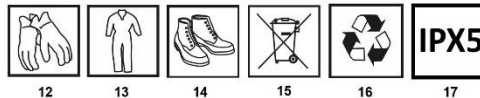
Robot tuleks programmeerida nii, et see tųtatab sprinkleritest erineval ajal.

**ĀRJE LASKE** lastel **kunagi** puutada toiteallikat, laadimisjaama, eriti kontakte, labasid, akupesa vų mis tahes osi, kus on tųhimikud, nagu nĀiteks rattad.

### KASUTA

- Ettevaatust pųrlevate terade eest! ĀRJE pange oma kĀsi vų jalgu pųrlevate terade alla.
- Ettevaatust muru niitmise ajal murule laiali pillatud esemete suhtes! Kui robot on sisse lųlitatud, hoidke ohtusse kaugusesse.
- Ārje jĀtke seadet jĀrelevalveta, kui selle lĀheduses on teadaolevalt loomi, lapsi vų inimesi.
- SĀilitage turvaline asend. Hoidke tasakaalu ja stabiilset asendit kallakutel. Robotija vųi selle vĀlisseadmetega tųtades vųite kųndida, kuid te ei tohi joosta.
- Tutvje juhistega, millal, kus ja kuidas kontrollida robotit ja selle lisaseadmeid, kaableid ja pikendusjuhtmeid kahjustuste vų kulumise suhtes ning robotit parandada, isemodifitseerimine, remont ei ole lubatud - see vųb pųhjustada garantii tųhistamist.
- Ārje ųhendage ega puudutage kahjustatud toitekaablit enne, kui see on vooluvųrgust lahti ųhendatud, sest on oht puutuda kokku pinge all olevate komponentidega.
- ųhendage robot ja/vųi vĀlisseadmed ainult vooluahelatesse, mis on kaistud jĀvoolukaitsmega, mille lųlitusvooli ei ųleta 30 mA.
- Kui robot teeb ebanormaalselt heli vų mĀrgatatakse ebanormaalselt vibratsiooni vųi annab hĀiresignaali, vajutage kohe nuppu STOP.
- **ĀRJE** puudutage ohtlikke liikuivaid osi enne roboti voolu vĀlja lųlitamist.
- **ĀRJE** puudutage ohtlikke osi enne, kui need on tĀielikult peatunud.
- Robotit kĀsistedes kandke alati kindlaid jĀlanųsuid ja pikki pųkse.
- Katkestage toide: enne roboti lukustamist.
- Enne katsetamist, puhastamist vų hooldust.

### PIKTOGRAMMID JA HOIATUSED



1. Lugeje kasutusjuhendit, jĀrgige selles sisalduvaid hoiatusi ja ohutustingimusi!

2. ųhendage enne puhastamist vų hooldust vooluvųrgust lahti

3. Ārje pange oma kĀsi vų jalgu lųikemehhanismi kaitsse alla.

4. Pųrlevad osad vigastuste vųimalus

5. Hoidke niitmisrobotist ohtusse kaugusesse

6. Hoiduge vigastuste vųimalusest, mis vųivad tekkida Āra visatud esemetest

7. Protect vihma eest

8. Hoidke lastele kättesaamatus kohas
9. Ära sõida robotil
10. Võimalik sõrmede kaotamine, kasutage ettevaatust.
11. Maksimaalne maapinna kalle 14°/25%
12. Kaitse käsi töökindadega
13. Kaitseriietust tuleb kanda
14. Kandke kaitsejalanõusid
15. Ärge visake koos majapidamisjätmetega.
16. Valikuline jätmete kogumine
17. Kaitseaste

**ETTEVAATUST:** Seda seadet võivad kasutada üle 8-aastased lapsed ja piiratud füüsiliste ja vaimsete võimetega ning ebapiisavate teadmiste või kogemustega isikud, kui neid juhendatakse või juhatakse nõuetekohaselt seadme ohutust kasutamises, et nad oleksid teadlikud sellega kaasnevatest ohtudest. Lapsed ei tohi selle seadmega mängida. Lapsed ei tohi seadet ilma järelevalveta puhastada ega hooldada.

#### GRAAFILISTE ELEMENTIDE KIRJELDUS

Allpool esitatud numeratsioon viitab seadme komponentidele. Näidatud käesoleva juhendi graafilistel lehekülgedel.

Nimetus Joonis A	Kirjeldus
1	Hädaseiskamine
2	Niitmiskõrguse reguleerija
3	Niiduki juhtpaneel
4	Niiduki lüliti
5	Veorattad
6	Lõiketerad
7	Lõikemehhanismi trummel
8	Pöörlevad rattad
9	Kandekäepide
10	Laadimisühendused
11	Patareipesa kate
Nimetus Joonis B	Kirjeldus
1	Dokkimisjaama juhtpaneel
2	augud dokkimisjaama kinnitamiseks
3	Laadimisühendused
4	Dokkimisjaam
5	Dokkimisjaama kate
6	Tööpiirkonna märgistamiseks mõeldud toitekaabli pistikud
7	Kaablaugud tööpiirkonna ja toiteallika märgistamiseks
8	Dokkimisjaama pistikupesa
9	Märgistus õige kaabli marsruutimise jaoks
Nimetus Joonis D	Kirjeldus
1	Laadimisoleku märgutuli
2	Signaali rikke indikaator
3	Piirangukaabli indikaator
4	Tööaeg / veateade, tuled 1-4
5	Toitenupp
6	Lüliti
7	Dokkimisnupp
8	Nupp "Kinnita"
Nimetus Joonis H	Kirjeldus
1	Kruvid
2	Akupesa kate koos transpordikäepidemega
3	Akupesa
4	Akupesa kambrikaanel
5	Laetav aku (ei kuulu komplekti)
Nimetus Joonis I	Kirjeldus
1	Muru
2	Seina / sein
3	Dokkimisjaam
4	Jaama kaugus seinast
5	Niitmisaala piiritleva joone esialgne osa
6	Lõigu pikkus
Nimetus Joonis J	Kirjeldus
1a	Kaabel, et piirata niitmisaala algust

1b	Kaabel, mis piirab niitmisaala Lõpp
2	Toitekaabel
3	Dokkimisjaam

\* Graafika ja tegelik toode võivad erineda.

#### TÖÖKS ETTEVALMISTAMINE

##### AKU PAIGALDAMINE

- Pöörake niidukrobot ümber, et robotil oleks juurdepääs alumisele küljele.
- Lüliti **joonisel A4** ja transpordikäepideme **joonisel A9 kohale on** kinnitatud patareipesa kaas **joonisel H2, mis on** kinnitatud 4 noolega tähistatud kruviga **joonisel H1**.
- Seejärel keerake noolega märgitud kruvid lahti.
- Eemaldage ettevaatlikult salongi kate, **joonis H2, et mitte murda** või lahti ühendada lüliti juhtmeid, **joonis A4** (see on kinnitatud akupesa kaane külge).
- Seejärel keerake kate ümber, aku pesa kaane allosas on fikseeritud **Joonis H4**.
- Pistikupessa sisestatakse **ENERGY+** seeria aku.
- Pöörake kate koos akuga ümber ja sisestage see **joonisel H3 esitatud lahtrisse**.
- Pingutage katet kinnitavaid kruvisid. Keerake robot ümber, nii et põhi on allapoole, seade on valmis.

##### NIITMISROBOTI TÖÖKESKKOND

Veenduge, et roboti asukohas on täidetud järgmised tingimused:

- Rohu kõrgus ei ületa 60 mm.
- **MÄRKUS:** Kui muru on kõrgem kui 60 mm, lõigake muru esmalt käsitsi niidukiga.
- Seal ei ole kive, puutükke, juhtmeid, pinge all olevaid kaableid ega muid võõrkehi.
- Niitmiskoht on tasane ja sile, ilma kraavide ja kraavita ning kalle on alla 25% (14°) **Joonis C1**.
- Paigaldamiseks on vaja järgmisi tööriistu:
- kummist haamer (tihvtide lõõmimiseks maapinda, kui paigaldatakse kinnituskabli)
- Komplekti kuulub kuuskantvõti (laadimisjaama kinnitamiseks).
- tangid (tööpiirkonda piirava kaabli lõikamiseks)

##### 1.BASE STATION PAIGALDUS

Valige sobiv asukoht

Laadimisjaam tuleks paigutada järgmisesse kohta **Joonis C3:**

- Suhteliselt lame ja tasane muruosas.
- Muru serva lähedal.
- Pistikupesa lähedal.
- Asetage 10 m pikkune pikendusjuhe ja toiteallikas varjulisse, jahedasse ja kuiva kohta.
- Laadimisjaamast vähemalt 2 m kaugusel ei tohi olla takistusi.
- Soovitatav on, et laadimisjaam asuks kuivas ja kaitstud kohas.
- Toiteallikas peaks olema 30 cm kõrgusel maapinnast.

##### 2.LAADIMISJAAMA KINNITUS

Kinnitage laadimisjaam 6 kinnituskruviga (**G1**) maapinnale (kasutades **G6** kuuskantvõtti).

**MÄRKUS:** ÄRGE seiske või kõndige laadimisjaama plaadil.

**MÄRKUS:** ÄRGE tehke laadimisjaama plaati uusi auke. Laadimisjaam tuleb kinnitada maapinna külge, kasutades olemasolevaid auke.

##### 3.PIIRAVA KAABLI PAIGALDAMINE

Piirdekaablit kasutatakse tööpiirkonna piiritlemiseks ja roboti suunamiseks tagasi laadimisjaama.

**MÄRKUS:** Kui teie naaber kasutab samuti niidukrobotit, hoidke mõlema roboti stoppijuhtmete vahel vähemalt 1 m kaugus.

##### ISOLEERIMISLIINI KAVANDAMINE

Enne piiri joone paigaldamist käige mööda määratud piiri ja eemaldage kõik mittevajalikud esemed, näiteks kivid.

**MÄRKUS:** Kinnituskabli pikkus ei tohi ületada 200 meetrit.

**HOIATUS!** Robot ei tohi sõita üle kruusa või sarnaste materjalide, mis võivad terasid kahjustada.

##### KINNITUSKAABLI PAIGALDAMINE JOONIS C

Järgige alljärgnevaid juhiseid, et panna kinnituskabel ümber tööpiirkonna ja takistuste. Kasutage komplektis sisalduvat mõõturit, et ohjelduskaabel õigesti paigaldada.

**ETTEVAATUST:** Kinnipidamiskaabel on pingestatud väga madalal pingel ja on ohtu inimestele ja lemmikloomadele.

**MÄRKUS:** Alustage "-" ühendusest **laadimisjaama** tagaküljel, **joonis. B6** **tõmmake see jaama alla** (ja jätkke 10 cm varu) ja pange kaabel ümber

murru vastupäeva, lõpetades laadimisjaama tagaosas asuva "+" pistiku juures (jätke 10 cm varu). Veenduge, et kaabel puutub "+" ja "-" pistiku juures metallist kokku Joonis B6 Ärge unustage lõigata ära üllilgiset piiravat traati.

- Jäta vähemalt 2 m tühja ruumi stoppkaabli ja laadimisjaama vahele. Selles osas olevat kaablit kasutatakse roboti toomiseks dokkimisjaama.
- Hoidke 30 cm vahe peatustrossi ja muruserva vahel. **joonis C2; joonis C3.**
- Kinnitage stoppkaabel maandusele komplektis olevate tihvtidega, **joonis G5.** Stoppkaabel peab olema sirge ja veidi pingul. Tappide vahekaugus peaks olema iga 1 m järel (seda võib muuta sõltuvalt muru kujust), **joonis 1. C4.** Ärge matke kaablit sügavamale kui 2 cm, et mitte nõrgestada signaali.
- Asetage kaabel nii, et nurkad on suuremad kui 90° **joonis C5.** Paigaldage piirdejuhe nendes punktides õrnade kurvidega, mis hõlbustab robotil oluliselt niidetava ala ümber liikumist.
- Kui muruplatsil on lillepeenrad, tiigid või puud, ümbristage need **joonisel C4 kujutatud** piiristustrossiga.
- Säilitada min. 30 cm kaugus kinnituskabli ja takistuste servade vahel.

**TÄHELEPANU:** Silmusesse sisemiselt ja sealt väljumisel ei tohi kinnituskablid üksteist ületada **Joonis C4.**

- Jätke niiduki tööpiirkonda kitsas ruum. Veenduge, et paralleelselt kulgevate piirdekaablite vaheline kaugus oleks suurem kui 1 m.

**MÄRKUS:** Veenduge, et dokkimisjaam oleks niitmisaala tähistava silmuse sees. (väljastpoolt sisse / seestpoolt välja) **Joonis B2**

#### 4. LAADIMISJAAMADE PAIGALDAMINE

Ühendage toiteallikas

1. Sisestage toitepistik 110-240 V seinapistikupessa.
  2. kontrollige laadimisjaama LED-tulede olekut **joonisel B1:**
- Roheline tuli: ühendus on loodud (robot ei lae või on täielikult laetud).
  - Aeg-ajalt põlev roheline tuli: robot laadib.
  - Aeg-ajalt punane tuli: kõige sagedamini esinev viga on "piirava kaabli lahtiühendamine".
  - Valgus välja: kõige sagedamini esinev viga on "Ei ole 100-240 V toiteallikat" või "Ei ole ühendust toiteallikaga".

#### TÖÖ / SEADED

##### Niitmiseroboti esialgne käivitamine

- Kui käivitete robotit esimest korda, asetage seade dokkimisjaama nii, et jaama laadimisühendused oleksid **viiguga B3** ei puutuksid kokku niiduki robotil olevate laadimisühendustega **joon. A10.**
- Kui niitmiserobot käivitatakse esimest korda telefonirakendusest, tuleb teostada püsivara uuendamine. Täitmismeetodid on kirjeldatud allpool punktis tarkvara uuendamine.
- **MÄRKUS:** Esimese ühenduse ajal peavad telefon ja robot olema Wi-fi võrgu levialas.

##### PÜSIVARA UUENDAMINE ENNE ROBOTI KASUTAMIST.

##### Värskendamist tuleks teostada järgmiselt.

1. Asetage robot silmuse sisse, kuid väljaspool laadimisjaama.
2. Lülitage lüliti **joonisel A4** asendisse 1.
3. Vajutage ja hoidke lüliti all **Joonis D5**
4. Käivitage rakendus, skaneerige **QR-kood**.
5. Ühendage rakendus robotiga
6. Laiendage tarkvara seadeid, vajutades ekraani paremas ülaosas asuvat ikooni.
7. Valige valik: Firmware Update.
8. Seejärel järgite ekraanil kuvatavaid juhiseid.

##### Pärast tarkvara paigaldamist on seade kasutusvalmis.

##### MÄRKUS!

- Ekraan näitab, kas robot on Wi-fi või Bluetooth-piirkonnas.
- Võrguga ühendamist näitab vastava ühendustüübi vilkuv ikoon. Kui ühendus on loodud, lakkab ikoon vilkumast.
- Robotit saab ühendada ainult ühe telefoniga.
- Kui on vaja ühendada teine (sama niitmiserobot), tuleb esimene robot rakendusest eemaldada. iOS-i rakenduses ka Bluetooth-seadistustest.

##### NIITMISKÕRGUSE REGULEERIMINE:

Enne esimest niitmist seadke lõikekõrguseks 60 mm, seejärel muutke soovitud kõrgusele, kui kogu muru on suhteliselt tasane.

- Lõikekõrguse suurendamiseks keerake **joonise A2** nuppu päripäeva.
- Lõikekõrguse vähendamiseks keerake **joonise A2** nuppu vasakule.

- Lõikekõrgust saab reguleerida vahemikus 20 mm (MIN) kuni 60 mm (MAX).

**MÄRKUS:** Niidukitrumli ajamimootor **joonis A7** lülitub sisse umbes 10 sekundit pärast alustest väljumist, alustades tööd.

##### POWER ON/OFF

1. Seadke lüliti **joonisel A4** asendisse "O", et lülitada toiteallikas välja.
2. Seadke lüliti **joonisel A4** asendisse "I", et lülitada seade sisse.

##### ROBOTI AKTIVEERIMINE JA TÖÖAJA PROGRAMMEERIMINE MAUALREŽIIMIS

1 Vajutage ja hoidke all toitenuppu **Joonis D5**, et robot käivituks. Märkus: ärge raputage robotit käivitamise ajal, et vältida käivitamisviga. Kui robot ei käivitu korralikult (kõik tuled põlevad pidevalt), käivitage robot uuesti.

2. **Sisestage** parool, vajutades **kaks korda** nuppu **D6**, seejärel kaks korda nuppu **D7** ja üks kord nuppu **D8** (tehases programmeeritud parool).

3. programmeerige tööaeg (sh niitmisaeg ja laadimisaja):

- Vajutage nuppu **joonis D6**, et seadistada tööaeg. Üks tuli tähendab 2 tundi, maksimaalne tööaeg on 8 tundi ja 4 tuld joon. **D4** põlevad. Vajutage nuppu **fig. D8** kinnitamiseks ja roboti käivitamiseks.

**MÄRKUS:** Kui tööaeg on seadistatud, jätab robot seaded meelde ja alustab niitmist iga päev programmeeritud ajal. Niitmisaeg on vastavalt sisestatud seadistustele.

- Roboti programmeeritud tööaeg 2 tundi kuni 8 tundi on niitmisaeg koos laadimisaja arvestusega.

- Töö- ja laadimisaja sõltub kasutatavast akust.

- Kui soovite tööaega muuta, järgige uuesti samme 2-3.

##### AJA PROGRAMMEERIMINE AUTOMAATREŽIIMIS, 7-PÄEVANE AJAKAVA, ON SAADAVAL RAKENDUSE SEADETE KAUDU

1. Pärast hädaseiskamist tuleb robot kõigepealt vabastada, järgides eespool kirjeldatud sammu 2. Kui robot on lahti lukustatud, saame selle tagasi jaama viia, vajutades nuppe: **joonis D7**, seejärel kinnitage **joonisel D8**, et viia niiduk tagasi laadimisjaama.

- Hädaseiskamisnupu STOP vajutamine kustutab manuaalse ja automaatse režiimi töötüki rakendusest, kui see oli sel viisil käivitatud. Selleks, et robot järgist hädaseiskamist uuesti tööle saada, tagastage see laadimisjaama ja seadistage uuesti manuaalne ajakava. Automaatgraafiku puhul tehke sama toiming rakenduse graafikus ja kinnitage selle seaded.

**MÄRKUS:** Automaatses ajakavas programmeeritud käivitamisajaga ei tohiks pida väga täpselt. Seade võib käivituda kuni paar minutit pärast seadistatud aega.

- Manuaalse režiimi aktiveerimine kustutab rakenduses programmeeritud ajakava ja vastupidi.
- Manuaalses režiimis toimub servade niitmine automaatselt iga paari niitmiskorra järel. See seisneb tööpiirkonda piirava kaabli kõrval oleva muru niitmises. TÄHELEPANU: tuleb jälgida, et kaabel oleks õigesti kinnitatud, et vältida selle juhuslikku lõikamist.
- Niitmiserobot pöördub tagasi dokkimisjaama, kui seade on tuvastanud vihma alguse.
- Kui robot puutub töö ajal kokku takistusega, pörkab ta sellest maha ja jätkab tööd.

##### LAADIMISJAAMA LAADIMISE OLEKUVÄRGI:

Pidev roheline tuli - aku on täielikult laetud.

Ajutine roheline tuli - laadimine.

##### VÄLJASPOOL LAADIMISJAAMA:

Pidev roheline tuli - aku  $\geq 20\%$ .

Aeg-ajalt roheline tuli - aku  $< 20\%$ .

**TÄHELEPANU!** Robot lõpetab automaatselt töö ja pöördub tagasi laadimisjaama, kui aku tase langeb alla 20%.

##### ERROR LIGHT:

Pidev roheline tuli - süsteem vajab uuendamist. Uuendamise teostamiseks ühendage rakendus.

Aeg-ajalt roheline tuli - süsteemi uuendamine on käimas.

Aeg-ajalt punane tuli - veateade 1-5, robot taaskäivitatakse.

Pidev punane tuli - veateade 6 kuni 12, kustutamiseks vajutage "STOP" või "OK".

##### PIIRDEKAABLI MÄRGUTUL:

Pidev roheline tuli - signaal õige

Pidev punane tuli - signaal puudub

Kontrollid **Joonis D4:**

Katkestav valgus - robot blokeeritud.

Pidev valgus - robot lukustamata.

Tuli 1 põlev roheliselt: 2 tundi tööaega.

Tuled 1 ja 2 põlevad roheliselt: 4 tundi tööaega.



Tuled 1, 2 ja 3 põlevad roheliselt: 6 tundi tööaega.  
Tuled 1, 2, 3 ja 4 põlevad roheliselt: 8 tundi tööaega.

## TARKVARA NIITMISROBOTI JUHTIMISEKS

IOS allalaadimine:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Androidi allalaadimine:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programmi juhiseid saab alla laadida aadressil:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

## ROBOTI ERAKORRALINE VÄLJALÜLITAMINE

Roboti peatamiseks vajutage nuppu "STOP" **Joonis A1**, roboti väljalülitamiseks vajutage ja hoidke all toitenuppu.

## ROBOTI LIIGUTAMINE

Roboti all on **joonisel A10** tõstekäepide, mis võimaldab hõlpsat ühe käega töötamist.

## HOOLDUS JA LADUSTAMINE

- Enne puhastamist ja hooldust lülitage robot alati välja.
- Enne laadimisjaama puhastamist ja hooldamist ühendage vooluvõrk lahti.
- Kandke terade vahetamisel ja roboti alumise osa puhastamisel alati pakse kaitsekindaid.
- Kontrollige regulaarselt poltide ja mutrite pinguldatust. Kahjustatud osad tuleb ohutuse tagamiseks parandada või asendada.
- Kontrollige regulaarselt, et terad saaksid vabalt pöörlelda.

**MÄRKUS:** Kui keerate roboti tagurpidi, asetage see murule või pehmele pinnale, et mitte kahjustada või kriimustada katet.

## PUHASTUS

**HOIATUS!** Enne puhastamise alustamist lülitage seade välja lülitiga **Joonis A4**.

- Peske roboti esiosa madalrõhupuhastusvahendi ja pehme harja või lapiga.
- Kasutage kõva harja, et eemaldada rohtu ja prahti teradelt, ratastelt ja muudelt roboti allosas asuvatelt osadelt.
- Kontrollige rattaid regulaarselt, et need ei sisaldaks muda või murujäätmegi, ja puhastage need harjaga.

**MÄRKUS:** Tootlikkuse vähenemise vältimiseks eemaldage regulaarselt taimeprügi roboti alt, et vältida tootlikkuse vähenemist.

## TERA ASENDAMINE

**HOIATUS!** Lülitage esmalt välja peavoolulüliti ja pange kaitsekindad.

**HOIATUS!** Kasutage ainult tootja poolt heakskiidetud originaalterasid.

- Kõik kolm tera ja nende kruvid tuleb asendada ühe vahetusega **Joonis A6**.
- Kruvid tuleb lahti keerata ja kruvikeerajaga kinni tõmmata.
- Kontrollige, et uued terad saaksid vabalt pöörlelda.

## PROBLEEMIDE LAHENDAMINE

Alljärgnevas tabelis on toodud juhised probleemide diagnoosimiseks. Võimaluse korral parandage seade ise. Kui te ei suuda probleemi lahendada, pöörduge volitatud edasimüüja või teeninduskeskuse poole.

**HOIATUS!** Tuleb võtta kaitsemeetmed.

Probleem	Võimalikud põhjused	Lahendused
Punane tuli vilgub laadimisjaamas	Kinnituskaabli katkestamine	Leidke defektne kaabliosa ja parandada seda
Robotil on raskusi laadimisjaama dokkimisega	Laadimisjaam ei ole õigesti paigaldatud	Vt jaotist "Tõöks valmistumine".
	Tagasipidamiskaabel ei ole õigesti paigutatud	
Tagasipidamiskaabli signaal puudub	Puudub toiteallikas	Kontrollige toiteallikat
	Piirangukaabel oli ühendatud tagurpidi	Vahetage "+" ja "-" ühendused.
	Piirangukaabel ei ole laadimisjaamaga ühendatud	Kontrollige, et kinnituskaabel oleks õigesti ühendatud laadimisjaamaga

	Kinnituskaabli katkestamine	Kontrollige kogu tee läbi, et kaablit ei ole katkestatud
	Piirangutrossi ristumine teel silmusesse ja sealt välja	Kontrollige, kas kinnituskaabel on õigesti paigaldatud.
Robot läheb üle piiri	Piirangukaabel oli ühendatud tagurpidi	Vahetage "+" ja "-" ühendused.
Robot vibreerib või teeb ebatavalist müra	Kahjustatud või puuduv tera	Kontrollida ja parandada tera kinnituskruvid
	Tera ketas on lahti	
	Vahetage tera välja	

Veakood	Kirjeldus	Lahendus
<b>E01</b> <b>joonis. F1</b>	Initialiseerimisviga - güroskoopandur	Asetage robot tasasele pinnale ja käivitage uuesti.
<b>E02</b> <b>joonis. F2</b>	Tõstmisanduri või kokkupuurkeanduri rike	Reguleerige niiduki esiosa pörkeraud ja väänderas, kontrollige, et need ei oleks lukustunud; asetage robot tasasele pinnale ja käivitage uuesti.
<b>E03</b> <b>joonis. F3</b>	Lõikemootori initialiseerimisviga	Asetage robot tasasele pinnale ja käivitage uuesti. Kui probleem püsib, võtke ühendust müüjijärgse teenindusega.
<b>E04</b> <b>joonis F4</b>	Toiteallika ühendamise viga	Asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK.
<b>E05</b> <b>joonis. F5</b>	Vale lõikemootori kiirus	Asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK.
<b>E06</b> <b>Joonis F6</b>	Kaldumise hoiatus	Asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK.
<b>E07</b> <b>Joonis F7</b>	Lift hoiatus	Asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK.
<b>E08</b> <b>joonis. F8</b>	ADC kanali viga	Asetage robot tasasele pinnale ja käivitage uuesti. Kui probleem püsib, võtke ühendust müüjijärgse teenindusega.
<b>E09</b> <b>joonis. F9</b>	Vale signaal	Vt eespool tabelis: probleem - stoppuhthmest puudub signaal. Kontrollige kõiki punkte ükshaaval, seejärel asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK. Käivitage robot uuesti. Kui probleem püsib, võtke ühendust müüjijärgse teenindusega.
<b>E10</b> <b>joonis. F10</b>	Robotimoos	Asetage robot tasasele pinnale. Vajutage häire kustutamiseks STOP või OK. Käivitage robot uuesti. Kui probleem püsib, võtke ühendust müüjijärgse teenindusega.
<b>E11</b> <b>Joonis F11</b>	Vasaku veeremismootori vale kiirus	Käivitage robot uuesti. Kui probleem püsib, võtke ühendust müüjijärgse teenindusega.
<b>E12</b> <b>joonis. F12</b>	Vale kiirus õigus kõndimismootor	

## KOMPLEKTI SISU:

- Niitmisrobot 1tk.
- Dokkimis- ja laadimisjaam 1tk.
- Toiteallikas ja pikenduskaabel 1tk.
- Kaabel töö piiritlemiseks ala100m
- Kaabli kinnituspoldid 100tk.
- Dokkimisjaama kinnituspoldid 6tk.
- Lõiketerad 3tk.
- Kaabliühendused 2tk.
- Kuuekantvõlme mutrivõti 1tk.

## TEHNILISED ANDMED

Niitmisrobot 04-621	
Parameeter	Väärtus

Toitepinge	18 V DC
Löikemootori maksimaalne nimivõimsus:	50 W
Iselikuvu mootori maksimaalne nimivõimsus:	20 W
Laadimisjaama IP-kaitseklass	IPX4
Roboti IP-kaitseaste	IPX5
Laadimisadapteri IP-kaitseklass	IP 65
Roboti kaitseklass	III
Laadimisjaama kaitseklass	II
Lõike laius	180 mm
Lõikekõrguse reguleerimine vahemikus	20 mm - 60 mm
Kiirus	3100 p/min
Mass	10,2 kg
Tootmisaasta	2023

#### MÜRA JA VIBRATSIOONI ANDMED

Helirõhu tase	$L_{pA} = 56 \text{ dB (A) K=3dB(A)}$
Mõõdetud helivõimsuse tase	$L_{WA} = 67 \text{ dB (A) K=3dB(A)}$

#### Teave müra ja vibratsiooni kohta

Seadme mürataset kirjeldavad: kiiratah helirõhutase  $L_{pA}$  ja helivõimsuse tase  $L_{WA}$  (kus K tähistab mõõtemääramatust). Seadme tekitatud vibratsiooni kirjeldatakse vibratsioonikiirenduse väärtusega  $a_h$  (kus K on mõõtemääramatus).

Käesolevas kasutusjuhendis esitatud helirõhu tase  $L_{pA}$ , helivõimsuse tase  $L_{WA}$  ja vibratsioonikiirenduse väärtus  $a_h$  on mõõdetud vastavalt standardile EN 62841-1:2015+A11. Määratud vibratsioonitaset  $a_h$  saab kasutada seadmete võrdlemiseks ja vibratsiooniga kokkupuute esialgseks hindamiseks.

Esitatud vibratsioonitase iseloomustab ainult seadme põhikasutust. Kui seadet kasutatakse muudes rakendustes või koos teiste töövahenditega, võib vibratsioonitase muutuda. Kõrgemat vibratsioonitaset mõjutab seadme ebapiisav või liiga harv hooldus. Eespool nimetatud põhjused võivad põhjustada suuremat vibratsioonikoormust kogu tööperioodi jooksul.

**Vibratsiooniga kokkupuute täpseks hindamiseks tuleb arvesse võtta ajavahemikke, mil seade on välja lülitatud või kui see on sisse lülitatud, kuid ei kasutata tööks. Kui kõik tegurid on täpselt hinnatud, võib kogu vibratsioonikiirust olla oluliselt väiksem.**

Selleks, et kaitsa kasutajat vibratsiooni mõju eest, tuleks rakendada täiendavaid ohutusmeetmeid, näiteks masina ja töövahendite tsükliilist hooldust, piisava käetemperatuuri tagamist ja nõuetekohast töökorraldust.

#### MÜRA JA VIBRATSIOONI ANDMED

##### KESKKONNAKAITSE



Elektritoitega tooteid ei tohiks hävitada koos olmejäätmetega, vaid need tuleks viia asjakohasesse jäätmekäitluskohtadesse. Teabe saamiseks kõrvaldamise kohta võtke ühendust oma toote edasimüüja või kohaliku omavalitsusega. Elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed sisaldavad keskkonnanõrallikke aineid. Taaskasutatava seadme kujutavad endast potentsiaalselt ohtu keskkonnale ja inimeste tervisele.

\*Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością\* Spółka komandytowa, mille registrijärgne asukoht on Varssavi, ul. Pograniczna 2/4 (edaspidi "Grupa Topex") teatab, et kõik autorioigused käesoleva käsiraamatu (edaspidi "käsiraamat") sisule, sealhulgas muu hulgas Selle tekst, fotod, diagrammid, joonised ja koostamine kuuluvad eranditult Grupa Topexile ja on õiguskaitsel all vastavalt 4. veebruaril 1994. aasta seadusele autorioiguse ja sellega seotud õiguste kohta (Teataja 2006 nr 90 PZ. 631, muudetud kujul). Kogu käsiraamatu ja selle üksikute elementide kopeerimine, töötlemine, avaldamine ja muutmise ärilistel eesmärkidel ilma Grupa Topexi kirjaliku nõusolekuta on rangelt keelatud ning võib kaasa tuua tsiviil- ja kriminaalvastutuse.

#### EÜ vastavusdeklaratsioon

Tootja: Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa; Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

Toode: E+ niitmiserobot

Mudel: 04-621

Kaubanimi: NEO TOOLS

Seerianumber: 00001 + 99999

Käesolev vastavusdeklaratsioon on välja antud tootja ainuvastutusel.

Eespool kirjeldatud toode vastab järgmistele dokumentidele:

Masinadirektiiv 2006/42/EÜ

RED direktiiv 2014/53/EL

RoHS direktiiv 2011/65/EL, muudetud direktiiviga 2015/863/EL

Ja vastab standardite nõuetele:

EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2.2; EN 50663:2017 EN IEC 63000:2018

Käesolev deklaratsioon käsitleb ainult masinat sellisena, nagu see on turule viidud, ja ei hõlma komponente mida lõppkasutaja lisab või mida ta teeb hiljem.

Tehnilise toimiku koostamiseks volitatud ELi residentist isiku nimi ja aadress:

Allkirjastatud järgmiste isikute nimel:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna tänäv

02-285 Varssavi

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Kvaliteediametrik

Varssavi, 2023-09-11

#### ELi vastavusdeklaratsioon

Tootja: Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285

Warszawa; Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285

Warszawa

Toode: Laadimisjaam

Mudel: K145455

Kaubanimi: NEO TOOLS

Seerianumber: 00001 + 99999

Käesolev vastavusdeklaratsioon on välja antud tootja ainuvastutusel.

Eespool kirjeldatud toode vastab järgmistele dokumentidele:

RED direktiiv 2014/53/EL

RoHS direktiiv 2011/65/EL, muudetud direktiiviga 2015/863/EL

Ja vastab standardite nõuetele:

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-

2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1

V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2.2; EN 50663:2017

EN IEC 63000:2018

See deklaratsioon puudutab ainult masinat selles seisundis, milles see

on sisse viidud.

turustamine ja ei hõlma lõppkasutaja poolt lisatud komponente või

tema hilisemad tegevused.

Selle ELi elaniku nimi ja aadress, kellel on õigus

tehnilise dokumentatsiooni koostamine:

Allkirjastatud järgmiste isikute nimel:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna tänäv

02-285 Varssavi

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Kvaliteediametrik

Varssavi, 2023-11-09

**BG**  
**ПРЕВОД (РЪКОВОДСТВО ЗА ПОТРЕБИТЕЛЯ)**  
**РОБОТ ЗА КОСЕНЕ 04-621**

**ВНИМАНИЕ: ПРЕДИ ДА ИЗПОЛЗВАТЕ ЕЛЕКТРОИНСТРУМЕНТИ, ПРОЧЕТЕТЕ ВНИМАТЕЛНО ТЕЗИ ИНСТРУКЦИИ И ГИ ЗАПАЗЕТЕ ЗА БЪДЕЩИ СПРАВКИ.**

#### СПЕЦИФИЧНИ ПРАВИЛА ЗА БЕЗОПАСНОСТ

**ИНСТРУКЦИИ ЗА БЕЗОПАСНОСТ ЗА РОБОТИ ЗА КОСЕНЕ**

Безопасност при практическото използване на робота за косене

#### ПРЕПОРЪКИ

Прочетете внимателно инструкциите. Запознайте се със системите за управление и правилната работа на уреда.

Не позволявайте уредът да се използва от деца или лица, които не са прочели инструкциите за експлоатация. Националните разпоредби могат да посочват минимална възраст за оператора.

Не използвайте робота, когато наоколо има други хора, особено деца или животни.

Моля, имайте предвид, че операторът или потребителят носи отговорност за злополуки или опасности за други хора или околната среда.

## ПОДГОТОВКА

- Преди косене проверявайте всеки път дали всички части на робота работят правилно.
- За постигане на най-добри резултати се препоръчва косенето да се извършва при бездъждовно време. При косене в дъжд тревата може да полепне по робота, който в резултат на това може да се подхлъзне.
- НЕ косете при лоши метеорологични условия, напр. по време на силен дъжд, гръмотевична буря или снеговалеж.
- Периодично проверявайте окосената площ и отстранявайте всички камъни, отпадъци, жици, кости и други препятствия. Ограничената гаранция не покрива повреди, причинени от предмети, оставени на тревата.
- За да избегнете повреди, не косете на по-малко от 1 м от главите на пръскачките.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Роботът и пръскачките НЕ трябва да се включват едновременно.

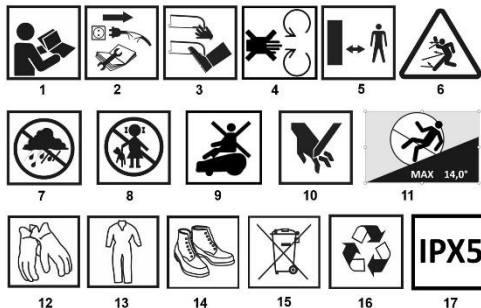
Роботът трябва да бъде програмиран да работи по различно време от това на пръскачките.

**НИКОГА не позволявайте** на деца да докосват захранващия блок, зарядната станция, по-специално контактите, остриетата, отделението за батериите или части, в които има пролуки, като например колелата.

## ИЗПОЛЗВАЙТЕ

- Пазете се от въртящи се остриета! НЕ поставяйте ръцете или краката си под въртящите се остриета.
- Внимавайте за предмети, разпръснати върху тревата, докато косите! Когато роботът е включен, спазвайте безопасно разстояние.
- Не оставяйте уреда без надзор, ако е известно, че в близост има животни, деца или хора.
- Поддържайте безопасна позиция. Поддържайте равновесие и стабилна позиция при наклони. Докато работите с робота или с периферните му устройства, можете да ходите, но не трябва да тичате.
- Запознайте се с инструкциите за това кога, къде и как да проверявате робота и неговите периферни устройства, кабели и удължителите за повреди или износване и да ремонтирате робота, самомодифициране, ремонт не е разрешен - с риск от загуба на гаранцията.
- Не свързвайте и не докосвайте повреден захранващ кабел, докато той не бъде изключен от захранването, поради риск от контакт с компоненти под напрежение.
- Свързвайте робота и/или периферното оборудване само към захранващи вериги, защитени с прекъсвач за остатъчен ток с ток на изключване не повече от 30 mA.
- Ако роботът издаде необичаен звук, забележи необичайна вибрация или подаде сигнал за аларма, незабавно натиснете бутон STOP.
- **НЕ** докосвайте опасни движещи се части, преди да изключите захранването на робота.
- **НЕ** докосвайте опасните части, докато не спрат напълно.
- Винаги носете здрави обувки и дълги панталони, когато работите с робота.
- Прекъсване на захранването: Преди да заключите робота.
- Преди тестване, почистване или поддръжка.

## ПИКТОГРАМИ И ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ



1. Прочетете инструкциите за експлоатация, спазвайте съдържатите се в тях предупреждения и условия за безопасност!
2. Disconnect от електрозахранването преди почистване или поддръжка
3. Не поставяйте ръцете или краката си под предпазителя на режещия механизъм
4. Rotating parts възможност за нараняване
5. Спазвайте безопасно разстояние от робота за косене
6. Пазете се от възможността за нараняване от изхвърлени предмети
7. Protect от дъжд
8. Keep на място, недостъпно за деца
9. Не се качвайте върху робота
10. Възможна е загуба на пръсти, използвайте предпазливост
11. Максимален наклон на земята 14°/25%
12. Protect ръцете с работни ръкавици
13. Защитното облекло трябва да се носи
14. Носете защитни обувки
15. Не изхвърляйте заедно с битовите отпадъци
16. Селективно събиране на отпадъци
17. Степен на защита

**ВНИМАНИЕ:** Този уред може да се използва от деца на възраст над 8 години и лица с ограничени физически и умствени способности и недостатъчни познания или опит, ако те са под надзор или са инструктирани по подходящ начин за безопасно използване на уреда, така че да са наясно със съществуващите рискове. С този уред не трябва да си играят деца. Децата не трябва да почистват или да извършват поддръжка на уреда без надзор.

## ОПИСАНИЕ НА ГРАФИЧНИТЕ ЕЛЕМЕНТИ

Номерацията по-долу се отнася за компонентите на устройството показани на графичните страници на това ръководство.

Обозначение Фиг. А	Описание
1	Аварийно спиране
2	Регулатор на височината на косене
3	Контролен панел на косачката
4	Превключвател на косачката
5	Задвижващи колела
6	Остриета за рязане
7	Барабан на режещия механизъм
8	Въртящи се колела
9	Дръжка за носене
10	Съединители за зареждане
11	Капак на отделението за батерии
Обозначение Фиг. В	Описание
1	Контролен панел на докинг станцията
2	Отвори за закрепване на докинг станцията
3	Съединители за зареждане
4	Докинг станция
5	Капак на докинг станцията
6	Съединители за захранващ кабел за маркиране на работната зона
7	Отвори за кабели за маркиране на работната зона и захранването
8	Захранващ контакт на докинг станцията
9	Маркировка за правилно водене на кабелите
Обозначение Фиг. D	Описание
1	Индикатор за състоянието на зареждане
2	Индикатор за грешка на сигнала
3	Индикатор за ограничен кабел
4	Работни часове / съобщение за грешка, светлини 1-4
5	Бутон за захранване
6	Превключвател
7	Бутон за докинг
8	Бутон "Потвърди"
Обозначение Фиг. H	Описание
1	Винтове
2	Капак на отделението за батерии с дръжка за транспортиране
3	Отделение за батерии

4	Гнездо за батерия на капака на камерата
5	Акумулаторна батерия (не е включена)
<b>Обозначение Фиг. I</b>	<b>Описание</b>
1	Тревни площи
2	Стена / стена
3	Докинг станция
4	Разстояние на станцията от стената
5	Начален участък на линията, ограничаваща зоната за косене
6	Дължина на секцията
<b>Обозначение Фиг. J</b>	<b>Описание</b>
1a	Кабел за ограничаване на зоната за косене в началото
1b	Кабел, ограничаващ зоната за косене Край
2	Захранващ кабел
3	Докинг станция

\* Възможно е да има разлики между графиката и действителния продукт

## ПОДГОТОВКА ЗА РАБОТА

### ИНСТАЛИРАНЕ НА БАТЕРИЯТА

- Обърнете работата за косене, така че да имате достъп до долната част на работата.
- На мястото на превключвателя **фиг. A4** и на транспортната дръжка **фиг. A9** се намира капакът на отделението за батерия **фиг. H2**, закрепен с 4 винта, отбелязани със стрелки **фиг. H1**.
- След това отвийте винтовете, обозначени със стрелки.
- Внимателно свалете капака на отделението **фиг. H2**, за да не прекъснете или разедините кабелите на превключвателя **фиг. A4** (той е прикрепен към капака на отделението за батерия).
- След това обърнете капака, гнездото за батерията от долната страна на капака е фиксирано **фиг. H4**.
- В гнездото се поставя батерия от серията **ENERGY+**.
- Обърнете капака с прикрепената батерия и го поставете в отделението на фигура **H3**.
- Затегнете винтовете за закрепване на капака. Обърнете работата с долната част надолу, устройството е готово.

### РАБОТНА СРЕДА НА РАБОТА ЗА КОСЕНЕ

Уверете се, че на площадката на работата са изпълнени следните условия:

- Височината на тревата не надвишава 60 мм.
- ЗАБЕЛЕЖКА:** Ако тревата е по-висока от 60 мм, първо окосете тревата с ръчна косачка.
- Няма камъни, парчета дърво, жици, кабели под напрежение или други чужди предмети.
- Местото за косене е равно и равно, без канавки и изкопи, а наклонът е по-малък от 25 % (14°) **Фиг. C1**
- За инсталацията са необходими следните инструменти:
- Гумен чук (за забиване на шифтове в земята при полагането на обезопасителния кабел)
- Шестостенният ключ (за закрепване на зарядната станция) е включен в комплекта
- Клеци (за рязане на кабела, ограничаващ работната зона)

### 1.BASE STATION INSTALLATION

Изберете подходящо място

Станцията за зареждане трябва да се постави на следното място **Фиг. C3:**

- Сравнително плоска и равна част от тревната площ.
- Близо до ръба на моравата.
- В близост до електрически контакт.
- Поставете удължителния кабел с дължина 10 м и захранването на сенчесто, хладно и сухо място.
- На разстояние най-малко 2 м от зарядната станция не трябва да има препятствия.
- Препоръчително е зарядната станция да бъде разположена на сухо и защитено място.
- Захранването трябва да е на 30 см над нивото на земята.

### 2.CHARGING STATION ATTACHMENT

Закрепете зарядната станция към земята с 6 фиксиращи винта (**G1**) (с помощта на шестостенен ключ **G6**).

**ЗАБЕЛЕЖКА:** НЕ стойте и не ходете върху плочата на зарядната станция.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** НЕ правете нови отвори в плочата на зарядната станция. Станцията трябва да бъде закрепена към земята с помощта на съществуващите отвори.

### 3.ПОЛАГАНЕТО НА ОГРАНИЧИТЕЛНИЯ КАБЕЛ

Ограничителният проводник се използва за очертаване на работната зона и за насочване на работата обратно към зарядната станция.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Ако съседът ви също използва робот за косене, спазвайте разстояние от поне 1 м между спирателните жици на двата робота.

### ПЛАНИРАНЕ НА ЗАЩИТНАТА ЛИНИЯ

Преди да поставите граничната линия, минете покрай определената граница и отстранете всички ненужни предмети, като например камъни.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Дължината на ограничителния кабел не трябва да надвишава 200 метра.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ!** Роботът не трябва да се движи по чакъл или други подобни материали, които могат да повредят остриетата.

### ПОЛАГАНЕ НА ОГРАНИЧИТЕЛНИЯ КАБЕЛ ФИГ. В

Следвайте инструкциите по-долу, за да разположите обезопасителния кабел около работната зона и препятствията. Използвайте измервателния уред, включен в комплекта, за да положите правилно ограничителния кабел.

**ВНИМАНИЕ:** Ограничителният кабел е под напрежение с много ниска стойност и е безопасен за хора и домашни любимци.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Започнете с конектора "+" на гърба на зарядната станция **фиг. B6** го издърпайте под станцията (и оставете 10 см разстояние) и разположете кабела около тревата в посока, обратна на часовниковата стрелка, като завършите при конектора "+" в задната част на зарядната станция (оставете 10 см разстояние). Уверете се, че кабелът има метален контакт при конекторите "+" и "-" **Фиг. B6** не забравяйте да отрежете излишната ограничителна жица.

- Оставете поне 2 м празен участък между спирателния проводник и зарядната станция. Кабелът в този раздел се използва за довеждане на робота до докинг станцията.
- Поддържайте разстоянието от 30 см между ограничителната тел и ръба на тревата **Фиг. C2; Фиг. C3**.

- Закрепете спирателния проводник към земята с шифтовете, предоставени в комплекта **фиг. G5**. Спиратичният проводник трябва да е прав и леко опънат. Колчетата трябва да са разположени на всеки 1 м (това може да се промени в зависимост от формата на тревната площ) **фиг. C4**. Не заравяйте кабела по-дълбоко от 2 см, за да не се отслаби сигналът.

- Положете кабела така, че ъглите да са по-големи от 90° **фиг. C5**. Положете ограничителния кабел в тези точки в плавни криви, което ще улесни значително придвижването на робота в зоната за косене.

- Ако в тревната площ има цветни лехи, езерца или дървета, оградете ги с примки от ограничителна тел от **фигура C4**.

- Поддържайте мин. 30 см разстояние между задържащия кабел и ръбовете на препятствията.

**ВНИМАНИЕ:** По пътя към и от примката ограничителните въжета не трябва да се пресичат едно с друго **Фиг. C4**.

- Оставете тясно пространство в работната зона на косачката. Уверете се, че разстоянието между успоредно движещите се ограничителни проводници е по-голямо от 1 м.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Уверете се, че докинг станцията е вътре в примката, маркираща зоната за косене. (отвън-навътре/отвътре-навън) **Фиг. B2**

### 4. ИНСТАЛИРАНЕ НА СТАНЦИИ ЗА ЗАРЕЖДАНЕ

Свързване на захранването

- Поставете щепсела за захранване в стенен контакт 110-240 V.
- проверете състоянието на светодиодните индикатори на зарядната станция **фиг. B1:**

- Постоянна зелена светлина: връзката е установена (роботът не се зарежда или е напълно зареден)
- Прекъсваща зелена светлина: роботът се зарежда.
- Прекъсваща червена светлина: най-често срещаната грешка е "прекъсване на ограничителния кабел".
- Изключена светлина: най-често срещаната повреда е "Няма захранване 100-240 V" или "Няма връзка с източник на захранване".

### РАБОТА / НАСТРОЙКИ

#### Първоначално пускане в експлоатация на робота за косене

Когато стартирате работата за първи път, поставете устройството върху докинг станцията, така че конекторите за зареждане на

станцията да се показват. В3 не влизат в контакт с конекторите за зареждане на работата за косене фиг. А10.

- Когато роботът за косене се стартира за първи път от приложението на телефона, трябва да се извърши актуализация на фърмуера. Методът на изпълнение е описан по-долу в раздел "Актуализация на софтуера".
- **ЗАБЕЛЕЖКА:** По време на първото свързване телефонът и роботът трябва да са в обхвата на Wi-Fi мрежата.

## АКТУАЛИЗАЦИЯ НА ФЪРМУЕРА, ПРЕДИ ДА ИЗПОЛЗВАТЕ РОБОТА.

Актуализацията трябва да се извърши по следния начин.

1. Поставете работата в примката, но извн зарядната станция.
2. Превключете превключвателя **фиг. А4** в положение 1.
3. Натиснете и задръжте превключвателя **Фиг. D5**
4. Стартирайте приложението, скачайрайте **QR-кода**
5. Свързване на приложението с работата
6. Разширете настройките на софтуера, като натиснете иконата в горния десен ъгъл на екрана.
7. Изберете опцията: Актуализиране на фърмуера.
8. След това следвайте инструкциите на екрана.

**След инсталирането на софтуера устройството е готово за работа**

### ВНИМАНИЕ!

- Дисплеят показва дали роботът е в обхват на Wi-Fi или Bluetooth
- Свързването към мрежата се обозначава с мигаща икона за съответния тип връзка. След като се свържете, иконата спира да мига.
- Роботът може да се свърже само с един телефон.
- Ако е необходимо да се свърже друг (същият робот за косене), първият трябва да се премахне от приложението. В приложението за iOS също и от настройките за Bluetooth.

### РЕГУЛИРАНЕ НА ВИСОЧИНАТА НА КОСЕНЕ:

Преди първото косене настройте височината на косене на 60 мм, а след това променете на желаната височина, когато цялата морава е сравнително равна.

- Завъртете копчето на **фигура А2** по посока на часовниковата стрелка, за да увеличите височината на рязане.
- Завъртете копчето на **фигура А2** наляво, за да намалите височината на рязане.
- Височината на рязане може да се регулира от 20 mm (MIN) до 60 mm (MAX).

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Задвижващият двигател на барабана на косачката **Фиг. А7** се включва приблизително 10 секунди след напускане на базата, с което започва работа.

### ВКЛЮЧВАНЕ/ИЗКЛЮЧВАНЕ НА ЗАХРАНВАНЕТО

1. поставете превключвателя на **фиг. А4** в положение "O", за да изключите захранването.
2. поставете превключвателя на **фиг. А4** в положение "I", за да включите захранването.

### АКТИВИРАНЕ НА РОБОТА И ПРОГРАМИРАНЕ НА РАБОТНОТО ВРЕМЕ В МАУАЛЕН РЕЖИМ

1 Натиснете и задръжте бутона за захранване **Фиг. D5**, за да стартирате работата. Забележка: не разклащайте работата по време на стартиране, за да избегнете грешка при стартиране. Ако роботът не се стартира правилно (всички светлини светят непрекъснато), рестартирайте работата.

2. въведете паролата, като натиснете бутон **D6 два пъти**, след това бутон **D7** два пъти и бутон **D8** веднъж (паролата е програмирана фабрично).

3. програмирайте времето за работа (включително времето за косене и времето за зареждане):

- Натиснете бутона **фиг. D6**, за да зададете работното време. Една светлина означава 2 часа, максималното време за работа е 8 часа, а 4 светлини **фиг. D4** светят. Натиснете бутона **фиг. D8**, за да потвърдите и да стартирате работата.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** След задаване на работното време роботът ще запомни настройките и ще започва да коси в програмираното време всеки ден. Времето за косене ще бъде в съответствие с въведените настройки.

- Програмираното време за работа на работата от 2 до 8 часа е времето за косене, включително времето за зареждане
- Времето за работа и зареждане варира в зависимост от използваната батерия.

Ако искате да промените работното време, изпълнете отново стъпки 2-3.

### ПРОГРАМИРАНЕ НА ВРЕМЕТО В АВТОМАТИЧЕН РЕЖИМ, 7-ДНЕВЕН ГРАФИК, Е ДОСТЪПНО ЧРЕЗ НАСТРОЙКИТЕ В ПРИЛОЖЕНИЕТО

- След аварийно спиране роботът трябва първо да бъде отключен, като следвате стъпка 2 по-горе. След като роботът е отключен, можем да го върнем в станцията, като натиснем бутоните: **фиг. D7**, след което потвърдете с **фиг. D8**, за да върнете косачката в станцията за зареждане.

• Натискането на бутона за аварийно спиране STOP изтрива работния цикъл на ръчния и автоматичния режим от приложението, ако то е било стартирано по този начин. За да накарате работата да работи отново след аварийно спиране, върнете го в зарядната станция и задайте отново ръчния график. За автоматичния график извършете същото действие в графика на приложението и потвърдете настройките му.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Програмираното време за стартиране в автоматичния график не трябва да се счита за много точно. Устройството може да се стартира до няколко минути след зададеното време.

- Активирането на ръчен режим изтрива програмирания в приложението график и обратно.
- В ръчен режим кантирането се извършва автоматично на всеки няколко цикъла на косене. То се състои в косене на тревата до кабела, определящ работната зона. **ВНИМАНИЕ:** Трябва да се внимава кабелът да е правилно закрепен, за да не се изложи на случайно рязане.
- Роботът за косене ще се върне в докинг станцията, след като устройството засече началото на валежите.
- Ако по време на работа роботът се сблъска с препятствие, той ще го отскочи и ще продължи да работи.

### ИНДИКАТОРА ЗА СЪСТОЯНИЕТО НА ЗАРЕЖДАНЕ В СТАНЦИЯТА ЗА ЗАРЕЖДАНЕ:

Непрекъсната зелена светлина - батерията е напълно заредена. Прекъсваща зелена светлина - зареждане.

### ИЗВЪН СТАНЦИЯТА ЗА ЗАРЕЖДАНЕ:

Непрекъсната зелена светлина - батерия  $\geq 20\%$   
Прекъсваща зелена светлина - батерия  $< 20\%$

**ВНИМАНИЕ!** Роботът автоматично спира да работи и се връща в зарядната станция, ако нивото на батерията падне под 20%.

### СВЕТЛИНА ЗА ГРЕШКА:

Непрекъсната зелена светлина - системата трябва да се актуализира. Свържете се с приложението, за да извършите актуализацията.

Прекъсваща зелена светлина - актуализация на системата е в ход.  
Прекъсваща червена светлина - съобщение за грешка от 1 до 5, рестартирайте работата.

Непрекъсната червена светлина - съобщение за грешка от 6 до 12, натиснете "STOP" или "OK", за да изчистите.

### ИНДИКАТОРНА СВЕТЛИНА НА ОГРАНИЧИТЕЛНИЯ КАБЕЛ:

Непрекъсната зелена светлина - сигналът е правилен  
Непрекъсната червена светлина - няма сигнал

### Контроли Фигура D4:

Прекъсваща светлина - блокиран робот.  
Непрекъсната светлина - роботът е отключен.

Светлина 1 свети в зелено: 2 часа време за работа.

Светлинните индикатори 1 и 2 светят в зелено: 4 часа време за работа.

Светлинните индикатори 1, 2 и 3 светят в зелено: 6 часа време за работа.

Светлинните индикатори 1, 2, 3 и 4 светят в зелено: 8 часа време за работа.

### СОФТУЕР ЗА УПРАВЛЕНИЕ НА РОБОТА ЗА КОСЕНЕ

Изтегляне на iOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Изтегляне на Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robto>

Инструкциите за програмата можете да изтеглите от:

<https://bit.ly/3QBV6Gm>

### АВАРИЙНО ИЗКЛЮЧВАНЕ НА РОБОТА

Натиснете бутона "STOP" **фиг. А1**, за да спрете работата, натиснете и задръжте бутона за захранване, за да изключите работата.

## ПРИДВИЖВАНЕ НА РОБОТА

Под работа има дръжка за повдигане на **фигура А10** за лесно управление с една ръка.

## ПОДДРЪЖКА И СЪХРАНЕНИЕ

- Винаги изключвайте робота преди почистване и поддръжка.
- Преди да почиствате и поддръжате зарядната станция, изключете захранването.
- Винаги носете дебели защитни ръкавици, когато сменяте остриетата и почиствате долната част на робота.
- Проверявайте редовно затягането на болтовете и гайките. Повредените части трябва да се ремонтират или заменят от съображения за безопасност.
- Редовно проверявайте дали остриетата могат да се въртят свободно.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Когато обръщате робота с главата надолу, поставете го върху тревна площ или мека повърхност, за да не повредите или надраскате капака.

## ПОЧИСТВАНЕ

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ!** Преди да започнете почистването, изключете захранването с ключа **фиг. А4**.

- Измийте предната част на робота с препарат за почистване под ниско налягане и мека четка или кърпа.
- Използвайте твърда четка, за да отстраните окосената трева и замърсяванията от остриетата, колелата и други части от долната страна на робота.
- Редовно проверявайте колелата за кал или окосена трева и ги почиствайте с четка.

**ЗАБЕЛЕЖКА:** Редовно отстранявайте растителните остатъци от долната страна на робота, за да избегнете намаляване на производителността.

## СМЯНА НА ОСТРИЕТО

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ!** Първо изключете главния прекъсвач на захранването и сложете защитни ръкавици.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ!** Използвайте само посочените оригинални остриета, одобрени от производителя.

- Всичките три остриета и техните винтове трябва да бъдат заменени с една замяна **Фигура А6**.
- Винтовете трябва да се развият и затегнат с отвертка.
- Проверете дали новите ножове могат да се въртят свободно.

## РЕШАВАНЕ НА ПРОБЛЕМИ

В таблицата по-долу са дадени насоки за диагностициране на проблеми.

Ако е възможно, поправете устройството сами. Ако не можете да разрешите проблема, свържете се с оторизиран търговец или сервизен център.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ!** Трябва да се вземат защитни мерки.

Проблем	Възможни причини	Решения
Червената светлина мига на станцията за зареждане	Прекъсване на ограничителния кабел	Намерете повредена участък от кабела и го поправете
Роботът трудно се свързва със станцията за зареждане	Неправилно инсталирана станция за зареждане	Вижте раздел "Подготовка за работа".
	Неправилно позиционирано обезопасително въже	
Няма сигнал от ограничителния кабел	Няма захранване	Проверете източника на захранване
	Ограничителният кабел е свързан в обратна посока	Размяна на съединителите "+" и "-"
	Ограничителният кабел не е свързан към станцията за зареждане	Проверете дали ограничителният кабел е правилно свързан със зарядна станция

	Прекъсване на ограничителния кабел	Проверете целия път, че кабелът не е прекъснат.
	Кръстосване на ограничителни проводници по пътя към и от примката	Проверете дали ограничителният кабел е правилно монтиран
Роботът преминава границата	Ограничителният кабел е свързан в обратна посока	Размяна на съединителите "+" и "-"
Роботът вибрира или издава необичайни звуци	Повредено или липсващо острие	Проверка и ремонт на винтовете за закрепване на острието
	Дискът на острието е разхлабен	
	Смяна на острието	

Код за грешка	Описание	Решение
<b>E01</b> <b>фиг. F1</b>	Грешка при инициализацията - жироскопичен сензор	Поставете робота на равна повърхност и го рестартирайте.
<b>E02</b> <b>фиг. F2</b>	Повреда на сензора за повдигане или на сензора за съблъсък	Регулирайте съблъсващата щанга и торсионното колело в предната част на косачката, проверете дали не са блокирани; поставете робота на равна повърхност и го стартирайте отново.
<b>E03</b> <b>фиг. F3</b>	Грешка при инициализацията на двигателя за рязане	Поставете робота на равна повърхност и го рестартирайте. Ако проблемът продължава, свържете се с отдела за следпродажбено обслужване.
<b>E04</b> <b>Фигура F4</b>	Грешка при свързването на захранването	
<b>E05</b> <b>фиг. F5</b>	Неправилна скорост на двигателя за рязане	
<b>E06</b> <b>Фигура F6</b>	Предупреждение за наклон	Поставете робота върху равна повърхност. Натиснете STOP или OK, за да изчистите алармата.
<b>E07</b> <b>Фигура F7</b>	Предупреждение за повдигане	Поставете робота върху равна повърхност. Натиснете STOP или OK, за да изчистите алармата.
<b>E08</b> <b>фиг. F8</b>	Грешка в канала на АЦП	Поставете робота върху равна повърхност и го рестартирайте. Ако проблемът продължава, свържете се с отдела за следпродажбено обслужване.
<b>E09</b> <b>фиг. F9</b>	Неправилен сигнал	Вижте по-горе в таблицата: проблем - няма сигнал от стоп проводника. Проверете всички точки една по една, след което поставете робота на равна повърхност. Натиснете STOP или OK, за да изчистите алармата. Рестартирайте робота. Ако проблемът продължава, свържете се с отдела за следпродажбено обслужване.
<b>E010</b> <b>фиг. F10</b>	Забиване на работи	Поставете робота върху равна повърхност. Натиснете STOP или OK, за да изчистите алармата. Рестартирайте робота. Ако проблемът продължава, свържете се с отдела за следпродажбено обслужване.
<b>E011</b> <b>Фигура F11</b>	Неправилна скорост на левия	Рестартирайте робота. Ако проблемът продължава, свържете се

E012 фиг. F12	двигател на търкаляне	с отдела за следпродажбено обслужване.
	Неправилна скорост вдясно ходещ двигател	



Захранването с електричество продукти не трябва да се извършват заедно с битовите отпадъци, а да се предават в подходящи съоръжения за изхвърляне. Свържете се с търговеца на продукта или с местните власти за информация относно изхвърлянето. Отпадъците от електрическо и електронно оборудване съдържат инертни за околната среда вещества. Оборудването, което не се рециклира, представлява потенциален риск за околната среда и човешкото здраве.

"Grupa Torhex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa със седалище във Варшава, ул. Pograniczna 2/4 (наричана по-нататък "Grupa Torhex") уведомява, че всички авторски права върху съдържанието на това ръководство (наричано по-нататък "Ръководство"), включително, наред с другото, неговия текст, снимки, диаграми, чертежи, както и композицията му, принадлежат изключително на Grupa Torhex и са обект на правна защита съгласно Закона от 4 февруари 1994 г. за авторското право и сродните му права (ДВ, бр. 90 от 2006 г., поз. 631, с измененията). Копирането, обработката, публикуването, модифицирането с търговска цел на цялото Ръководство и на отделните му елементи без съгласието на Grupa Torhex, изразено в писмена форма, е строго забранено и може да доведе до гражданска и наказателна отговорност.

## СЪДЪРЖАНИЕ НА КОМПЛЕКТА:

• Робот за косене	1 бр.
• Докинг станция и станция за зареждане	1 бр.
• Захранване и удължител	1 бр.
• Кабел за демаркация на работното място	зона100м
• Щифтове за закрепване на кабели	100бр.
• Фиксирани щифтове за докинг станцията	6бр.
• Остриета за рязане	3бр.
• Кабелни съединители	2 бр.
• Шестоъгълен ключ	1 бр.

## ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ

Робот за косене 04-621	
Параметър	Стойност
Захранващо напрежение	18 V DC
Максимална номинална мощност на режещия двигател:	50 W
Максимална номинална мощност на самоходния двигател:	20 W
Степен на защита IP за станцията за зареждане	IPX4
Степен на защита IP за работата	IPX5
Степен на защита IP за адаптера за зареждане	IP 65
Клас на защита за работата	III
Клас на защита за зарядната станция	II
Ширина на рязане	180 mm
Регулиране на височината на рязане в диапазона	20 mm - 60 mm
Скорост	3100 об/мин
Маса	10,2 кг
Година на производство	2023

## ДАНИИ ЗА ШУМА И ВИБРАЦИИТЕ

Ниво на звуково налягане	$L_{pA} = 56dB (A) K = 3dB(A)$
Измерено ниво на звукова мощност	$L_{WA} = 67dB (A) K = 3dB(A)$

## Информация за шума и вибрациите

Нивото на шума, излъчван от оборудването, се описва чрез: нивото на излъчваното звуково налягане  $L_{pA}$  и нивото на звуковата мощност  $L_{WA}$  (където К означава неопределеност на измерването). Вибрациите, излъчвани от оборудването, се описват от стойността на вибрационното ускорение  $a_h$  (където К означава неопределеност на измерването).

Нивото на излъчване на звуково налягане  $L_{pA}$ , нивото на звукова мощност  $L_{WA}$  и стойността на вибрационното ускорение  $a_h$ , посочени в това ръководство, са измерени в съответствие с EN 62841-1:2015+A11. Определеното ниво на вибрации  $a_h$  може да се използва за сравняване на оборудването и за предварителна оценка на експозицията на вибрации.

Посоченото ниво на вибрации е представително само за основната употреба на уреда. Ако уредът се използва за други приложения или с други работни инструменти, нивото на вибрациите може да се промени. По-високото ниво на вибрации ще бъде повлияно от недостатъчна или твърде рядка поддръжка на уреда. Посочените по-горе причини могат да доведат до повишено излагане на вибрации през целия период на работа.

**За да се направи точна оценка на експозицията на вибрации, е необходимо да се вземат предвид периодите, когато устройството е изключено или когато е включено, но не се използва за работа. Когато всички фактори са точно оценени, общата експозиция на вибрации може да бъде значително по-ниска.**

За да се предпази потребителят от въздействието на вибрациите, трябва да се прилагат допълнителни мерки за безопасност, като например циклична поддръжка на машината и работните инструменти, осигуряване на подходяща температура на ръцете и подходяща организация на работата.

## ДАНИИ ЗА ШУМА И ВИБРАЦИИТЕ

### ОПАЗВАНЕ НА ОКОЛНАТА СРЕДА

## ЕО декларация за съответствие

**Производител:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Продукт:** Робот за косене E+

**Модел:** 04-621

**Търговско наименование:** NEO TOOLS

**Сериен номер:** 00001 + 99999

Настоящата декларация за съответствие се издава на пълната отговорност на производителя.

Продуктът, описан по-горе, съответства на следните документи:

**Директива за машините 2006/42/ЕО**

**Директива 2014/53/ЕС за червения цвят**

**Директива 2011/65/ЕС, изменена с Директива 2015/863/ЕС**

И отговаря на изискванията на стандартите:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2:107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Настоящата декларация се отнася само за машината, както е пусната на пазара, и не включва компоненти.

добавени от крайния потребител или извършени от него впоследствие.

Име и адрес на лицето, пребиваващо в ЕС, упълномощено да изготви техническото досие:

Подписано от името на:

Grupa Torhex Sp. z o.o. Sp.k.

Улица Pograniczna 2/4

02-285 Варшава

*Pavel Kowalski*

Павел Ковалски

Отговорник по качеството на TOPEX GROUP

Варшава, 2023-09-11

## ЕС декларация за съответствие

**Производител:** Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Продукт:** Зарядна станция

**Модел:** K145455

**Търговско наименование:** NEO TOOLS

**Сериен номер:** 00001 + 99999

Настоящата декларация за съответствие се издава на пълната отговорност на производителя.

Продуктът, описан по-горе, съответства на следните документи:

**Директива 2014/53/ЕС за червения цвят**

**Директива 2011/65/ЕС, изменена с Директива 2015/863/ЕС**

И отговаря на изискванията на стандартите:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Тази декларация се отнася единствено за машината в състоянието, в което е въведена в

маркетинг и не включва компоненти, добавени от крайния потребител или

последващите му дейности.

Име и адрес на упълномощеното лице от ЕС

изготвяне на техническа документация:



*Pavel Kovalski*

Павел Ковалски

Отговорник по квалитетот на TOPEX GROUP

Варшава, 2023-11-09

HR  
**PRIRUČNIK ZA PRIJEVOD (KORISNIK)  
ROBOT ZA KOŠNJU 04-621**

**PAŽNJA: PRIJE UPOTREBE ELEKTRIČNIH ALATA PAŽLJIVO  
PROČITAJTE OVE UPUTE I ČUVAJTE IH ZA BUDUĆU UPOTREBU.**

**POSEBNA SIGURNOSNA PRAVILA**

**SIGURNOSNE UPUTE ZA KOŠNJU ROBOTA**

Sigurnost u praktičnoj uporabi robota za košnju

**PREPORUKAMA**

Pažljivo pročitajte upute. Upoznajte se s upravljačkim sustavima i ispravnim radom jedinice.

Ne dopustite da uređaj koriste djeca ili osobe koje nisu pročitale upute za uporabu. U nacionalnim propisima može se navesti minimalna dob za operatera.

Nemojte koristiti robota kada su u blizini drugi ljudi, posebno djeca ili životinje.

Napominjemo da je operater ili korisnik odgovoran za nesreće ili opasnosti za druge ljude ili okoliš.

**PRIPREMA**

- Prije košnje svaki put provjerite rade li svi dijelovi robota ispravno.
- Za najbolje rezultate preporučuje se košnja u vremenu bez kiše. Prilikom košnje na kiši, trava se može zalijepiti za robota, što može skliznuti kao rezultat.
- NEMOJTE kositi u lošim vremenskim uvjetima, npr. tijekom jake kiše, grmljavinskog nevremena ili snijega.
- Povremeno provjerite pokošeno područje i uklonite kamenje, krhotine, žice, kosti i druge prepreke. Ograničeno jamstvo ne pokriva štetu uzrokovanu predmetima ostavljenim na travnjaku.
- Da biste izbjegli oštećenja, nemojte kositi unutar 1 m od glava prskalice.

**NAPOMENA:** Robot i prskalice NE smiju se istovremeno uključivati.

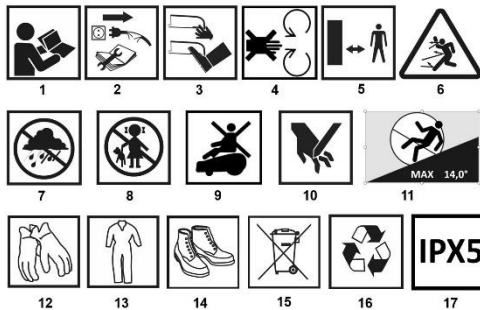
Robot bi trebao biti programiran da radi u različito vrijeme od prskalice.

**NIKADA** ne dopustite djeci da dodiruju napajanje, stanicu za punjenje, posebno kontakte, lopatice, odjeljak za baterije ili bilo koje dijelove u kojima postoje praznine poput kotača.

**KORIŠTENJE**

- Čuvajte se rotirajućih noževa! NE stavljajte ruke ili noge pod rotirajuće oštrice.
- Pazite na predmete razbacane po travnjaku tijekom košnje! Kada je robot uključen, držite sigurnu udaljenost.
- Ne ostavljajte uređaj bez nadzora ako se zna da su u blizini nalaze životinje, djeca ili građani.
- Održavajte siguran položaj. Održavajte ravnotežu i stabilan položaj na nagibima. Dok upravljate robotom ili njegovim perifernim uređajima, možete hodati, ali ne smijete trčati.
- Upoznajte se s uputama kada, gdje i kako provjeriti robota i njegove periferne uređaje, kabele i produžne kabele na oštećenja ili trošenje i popravak robota, samo-modifikacija, popravak nije dopušten - uz rizik poništavanja jamstva.
- Ne spajajte ili dodirujte oštećeni kabel napajanja dok se ne isključi iz napajanja zbog opasnosti od dodira s komponentama pod naponom.
- Spojite robota i/ili perifernu opremu samo na strujne krugove zaštićene prekidačem preostale struje s strujom spoticanja ne većom od 30 mA.
- Ako robot proizvodi abnormalan zvuk ili primijeti abnormalnu vibraciju ili signalizira alarm, odmah pritisnite gumb STOP.
- **NE dodirujte** opasne pokretne dijelove prije isključivanja napajanja robota.
- **NE** dirajte opasne dijelove dok se potpuno ne zaustave.
- Uvijek nosite čvrstu obuću i duge hlače prilikom rukovanja robotom.
- Isključite napajanje: Prije zaključavanja robota.
- Prije ispitivanja, čišćenja ili održavanja.

**PIKTOGRAMI I UPOZORENJA**



1. Pročitajte upute za uporabu, pridržavajte se upozorenja i sigurnosnih uvjeta sadržanih u njima!
2. Isključite napajanje prije čišćenja ili održavanja
3. Do ne stavljati ruke ili noge pod stražu mehanizma za rezanje
4. Rotirajući dijelovi mogućnost ozljede
5. Držite sigurnu udaljenost od robota za košnju
6. Čuvajte se mogućnosti ozljede od odbačenih predmeta
7. Zaštitite od kiše
8. Čuvati izvan dohvata djece
9. Do se ne voziti na robotu
10. Mogući gubitak prstiju, budite oprezni
11. Maksimalni nagib ta 14°/25%
12. Zaštitite ruke radnim rukavicama
13. Zaštitna odjeća mora se nositi
14. Nosite zaštitnu obuću
15. Do odlagati s kućnim otpadom
16. Selektivno prikupljanje otpada
17. Stupanj zaštite

**OPREZ:** Ovaj uređaj mogu koristiti djeca starija od 8 godina i osobe s ograničenim fizičkim i mentalnim sposobnostima i nedovoljnim znanjem ili iskustvom, ako su pod nadzorom ili pravilno upućeni u sigurnu uporabu uređaja kako bi bili svjesni uključenih rizika. S ovim uređajem ne smiju se igrati djeca. Djeca ne smiju čistiti ili održavati uređaj bez nadzora.

**OPIS GRAFIČKIH ELEMENATA**

Donje numeriranje odnosi se na komponente uređaja prikazano na grafičkim stranicama ovog priručnika.

Oznaka Sl. A	Opis
1	Zaustavljanje u nuždi
2	Podšašavač visine košnje
3	Upravljačka ploča kosilice
4	Prekidač kosilice
5	Pogonski kotači
6	Noževi za rezanje
7	Bubanj mehanizma za rezanje
8	Okretni kotači
9	Ručica za nošenje
10	Konektori za punjenje
11	Poklopac odjeljka za baterije
Oznaka Sl. B	Opis
1	Upravljačka ploča priključne stanice
2	Rupe za pričvršćivanje priključne stanice
3	Konektori za punjenje
4	Priključna stanica
5	Poklopac priključne stanice
6	Konektori za kabel za napajanje za označavanje radnog područja
7	Kabelske rupe za označavanje radnog područja i napajanja
8	Utičnica priključne stanice
9	Označavanje za ispravno usmjeravanje kabela
Oznaka Sl. D	Opis
1	Svjetlo indikatora statusa punjenja
2	Indikator kvara signala
3	Indikator ograničenog kabela
4	Radni sati / ponuka o pogrešci, svjetla 1-4

5	Gumb za uključivanje/isključivanje
6	Sekretica
7	Gumb za sidrenje
8	Gumb Potvrđi"
Oznaka Sl. H	Opis
1	Vijke
2	Poklopac odjeljka za baterije s transportnom ručkom
3	Odjeljak za baterije
4	Utičnica baterije na poklopcu komore
5	Punjiva baterija (nije uključena)
Oznaka Sl. Ja	Opis
1	Travnjak
2	Zid / zid
3	Priključna stanica
4	Udaljenost stanice od zida
5	Početni dio linije koji ograničava područje košnje
6	Duljina sekcije
Oznaka Sl. J	Opis
1a	Kabel za ograničavanje početka područja košnje
1b	Kabel koji ograničava područje košnje Kraj
2	Kabel za napajanje
3	Priključna stanica

\* Mogu postojati razlike između grafike i stvarnog proizvoda

## PRIPREMA ZA RAD

### INSTALACIJA BATERIJE

- Okrenite robota za košnju tako da postoji pristup donjoj strani robota.
- Umjesto prekidača **Sl. A4** i transportne ručke **Sl. A9** je poklopac odjeljka za baterije **Sl. H2** pričvršćen s 4 vijka označena strelicama **Sl. H1**.
- Zatim odvrnite vijke označene strelicama.
- **H2** kako ne biste slomili ili odvojili žice prekidača **Sl. A4** (pričvršćen je na poklopac odjeljka za baterije).
- Zatim preokrenite poklopac, utičnica baterije na donjoj strani poklopca je fiksirana **Slika H4**.
- Baterija iz serije **ENERGY+** umetnuta je u utičnicu.
- Preokrenite poklopac s pričvršćenom baterijom i umetnite u **odjeljak Slika H3**.
- Zategnite vijke koji pričvršćuju poklopac. Preokrenite robota odозdo prema dolje, jedinica je spremna.

### RADNO OKRUŽENJE ROBOTA ZA KOŠNJU

Provjerite jesu li na web-mjestu robota ispunjeni sljedeći uvjeti:

- Visina trave ne prelazi 60 mm.
- **NAPOMENA:** Ako je trava viša od 60 mm, prvo izrežite travnjak ručnom kosilicom.
- Nema kamenja, komada drva, žica, živih kabela ili drugih stranih predmeta.
- Mjesto košnje je ravno i ravno, bez jaraka i rovova, a nagib je manji od 25% (14°) **Sl.**
- Za instalaciju su potrebni sljedeći alati:
- Gumeni čekić (za guranje igala u zemlju prilikom polaganja kabela za držanje)
- Šesterokutni ključ (za pričvršćivanje stanice za punjenje) uključen je u komplet
- Kliješta (za rezanje kabela koji ograničava radno područje)

### 1.UGRADNJA BAZNE STANICE

Odaberite odgovarajuće mjesto

Punionicu treba postaviti na sljedeće mjesto **Sl. C3**:

- Relativno ravan i ravan dio travnjaka.
- Blizu ruba travnjaka.
- Blizu zidne utičnice.
- Postavite produžni kabel od 10 m, napajanje na zasjenjeno, hladno i suho mjesto.
- U krugu od najmanje 2 m od stanice za punjenje ne smije biti prepreka.
- Preporučuje se da se stanica za punjenje nalazi na suhom i zaštićenom mjestu.
- Napajanje bi trebalo biti 30 cm iznad razine tla.

### 2.PRIKLJUČAK STANICE ZA PUNJENJE

Pričvrstite stanicu za punjenje na tlo sa 6 vijaka za pričvršćivanje (**G1**) (pomoću šesterokutnog ključa **G6**).

**NAPOMENA: NEMOJTE** stajati na ploči stanice za punjenje niti hodati po njoj.

**NAPOMENA: NEMOJTE** praviti nove rupe na ploči stanice za punjenje. Stanica mora biti pričvršćena na tlo pomoću postojećih rupa.

### 3.POLAGANJE KABELA ZA DRŽANJE

Granična žica koristi se za razgraničenje radnog područja i usmjeravanje robota natrag do stanice za punjenje.

**NAPOMENA:** Ako i vaš susjed koristi robota za košnju, držite najmanje 1 m razmaka između zaustavnih žica oba robota.

### PLANIRANJE LINIJE ZA SPRJEČAVANJE ŠIRENJA ZARAZE

Prije polaganja granične crte, hodajte duž određene granice i uklonite sve nepotrebne predmete, poput kamenja.

**NAPOMENA:** Duljina kabela za držanje ne smije prelaziti 200 metara.

**UPOZORENJE!** Robot ne smije pregaziti šljunak ili slične materijale koji bi mogli oštetiti oštrice.

### POLAGANJE KABELA ZA DRŽANJE SL. C

Sljedite upute u nastavku kako biste postavili kabel za držanje oko radnog područja i prepreka. Pomoću mjerača uključenog u komplet pravilno položite kabel za zadržavanje.

**OPREZ:** Kabel za držanje je pod naponom na vrlo niskom naponu i siguran je za ljude i kućne ljubimce.

**NAPOMENA:** Započnite s konektorom "-" na stražnjoj strani stanice za punjenje **sl. B6** povucite ga ispod stanice (i ostavite dopuštenje od 10 cm) i položite kabel oko travnjaka u smjeru suprotnom od kazaljke na satu, završavajući na konektoru "+" na stražnjoj strani stanice za punjenje (ostavite dopuštenje od 10 cm). Provjerite je li kabel uspostavio metalni kontakt na konektorima '+' i '-' **Sl. B6** ne zaboravite odrezati višak žice za držanje.

- Ostavite najmanje 2 m prazno između zaustavne žice i stanice za punjenje. Kabel u ovom odjeljku koristi se za dovođenje robota na priključnu stanicu.
- Održavajte razmak od 30 cm između zaustavne žice i ruba travnjaka **Sl. C2; Sl. C3**.
- Pričvrstite zaustavnu žicu na tlo iglama koje se nalaze na **slici G5**. Zaustavna žica treba biti ravna i lagano zategnuta. Klinovi trebaju biti razmaknuti svakih 1 m (to se može mijenjati ovisno o obliku travnjaka) **slika C4**. Ne zakopavajte kabel dublje od 2 cm kako ne biste oslabili signal.
- Položite kabel tako da su kutovi veći od 90 ° **slike C5**. Položite graničnu žicu u nježne zavojne na tim točkama, što će robotu znatno olakšati kretanje po području koje treba pokositi.
- Ako na travnjaku postoje cvjetne gredice, ribnjaci ili drveće, okružite ih petljama **granične žice** slike C4.
- Održavajte udaljenost od najmanje 30 cm između kabela za držanje i rubova prepreka.

**PAŽNJA:** Na putu do i od petlje, kabel za držanje ne smije se međusobno prelaziti sl.

• Ostavite uski prostor u radnom području kosilice. Osigurajte da je udaljenost između paralelnih graničnih žica veća od 1 m.

**NAPOMENA:** Provjerite nalazi li se priključna stanica unutar petlje koja označava područje košnje. (izvana / iznutra prema van) **Slika B2**

### 4.UGRADNJA PUNIONICA

Priključite napajanje

1. Umetnite utikač u zidnu utičnicu od 110 do 240 V.

2. provjerite status LED svjetala na slici stanice za punjenje **B1**:

- Potpuno zeleno svjetlo: uspostavljena veza (robot se ne puni ili je potpuno napunjen)
- Povremeno zeleno svjetlo: robot se puni.
- Povremeno crveno svjetlo: najčešća pogreška je "odvajanje ograničavajućeg kabela".
- Isključeno svjetlo: najčešći kvar je "No 100-240 V napajanje" ili "Nema priključka na izvor napajanja".

### RAD / POSTAVKE

#### Početno pokretanje robota za košnju

- Prilikom prvog pokretanja robota postavite jedinicu na priključnu stanicu tako da konektori za punjenje na **stanici sl. B3** ne dolaze u kontakt s priključcima za punjenje na robotskoj smokvi za košnju. **A10**.
- Kada se robot za košnju prvi put pokrene iz aplikacije telefona, mora se izvršiti ažuriranje firmvera. Način izvršenja opisan je u nastavku pod ažuriranjem softvera.
- **NAPOMENA:** Tijekom prve veze telefon i robot moraju biti u dometu Wi-Fi mreže.

#### AŽURIRANJE FIRMLERA PRIJE KORIŠTENJA ROBOTA.

**Ažuriranje treba izvršiti na sljedeći način.**

- 1.Postavite robota unutar petlje, ali izvan stanice za punjenje.
- 2.Prebacite prekidač **Sl. A4** u položaj 1.

3.Pritisnite i držite prekidač **Sl. D5**

4.Pokrenite aplikaciju, skenirajte **QR-kod**

5.Povežite aplikaciju s robotom

6.Prosirote postavke softvera pritiskom na ikonu u gornjem desnom kutu zaslona.

7 Odaberite opciju: Ažuriranje firmvera.

8.Zatim slijedite upute na zaslonu.

**Nakon instalacije softvera uređaj je spreman za rad**

#### **BILJEŠKA!**

- Na zaslonu je prikazano je li robot u dometu Wi-Fi ili Bluetooth mreže
- Povezivanje s mrežom označeno je treperavom ikonom za odgovarajuću vrstu veze. Nakon povezivanja, ikona prestaje treperiti.
- Robot se može upariti samo s jednim telefonom.
- Ako je potrebno povezati drugog (istog robota za košnju), prvi se mora ukloniti iz aplikacije. U aplikaciji za iOS također iz Bluetooth postavki.

#### **PODEŠAVANJE VISINE KOŠNJE:**

Postavite visinu rezanja na 60 mm prije prve košnje, a zatim promijenite na željenu visinu kada je cijeli travnjak kosilice ravan.

- Okrenite **gumb A2** u smjeru kazaljke na satu kako biste povećali visinu rezanja.
- Okrenite **gumb figure A2** ulijevo kako biste smanjili visinu rezanja.
- Visina rezanja može se podestiti od 20 mm (MIN) do 60 mm (MAX).

**NAPOMENA:** Pogonski motor bušnja kosilice **Sl. A7** uključuje se otprilike 10 sekundi nakon napuštanja baze, započinjući rad.

#### **UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE**

1. postavite **prekidač Sl. A4** u položaj "O" kako biste isključili napajanje.
2. postavite **prekidač Sl. A4** u položaj "I" kako biste uključili napajanje.

#### **AKTIVACIJA ROBOTA I PROGRAMIRANJE RADNOG VREMENA U MAUAL NAČINU RADA**

1 Pritisnite i držite tipku za uključivanje **Slika D5** za pokretanje robota. Napomena: nemojte tresti robota tijekom pokretanja kako biste izbjegli pogrešku pri pokretanju. Ako se robot ne pokrene ispravno (sva svjetla su stalno uključena), ponovno pokrenite robota.

2. unesite lozinku pritiskom na tipku **D6 dva puta**, zatim tipku **D7 dva puta** i tipku **D8** jednom (lozinka programirana u tvornici).

3. Programirajte vrijeme rada (uključujući vrijeme košnje i vrijeme punjenja):

- Pritisnite tipku **sl. D6** za podešavanje vremena rada. Jedno svjetlo znači 2 sata, maksimalno vrijeme rada je 8 sati i 4 svjetla **sl. D4** su upaljeni. Pritisnite tipku **sl. D8** za potvrdu i pokretanje robota.

**NAPOMENA:** Nakon što je postavljeno vrijeme rada, robot će zapamtiti postavke i početi kositi u programirano vrijeme svaki dan. Vrijeme košnje bit će u skladu s unesenim postavkama.

• Programirano vrijeme rada robota od 2 sata do 8 sati vrijeme je košnje, uključujući vrijeme punjenja.

• Vrijeme rada i punjenja razlikovat će se ovisno o korištenju bateriji. Ako želite promijeniti vrijeme rada, ponovno slijedite korake od 2 do 3.

#### **PROGRAMIRANJE VREMENA U AUTOMATSKOM NAČINU RADA, 7-DNEVNI RASPORED, DOSTUPNO JE PUTEM POSTAVKI U APLIKACIJI**

• Nakon zaustavljanja u nuždi, robot se prvo mora otključati slijedeći gore navedeni korak 2. Nakon što je robot otključan, možemo ga vratiti u stanicu pritiskom na gumb: **sl. D7** zatim potvrđite **sl. D8** za vraćanje kosilice u stanicu za punjenje.

• Pritiskom na tipku STOP za zaustavljanje u nuždi briše se ručni i automatski radni ciklus načina rada iz aplikacije, ako je pokrenut na ovaj način. Da bi robot ponovno radio nakon zaustavljanja u nuždi, vratite ga na stanicu za punjenje i ponovno postavite ručni raspored. Za automatski raspored izvedite istu radnju u rasporedu aplikacije i potvrđite njezine postavke.

**NAPOMENA:** Programirano vrijeme pokretanja u automatskom rasporedu ne bi se trebalo smatrati vrlo preciznim. Uređaj se može pokrenuti do nekoliko minuta nakon postavljenog vremena.

• Aktiviranjem ručnog načina rada briše se raspored programiran u aplikaciji i obrnuto.

• Rubovi u ručnom načinu rada obavljaju se automatski svakih nekoliko ciklusa košnje. Sastoji se od košnje trave pored kabela koji definira radno područje. PAŽNJA: Mora se paziti da kabel bude ispravno pričvršćen kako ga ne bi izložili slučajnom rezanju.

• Robot za košnju vratit će se na priključnu stanicu nakon što uređaj otkrije početak padalina.

• Ako robot naiđe na prepreku tijekom rada, odbit će se od nje i nastaviti raditi.

#### **SVJETLO STATUSA PUNJENJA U STANICI ZA PUNJENJE:**

Kontinuirano zeleno svjetlo - baterija potpuno napunjena.

Povremeno zeleno svjetlo - punjenje.

#### **IZVAN STANICE ZA PUNJENJE:**

Kontinuirano zeleno svjetlo - baterija  $\geq 20\%$

Povremeno zeleno svjetlo - baterija  $< 20\%$

**PAŽNJA!** Robot automatski prestaje raditi i vraća se na stanicu za punjenje ako razina baterije padne ispod 20%.

#### **SVJETLO POGREŠKE:**

Kontinuirano zeleno svjetlo - sustav treba ažurirati. Povežite se s aplikacijom da biste izvršili ažuriranje.

Povremeno zeleno svjetlo - ažuriranje sustava u tijeku.

Povremeno crveno svjetlo - poruka o pogrešci 1 do 5, ponovno pokrenite robota.

Neprekidno crveno svjetlo - poruka o pogrešci od 6 do 12, pritisnite "STOP" ili "U redu" da biste očistili.

#### **KONTROLNO SVJETLO INDIKATORA KABELA:**

Kontinuirano zeleno svjetlo - signal ispravan

Kontinuirano crveno svjetlo - bez signala

Kontrole **Sl. D4:**

Povremeno svjetlo - robot blokiran.

Kontinuirano svjetlo - robot otključan.

Svjetlo 1 svijetli zeleno: 2 sata rada.

Svjetla 1 i 2 osvijetljavaju zeleno: 4 sata rada.

Svjetla 1, 2 i 3 osvijetljavaju zeleno: 6 sati rada.

Svjetla 1, 2, 3 i 4 svijetle zeleno: 8 sati rada.

#### **SOFTVER ZA UPRAVLJANJE ROBOTOM ZA KOŠNJU**

PREUZIMANJE IOS-a:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Preuzimanje Androida:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Upute za program možete preuzeti na:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### **HITNO ISKLJUČIVANJE ROBOTA**

Pritisnite tipku "STOP" **Sl. A1** da biste zaustavili robota, pritisnite i držite gumb za uključivanje da biste isključili robota.

#### **PREMJESTANJE ROBOTA**

Ispod robota nalazi se ručka **za podizanje figure A10** za jednostavno rukovanje jednom rukom.

#### **ODRŽAVANJE I SKLADIŠTENJE**

- Uvijek isključite robota prije čišćenja i održavanja.
- Isključite napajanje prije čišćenja i održavanja stanice za punjenje.
- Uvijek nosite debele zaštitne rukavice prilikom mijenjanja noževa i čišćenja donje strane robota.
- Redovito provjeravajte nepropusnost vijaka i matica. Oštećeni dijelovi moraju se popraviti ili zamijeniti iz sigurnosnih razloga.
- Redovito provjeravajte mogu li se oštrice slobodno okretati.

**NAPOMENA:** Kada robota okrenete naopako, stavite ga na travnjak ili meku površinu kako ne biste oštetili ili ogrebali poklopac.

#### **ČIŠĆENJE**

**UPOZORENJE!** Prije početka čišćenja isključite napajanje pomoću prekidača **Sl. A4**.

• Operite prednji dio robota sredstvom za čišćenje niskog tlaka i mekom četkom ili krpom.

• Tvrdom četkom uklonite isječke trave i ostatke s lopatica, kotača i drugih dijelova s donje strane robota.

• Redovito provjeravajte ima li na kotačima isječka blata ili trave i očistite ih četkom.

**NAPOMENA:** Redovito uklanjajte biljne ostatke s donje strane robota kako biste izbjegli smanjenje produktivnosti.

#### **ZAMJENA NOŽA**

**UPOZORENJE!** Prvo isključite glavni prekidač za napajanje i stavite zaštitne rukavice.

**UPOZORENJE!** Koristite samo navedene originalne oštrice koje je odobrio proizvođač.

• Sve tri oštrice i njihovi vijci moraju se zamijeniti jednom zamjenskom slikom **A6**.

• Vijke treba odvrnuti i zategnuti odvijačem.

• Provjerite mogu li se nove oštrice slobodno okretati.

#### **RJEŠAVANJE PROBLEMA**

Tablica u nastavku pruža smjernice za pomoć u dijagnosticiranju problema.

Ako je moguće, popravite uređaj sami. Ako ne možete riješiti problem, obratite se ovlaštenom prodavaču ili servisnom centru.

### UPOZORENJE! Moraju se poduzeti zaštitne mjere.

Problem	Mogući uzroci	Rješenja
Crveno svjetlo treperi na stanici za punjenje	Prekid kabela za držanje	Pronalaženje neispravnog dijela kabela i popraviti to
Robot ima poteškoća s pristajanjem na stanicu za punjenje	Stanica za punjenje nije ispravno instalirana Kabel za držanje nije ispravno postavljen	Pogledajte odjeljak "Priprema za rad".
Nema signala iz kabela za držanje	Nema napajanja	Provjerite izvor napajanja
	Restriksijski kabel spojen je unatrag	Zamjena konektora "+" i "-"
	Ograničavajući kabel koji nije spojen na stanicu za punjenje	Provjerite je li kabel za držanje ispravan spojen na stanicu za punjenje
	Prekid kabela za držanje	Provjerite od kraja, da kabel nije prekinut
Robot ide izvan granice	Ograničenje žice prelazi na putu do i od petlje	Provjerite je li kabel za držanje ispravno instaliran
	Restriksijski kabel spojen je unatrag	Zamjena konektora "+" i "-"
Robot vibrira ili proizvodi neobične zvukove	Oštećena oštrica ili oštrica koja nedostaje	Provjerite i popravite vijke za pričvršćivanje noža
	Disk noža je labav	
	Zamijenite oštricu	

Kod pogreške	Opis	Otopina
<b>E01 smokva. F1</b>	Pogreška inicijalizacije - žiroskop	Postavite robota na ravnu površinu i ponovno pokrenite.
<b>E02 smokva. F2</b>	Kvar senzora za podizanje ili senzora sudara	Podestite šipku za sudar i torzijski kotač na prednjoj strani kosilice, provjerite jesu li zaključani. Postavite robota na ravnu površinu i ponovno dotaknite.
<b>E03 smokva. F3</b>	Pogreška pri inicijalizaciji motora	Postavite robota na ravnu površinu i ponovno pokrenite. Ako se problem nastavi pojavljivati, obratite se službi nakon prodaje.
<b>E04 Sl. F4</b>	Pogreška priključka napajanja	
<b>E05 smokva. F5</b>	Neispravna brzina motora za rezanje	
<b>E06 Sl. F6</b>	Upozorenje o nagibu	Stavite robota na ravnu površinu. Pritisnite STOP ili OK da biste očistili alarm.
<b>E07 Sl. F7</b>	Upozorenje o podizanju	Stavite robota na ravnu površinu. Pritisnite STOP ili OK da biste očistili alarm.
<b>E08 smokva. F8</b>	Pogreška ADC kanala	Postavite robota na ravnu površinu i ponovno pokrenite. Ako se problem nastavi pojavljivati, obratite se službi nakon prodaje.
<b>E09 smokva. F9</b>	Neispravan signal	Pogledajte gore u tablici: problem - nema signala iz zaustavne žice. Provjerite sve točke jednu po jednu, a zatim postavite robota na ravnu površinu. Pritisnite STOP ili OK da biste očistili alarm. Ponovno pokrenite robota. Ako se problem nastavi pojavljivati, obratite se službi nakon prodaje.
<b>E010 smokva. F10</b>	Džem od robota	Stavite robota na ravnu površinu. Pritisnite STOP ili OK da biste očistili alarm. Ponovno pokrenite robota.

		Ako se problem nastavi pojavljivati, obratite se službi nakon prodaje.
<b>E011 Sl. F11</b>	Neispravna brzina lijevog kotrljajućeg motora	Ponovno pokrenite robota. Ako se problem nastavi pojavljivati, obratite se službi nakon prodaje.
<b>E012 smokva. F12</b>	Neispravna brzina Desno Motor za hodanje	

### SADRŽAJ KOMPLETA:

- Robot za košnju 1kom.
- Stanica za pristajanje i punjenje 1kom.
- Napajanje i produžni kabel 1kom.
- Kabel za razgraničenje rada površina 100m
- Pričvršne igle za kabel 100 komada.
- Pristanište za pričvršćivanje igle 6kom.
- Noževi za rezanje 3kom.
- Kabelski priključci 2kom.
- Šesterokutni ključ 1kom.

### TEHNIČKI PODACI

Robot za košnju 04-621	
Parametarski	Vrijednost
Napon napajanja	18 V DC
nazivna snaga motora za rezanje:	50 W
snaga samohodnog motora:	20 W
IP stupanj zaštite stanice za punjenje	IPX4
IP stupanj zaštite robota	IPX5
IP stupanj zaštite adaptera za punjenje	IP 65
Klasa zaštite robota	III
Klasa zaštite za punionicu	II
Širina rezanja	180 mm
Podešavanje visine rezanja u rasponu	20 mm - 60 mm
Brzina	3100 o / min
Misa	10,2 kg
Godina proizvodnje	2023

### PODACI O BUCI I VIBRACIJAMA

Razina zvučnog tlaka	LpA = 56dB (A) K= 3dB(A)
Izmjerenja razina zvučne snage	LwA = 67dB (A) K= 3dB(A)

### Informacije o buci i vibracijama

Razina emisije buke opreme opisana je: razinom emitiranog zvučnog tlaka LpA i razinom zvučne snage LWA (gdje K označava mjernu nesigurnost). Vibracije koje emitira prema opisane su vrijednošću ubrzanja vibracija ah (gdje je K mjerna nesigurnost).

Razina emisije zvučnog tlaka LpA, razina snage zvučne LWA i vrijednost ubrzanja vibracija ah navedene u ovom priručniku izmjerene su u skladu s normom EN 62841-1:2015+A11. Navedena razina vibracija ah može se koristiti za usporedbu opreme i preliminarnu procjenu izloženosti vibracijama.

Navedena razina vibracija reprezentativna je samo za osnovnu uporabu jedinice. Ako se jedinica koristi za druge primjene ili s drugim radnim alatima, razina vibracija može se promijeniti. Na višu razinu vibracija utječe čet nedovoljno ili previše rijetko održavanje jedinice. Gore navedeni razlozi mogu dovesti do povećane izloženosti vibracijama tijekom cijelog radnog razdoblja.

**Da bi se točno procijenila izloženost vibracijama, potrebno je uzeti u obzir razdoblja kada je uređaj isključen ili kada je uključen, ali se ne koristi za rad. Kada su svi čimbenici točno procijenjeni, ukupna izloženost vibracijama može biti znatno niža.**

Kako bi se korisnika zaštitilo od utjecaja vibracija, trebalo bi provesti dodatne sigurnosne mjere, kao što su cikličko održavanje stroja i radnih alata, osiguravanje odgovarajuće temperature ruku i pravilna organizacija rada.

### PODACI O BUCI I VIBRACIJAMA

#### ZAŠTITA OKOLIŠA



Proizvodi na električni pogon ne smiju se odlagati s kućnim otpadom, već ih treba odnijeti u odgovarajuće objekte za odlaganje. Za informacije o odlaganju obratite se prodavaču proizvoda ili lokalnoj vlasti. Otpadna električna i elektronička oprema sadrži ekološki inertne tvari. Oprema koja se ne reciklira predstavlja potencijalni rizik za okoliš i ljudsko zdravlje.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa sa sjedištem u Varšavi, ul. Pograniczna 2/4 (u daljnjem tekstu: "Grupa Topex") obavještava da sva autorska prava na sadržaj ovog priručnika (u daljnjem tekstu: "Priručnik"), uključujući, između ostalog. Njegov tekst, fotografije, dijagrami, crteži, kao i sastav,

припадају искључиво Групи Topex и подлијежу правној заштити према Закону од 4. вељаје 1994. о ауторском праву и сродним правима (Journal of Laws 2006 No. 90 Poz. 631, како је измijenjen). Копирање, обрада, објављивање, измјена у комерцијалне сврхе cjelokupnog Приручника и његових појединачних елемената, без suglasnosti Групе Topex изражене у писаном облику, строго је забрањена и може резултирати грађанском и казненом одговорношћу.

## Изјава ЕЗ-а о сукладности

**Произвођач:** Група Topex Sp. з о.о. Sp.k., Pogranczna 2/4 02-285 Warszawa

**Производ:** Е+ робот за кошњу  
**Модел:** 04-621

**Трговачки назив:** NEO TOOLS

**Серјски број:** 00001 + 99999

Ова изјава о сукладности издаје се под искључивом одговорношћу произвођача.

Горе описани производ у складу је са слједећим документима:

**Директива о стројевима 2006/42/ЕЗ**

**Директива RED 2014/53/EU**

**Директива RoHS 2011/65/EU како је измijenjena Директивом 2015/863/EU**

И задовољава захтјеве стандарда:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ова изјава односи се само на стројеве који су стављени на тржиште и не укључује компоненте

додато крајњи корисник или га је накнадно извршио.

Име и адреса особе с боравиштем у ЕУ-у овлашћене за припрему техничког дописа:

Потписано у име:

Група Topex Sp. з о.о. Sp.K.

2/4 Pogranczna ulica

02-285 Варшава

Pawel Kowalski

Службенк за квалитету TOPEX GRUPE

Варшава, 2023-09-11

## Изјава ЕУ-а о сукладности

**Произвођач:** Група Topex Sp. з о.о. Sp.k., Pogranczna 2/4 02-285 Warszawa

**Производ:** Станица за пуњење

**Модел:** K145455

**Трговачки назив:** NEO TOOLS

**Серјски број:** 00001 + 99999

Ова изјава о сукладности издаје се под искључивом одговорношћу произвођача.

Горе описани производ у складу је са слједећим документима:

**Директива RED 2014/53/EU**

**Директива RoHS 2011/65/EU како је измijenjena Директивом 2015/863/EU**

И задовољава захтјеве стандарда:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Ова се изјава односи само на строј у станју у којем је уведена у маркетинг и не укључује компоненте које је додао крајњи корисник или његове накнадне активности.

Име и адреса резидента ЕУ-а овлашћеног за

Припрема техничке документације:

Потписано у име:

Група Topex Sp. з о.о. Sp.K.

2/4 Pogranczna ulica

02-285 Варшава

Pawel Kowalski

Службенк за квалитету TOPEX GRUPE

Варшава, 2023-11-09

## SR ТРАНСЛАТИОН (УСЕР) МАНУАЛ РОБОТ ЗА КОШЕЊЕ 04-621

**ПАЖЊА : ПРЕ УПОТРЕБЕ АЛАТА ЗА НАПАЈАЊЕ ПАЖЉИВО ПРОЧИТАЈТЕ ОВА УПУТСТВА И ЗАДРЖИТЕ ИХ ЗА БУДУЋУ РЕФЕРЕНЦУ.**

### СПЕЦИФИЧНА ПРАВИЛА БЕЗБЕДНОСТИ

#### СИГУРНОСНА УПУТСТВА ЗА ПОКОСНЕ РОБОТЕ

Безбедност у практичној употреби робота за кошење

#### ПРЕПОРУКЕ

Пажљиво прочитајте упутства. Упознајте се са контролним системима и исправним радом јединице.

Не дозволите да апарат користе деца или особе које нису прочитале упутства за рад. Национални прописи могу да укажу на минималну старост оператора.

Не користите робота када су у близини други људи, посебно деца или животиње.

Имајте у ноту да је оператор или корисник одговоран за незгоде или опасности по друге људе или околину.

#### ПРИПРЕМА

- Пре кошења проверите сваки пут да ли сви делови робота раде како треба.
- За најбоље резултате препоручује се кошење по времену без кише. Приликом кошења на киши, трава може да се залепи за робота, што због тога може да склизне.
- НЕМОЈТЕ косити у лошим временским условима, нпр. током јаке кише, грмљавине или снежних падавина.
- Повремено проверавајте покосени простор и уклоните све каменчиће, крхотине, жице, кости и друге опструкције. Ограничена гаранција не покрива штету проузроковану предметима остављеним на травњаку.
- Да не бисте оштетили, немојте косити у кругу од 1 м од прскалица.

**НАПОМЕНА :** Робот и прскалице не смеју бити укључени у исто време.

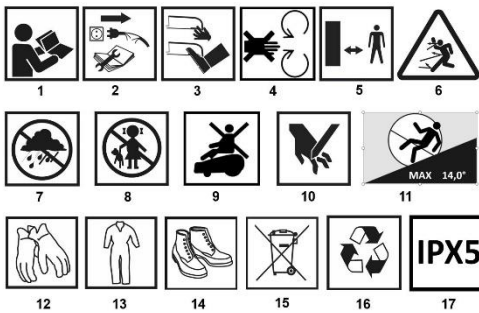
Робота треба програμισати да ради у друго време до прскалица.

**НИКАДА** не дозволите деци да додирну напајање, станицу за пуњење посебно контакте, сечива, преграду батерије или било које делове где постоје празнине као што су точкови.

#### КОРИСТИТЕ

- Чувајте се ротирајућих сечива! Не стављајте руке или ноге под ротирајућа сечива.
- Пазите се предмета расутих по травњаку док косите! Када је робот на програму, држите безбедну раздаљину.
- Не остављајте апарат без надзора ако се зна да су животиње, деца или грађани у близини.
- Одржавај безбедну позицију. Одржавајте равнотежу и стабилан положај на нагибима. Док управљате роботом или његовим периферијама, можете ходати, али не смете бећати.
- Упознајте се са упутствима када, где и како проверити робота и његове периферне, каблове и продужне каблове за оштећење или хабање и поправку робота, само-модификација, поправка није дозвољена - уз ризик да поништите гаранцију.
- Немојте повезивати или додиривати оштећени кабл за напајање док не буде искључен из напајања због ризика од контакта са живим компонентама.
- Само повежите роботску и/или периферну опрему са струјним склопима заштитеним заостацима струјног кола са саплитајућом струјом не већом од 30 mA.
- Ако робот направи абнормални звук или се примети абнормална вибрација или сигнализира аларм, одмах притисните дугме STOP.
- **Не** дирајте опасне покретне делове пре него што искључите струју робота.
- **Не** дирајте опасне делове док се потпуно не зауставе.
- Увек носи чврсту обућу и дуге панталоне када рукујеш роботом.
- Пре него што закључате робота.
- Пре тестирања, чишћења или одржавања.

#### ПИКТОГРАМИ И УПОЗОРЕЊА



1. Прочитајте упутства за рад, придржавајте се упозорења и безбедносних услова који се ту налазе!
2. Прекините везу са напајањем пре чишћења или одржавања
3. До ставите руке или ноге под стругу механизма сечења
4. Ротирање делова могућност повреде
5. Држите безбедно растојање од робота за кошење
6. Чувајте се могућности повреде од одбачених предмета
7. Заштитите се од кише
8. Држите се ван домаћаја деце
9. До се вози на роботу
10. Могућ губитак прстију, будите опрезни
11. Максимални нагиб земље 14 °/25%
12. Заштитите руке радним рукавицама
13. Заштитна одећа мора да се носи
14. Носите заштитну обућу
15. До одлагање са кућним отпадом
16. Селективно сакупљање отпада
17. Степен заштите

**ОПРЕЗ :** Овај апарат могу користити деца млађа од 8 година и особе са ограниченим физичким и менталним способностима и недовољно знања или искуства, уколико су надзиране или правилно упућене у безбедно коришћење апарата како би биле свесне ризика који је у питању. Са овим апаратом не би требало да се играју деца. Деца не смеју да чисте или спроводе одржавање на апарату без надзора.

#### ОПИС ГРАФИЧКИХ ЕЛЕМЕНАТА

Нумерисање испод односи се на компоненте уређаја приказане на графичким страницама овог приручника.

Ознака Слич. А	Опис
1	Хитно заустављање
2	Подесич висине кошења
3	Контролна табла косилице
4	Прекидач за косилице
5	Погонни точкови
6	Сечива за сечење
7	Бубањ механизма сечења
8	Вртећи точкови
9	Носите дршку
10	Конектори за пуњење
11	Поклопац одељка батерије
Ознака Слич. Б	Опис
1	Контролна табла базне станице
2	Рупе за обезбеђивање базне станице
3	Конектори за пуњење
4	База станица
5	Поклопац базне станице
6	Конектори за кабл за напајање за обележавање радног простора
7	Рупе за каблове за обележавање радног простора и напајање
8	Утичница за напајање у базној станици
9	Обележавање за исправно усмеравање каблова
Ознака Слич. Д	Опис

1	Светло индикатора статуса пуњења
2	Индикатор квара сигнала
3	Индикатор кабла ограничења
4	Радно време / порука о грешци, светла 1-4
5	Дугме за напајање
6	Пребаците
7	Дугме&quot;Усидрење&quot;
8	Дугме &quot;Потврди&quot;
Ознака Слич. Х	Опис
1	Љрафова
2	Навпака за преграду батерије са ручом за транспорт
3	Одељак са батеријом
4	Утичница за батерије на поклопац коморе
5	Пуњива батерија (није укључена)
Ознака Слич. Ја	Опис
1	Травњак
2	Зид / зид
3	База станица
4	Удаљеност станице од зида
5	Почетни одељак линије разграничавање области кошења
6	Дужина одељка
Ознака Слич. Ј	Опис
1а	Кабл за ограничавање почетка кошења
1б	Кабл који ограничава подручје кошења Крај
2	Кабл за напајање
3	База станица

\* Можда постоје разлике између графике и стварног производа

#### ПРИПРЕМА ЗА РАД

##### ИНСТАЛАЦИЈА БАТЕРИЈЕ

- Обрни робота за кошење тако да постоји приступ доњем деоу робота.
- Уместо прекидача Фиг . А4 и транспортне ручке Фиг. А9 је преграда за батерију покрива Смокву. Н2 фиксиран са 4 шрафа означена стрелицама Фиг. Н1.
- Затим одврните шрафове означене стрелицама.
- Пажљиво уклоните поклопац одељка Фиг. Н2 да не бисте поломиле или прекинули прекидач жице Слег. А4 (привршћен је на поклопац одељка батерије).
- Затим окрените поклопац, утичница за батерију са доње стране навлака је фиксна Смоква . Н4.
- Батерија из ЕНЕРГУ + серије се умеће у утичницу.
- Обрни поклопац са прикаченом батеријом и уметни у одељак Фигуре Н3 .
- Затегните шрафове обезбеђујући поклопац. Окрените робота доле, јединица је спремна.

##### РАДНО ОКРУЖЕЊЕ РОБОТА ЗА КОШЕЊЕ

Уверите се да су на локацији робота испуњени следећи услови:

- Висина траве не прелази 60 мм.
- **НАПОМЕНА :** Ако је трава виша од 60 мм, прво исеците травњак ручном косилицом.
- Нема камења, комада дрвета, жица, живих каблова или других страних објеката.
- Место кошења је ниво и равно, ослобођено јарака и ровова, а нагиб је мањи од 25% (14 °) Смоква. С1
- За инсталацију су потребне следеће алатке:
- Гумени чекић (за вожджу чиода у земљу приликом полагања кабла за забрану приласка)
- Хех кључ (за поправку станице за пуњење) је укључен у комплет
- Клешта (за пресецање кабла који огрураје радни простор)

##### 1. ИНСТАЛАЦИЈА БАЗНЕ СТАНИЦЕ

Одаберите одговарајућу локацију

Станицу за пуњење треба поставити на следећој локацији Слич. С3 :

- Релативно раван и нивони део травњака.
- Близу ивице травњака.
- Близу зидне утичнице.
- Поставите продужни кабл од 10 м, напајање на осенчено, хладно и суво место.

- Не сме бити препрека у кругу од најмање 2 м од станице за пуњење.
- Препоручује се да се станица за пуњење налази на сувом и заклоњеном месту.
- Напајање би требало да буде 30 цм изнад нивоа тла.

## 2. ПРИЛОГ СТАНИЦЕ ЗА ПУЊЕЊЕ

Обезбедите станицу за пуњење до темеља са 6 шrafoва за поправку (G1) (помоћу G6 хех кључа).

**НАПОМЕНА : НЕМОЈТЕ СТАЈАТИ ИЛИ ХОДАТИ ПО ПЛОЧИ СТАНИЦЕ ЗА ПУЊЕЊЕ.**

**НАПОМЕНА : НЕ ПРАВИТЕ НОВЕ РУПЕ НА ПЛОЧИ СТАНИЦЕ ЗА ПУЊЕЊЕ.** Станица мора бити забрављена на земљу користећи постојеће рупе.

## 3. ПОЛАГАЊЕ КАБЛА ЗА ЗАБРАНУ ПРИЛАСКА

Гранична жица се користи за разграничење радног простора и вoди робота назад до станице за пуњење.

**НАПОМЕНА : Ако** ваш комшија такође користи робота за кошење, држите најмање 1 м растојање између зауставних жица оба робота.

### ПЛАНИРАЊЕ РЕДА ОБУЗДАВАЊА

Пре полагања граничне линије, хођајте дуж назначене границе и уклоните све непотребне објекте, као што је каменчић.

**НАПОМЕНА : Дужина** кабла за забрану приласка не сме да пређе 200 метара.

**УПОЗОРЕЊЕ!** Робот не сме да прегази шљунак или сличне материјале који би могли да оштете сечива.

### ПОЛАГАЊЕ СУЗДРЖАНЕ КАБЛОВСКЕ СМОВКЕ. Ц

Следите доле наведена упутства да бисте положили кабл за забрану приласка око радног простора и препрека. Користите мерач који је укључен у комплет да бисте исправно положили кабл за сузбијање.

**ОПРЕЗ :** Кабл за забрану приласка је енергичан на веома ниском напону и безбедан је за људе и кућне љубимце.

**НАПОМЕНА :** Почните са &quot; и &quot; конектором на задњем седишту станице за пуњење смовке. В6 га повуците испод станице (и оставите џепарац од 10 цм) и положите кабл око травњака у смеру супротном од казаљке на сату, завршавајући на &quot;+&quot; конектору на задњем седишту станице за пуњење (оставите џепарац од 10 цм). Уверите се да кабл прави метални контакт на &apos;+&apos; и &apos;-&apos; конекторима Фиг. В6 не заборавите да одсечете било какав вишак жице за обуздавање.

- Оставите најмање 2 м празне између зауставне жице и станице за пуњење. Кабл у овом делу се користи за довести робота на базну станицу.
- Одржавајте размак од 30 цм између зауставне жице и ивице травњака **Смовке .С2; Слич .С3.**
- Причврстите зауставну жицу на земљу са иглама које су обезбеђене у комплету **смовка G5** . Зауставна жица треба да буде равна и благо таут. Пеге треба размакнути на сваких 1 м (ово се може мењати у зависности од облика травњака) **смовка .С4** . Немојте закопати кабл дубље од 2 цм да не бисте ослабили сигнал.
- Положите кабл тако да углови буду већи од 90 ° **смовке С5** . Поставите граничну жицу у нежне кривине на овим тачкама, што ће роботу знатно олакшати кретање по околини како би био покосио.
- Ако у травњаку има цветних постела, језера или дрвећа, окружите их петљама граничне **жице** Фигуре С4.
- Одржавајте мин. растојање од 30 цм између кабла за забрану приласка и ивица препрека.

**ПАЖЊА :** На путу до и од петље, кабл за забрану приласка не сме да пређе један преко другог **Слич. С4.**

• Оставите узак простор у радном делу косилице. Уверите се да је растојање између паралелних граничних жица веће од 1 м.

**НАПОМЕНА :** Уверите се да је базна станица унутар петље која означава простор за кошење. (споља -унутра / изнутра) **Смовка.В2**

## 4. ПОСТАВЉАЊЕ СТАНИЦА ЗА ПУЊЕЊЕ

Повежите напајање

1. Убаците прикључак за напајање у зидну утичницу од 110-240V.
2. проверите статус ЛЕД светала на смовки станице за пуњење . **В1** :
- Чврсто зелено светло: успостављена веза (робот се не пуни или у потпуности пуни)
- Испрекидно зелено светло: робот се пуни.
- Повремено црвено светло: најчешћа грешка је &quot;прекидање везе са ограничавајућим каблом&quot;.

- Искључивање светла: најчешћи квар је&quot;Но 100-240 В напајање&quot; или &quot;Нема везе са извором напајања&quot;.

## ОПЕРАЦИЈА / ПОСТАВКЕ

### Почетна Старт-уп робот за кошење

- Приликом покретања робота по први пут поставите јединицу на базну станицу тако да конектори за пуњење на **станици смовке. В3** не долазе у контакт са конекторима за пуњење на смовки робота за кошење . **A10.**
- Када се робот за кошење први пут покрене из апликације за телефон, мора се извршити ажурирање фирмвера. Метод извршења је описан испод у оквиру софтверске исправке.
- **НАПОМЕНА :** Током прве везе телефон и робот морају бити у домету Wi-Фи мреже.

### АЖУРИРАЊЕ ФИРМВЕРА ПРЕ КОРИШЋЕЊА РОБОТА.

**Исправка би требало да буде извршена на следећи начин.**

1. Поставите робота унутар петље али испред станице за пуњење.
2. Прецитите прекидач **Фиг. А4** на позицију 1.
3. Притисните и држите прекидач **Слич. D5**
4. Покрените апликацију, скенирајте **QR-код**
5. Повежите апликацију са роботом
6. Прочиците поставке софтвера притиском на икону у горњем десном делу екрана.
7. Изаберите опцију: Ажурирање фирмвера.
8. Затим следите упутства на екрану.

**Након инсталирања софтвера, уређај је спреман за рад**

### НОТА!

- На екрану се види да ли је робот у Wi-Фи или Блуеутоох опсегу
- Повезивање са мрежом је означено флашинг иконом за одговарајући тип везе. Када се повеже, икона престаје да трепери.
- Робот може да се упари само са једним телефоном.
- Ако други (исти робот за кошење) треба да буде повезан, први мора бити уклоњен из апликације. У iOS апликацији такође из Блуеутоох поставки.

### ПОДЕШАВАЊЕ ВИСИНЕ КОШЕЊА:

Подесите висину сечења на 60 мм пре првог кошења, а затим промените жељену висину када је цео травњак релативно раван.

- Окрените фигуру **A2 кваке** у смеру казаљке на сату да бисте повећали висину сечења.
- Окрените **фигуру A2 кваке** улево да бисте смањили висину сечења.
- Висина сечења се може подесити од 20 мм (МИН) до 60 мм (МАХ).

**НАПОМЕНА : Погонски** мотор косилице бубањ **Фиг. А7** се пребацује на апрох. 10 секунди након изласка из базе, започиње операцију.

### НАПАЈАЊЕ ИСКЉУЧЕНО/ИСКЉУЧЕНО

1. подесите **прекидач Слич. А4** на позицију &quot;O&quot; да искључи напајање.
2. подесите **прекидач Фиг. А4** на позицију &quot;И&quot; да бисте укључили напајање.

### АКТИВИРАЊЕ РОБОТА И ПРОГРАМИРАЊЕ РАДНОГ ВРЕМЕНА У МАУАЛ МОДУ

- 1 Притисните и држите дугме за напајање **Фиг. D5** да бисте покренули робота. Напомена : не тресите робота током старт-уп-а да бисте избегли грешку при старт-упу. Ако се робот не покрене исправно (сва светла су непрекидно упаљена), поново покрените робота.
2. унесите **лозинку** тако што ћете два пута **притиснути дугме D6** , затим **два пута дугме D7** и **дугме D8** (лозинка програмирана у фабрици).
- 3 . програмираши време рада (укључујући време кошења и време пуњења):

- Притисните дугме **смовке D6** да бисте подесили време рада. Једно светло значи 2 сата, максимално радно време је 8 сати и 4 светлосне смовке. **D4 су** осветљене. Притисните дугме смовка. **D8** да потврди и покрене робота.

**НАПОМЕНА : Када** се постави време рада, робот ће запамтити подешавања и почети да коси у програмирано време сваког дана. Време кошења ће бити у складу са унетим поставкама.

- Програмирано време рада робота од 2 сата до 8 сати је време кошења укључујући и време пуњења.



- Време рада и пуњења ће се разликовати у зависности од искоришћене батерије.

Ако желите да промените време рада, поново следите кораке 2-3.

### ПРОГРАМИРАЊЕ ВРЕМЕНА У АУТОМАТСКОМ РЕЖИМУ, РАСПОРЕД ОД 7 ДАНА, ДОСТУПНО ЈЕ ПУТЕМ ПОСТАВКИ У АПЛИКАЦИЈИ

- Након хитног заустављања, робот прво мора бити откључан следећи корак 2 изнад. Када се робот откључа, можемо га вратити у станицу притиском на дугмад: **СМОКВА. D7** затим потврдите **са СМОКВОМ. D8** да вратимо косилу на станицу за пуњење.

- Притиском на дугме СТОП за хитне случајеве брише се циклус дежурства ручног и аутоматског режима из апликације, ако је покренут на овај начин. Да би робот поново радио након хитног заустављања, вратите га на станицу за пуњење и поново подесите ручни распоред. За аутоматски распоред извршите исту радњу у плану апликације и потврдите њене поставке.

- **НАПОМЕНА :** Програмано време почетка у аутоматском распореду не би требало посматрати као веома прецизно. Јединица може да почне до неколико минута након постављеног времена.

- Активирањем ручног режима брише се распоред програмиран у апликацији и обрнуто.

- Единг у ручном режиму се обавља аутоматски на сваких неколико циклуса кошења. Састоји се од кошења траве поред кабла који дефинише радни простор. **ПАЖЊА :** Мора се водити рачуна да се кабл правилно причврсти како се не би изложио случајном сечењу.

- Робот за кошење ће се вратити на базну станицу када уређај открије почетак падавина.

- Ако робот наиђе на препреку док ради, одбиће се од ње и наставити да ради.

### СТАТУСНО СВЕТЛО ЗА ПУЊЕЊЕ У СТАНИЦИ ЗА ПУЊЕЊЕ:

Непрекидно зелено светло - батерија у потпуности напуњена.

Испрекидано зелено светло - пуњење.

### ИСПРЕД СТАНИЦЕ ЗА ПУЊЕЊЕ:

Непрекидно зелено светло - батерија &gt;= 20%

Повремено зелено светло - батерија <= 20%

**ПАЊЊУ !** Робот аутоматски престаје са радом и враћа се у станицу за пуњење ако ниво батерије падне испод 20%.

### СВЕТЛО ГРЕШКЕ:

Непрекидно зелено светло - систем треба ажурирати. Повезите се са апликацијом да бисте извршили ажурирање.

Повремено зелено светло - ажурирање система је у току.

Повремено црвено светло - порука о грешци 1 на 5, поново покрените робота.

Непрекидно црвено светло - порука о грешци 6 до 12, притисните тастер &quot;СТОП&quot; или &quot;ОК&quot;, да бисте се очистили.

### ОГРАНИЧИТЕ СВЕТЛО ИНДИКАТОРА КАБЛА:

Непрекидно зелено светло - сигнал исправан

Непрекидно црвено светло - без сигнала

Контролише **Слич. D4 :**

Испрекидано светло - робот блокиран.

Непрекидно светло - робот откључан.

Светло 1 осветљава зелено: 2 сата радног времена.

Светла 1 и 2 осветљавају зелено: 4 сата рада.

Светла 1, 2 и 3 осветљавају зелено: 6 сати радног времена.

Светла 1, 2, 3 и 4 осветљавају зелено: 8 сати радног времена.

### СОФТВЕР ЗА КОНТРОЛУ РОБОТА ЗА КОШЕЊЕ

ИОС преузимање:

<https://app.apple.com/id6449251720>

Андроид преузимање:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toya.robot>

Упутства за програм могу се преузети на следећој:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

### ХИТНО ГАШЕЊЕ РОБОТА

Притисните дугме &quot;СТОП&quot; и **Фиг. А1** да бисте зауставили робота, притисните и држите дугме за напајање да бисте искључили робота.

### ПОМЕРАЊЕ РОБОТА

Испод робота је фигура **А10** дизања дршке за лаку једноруку операцију.

### ОДРЖАВАЊЕ И СКЛАДИШТЕЊЕ

- Увек искључите робота пре чишћења и одржавања.
- Искључите напајање пре чишћења и одржавања станице за пуњење.
- Увек носите дебеле заштитне рукавице када мењате сечива и чистите доњи део робота.
- Редовно проверавајте затегнутост шrafoва и ораха. Оштећени делови морају бити поправљени или замењени из безбедносних разлога.
- Редовно проверавајте да ли сечива могу слободно да се ротирају.

**НАПОМЕНА :** Када окренете робота наопачке, ставите га на травњак или меку површину како не бисте оштетили или огребили поклопац.

### ИИЉЖЕЊЕ

**УПОЗОРЕЊЕ !** Пре него што почнете са чишћењем, искључите напајање помоћу прекидача **Фиг . А4.**

- Оперите предњи део робота чистачем ниског притиска и меком четком или крпом.
- Користите тврду четку за уклањање исечака траве и крхотина са сечива, точкова и других делова на доњем дела робота.
- Редовно проверавајте да ли на точковима има исечака из блата или траве и очистите их четкицом.

**НАПОМЕНА :** Редовно уклањајте биљне остатке са доње стране робота како бисте избегли смањење продуктивности.

### ЗАМЕНА СЕЧИВА

**УПОЗОРЕЊЕ!** Прво искључите главни прекидач за напајање и ставите заштитне рукавице.

**УПОЗОРЕЊЕ!** Користите само назначена оригинална сечива која је одобрио произвођач.

- Сва три сечива и њихови шrafoви морају бити замењени у једној операцији **фигуре А6**.
- Шrafoве треба одвртити и затегнути шrafoцигером.
- Проверите да ли нова сечива могу слободно да се ротирају.

### РЕШАВАЊЕ ПРОБЛЕМА

Следећа табела пружа смернице које помажу у дијагностиковању проблема.

Ако је могуће, сами поправите уређај. Ако не можете да решите проблем, обратите се овлашћеном дилеру или услужном центру.

### УПОЗОРЕЊЕ! Заштитне мере морају бити предузете.

Проблем	Могући узроци	Решења
Црвено светло бљесне на станици за пуњење	Прекид приласка каблу	Проналажење неисправног дела кабла и поправити
Робот има потешкоћа да пристане на станицу за пуњење	Станица за пуњење није исправно инсталирана Кабл за забрану приласка није исправно постављен	Погледајте одељак &quot;Припрема за посао&quot;.
Нема сигнала са кабла за забрану приласка	Нема напајања	Провера извора напајања
	Кабл ограничења је био повезан у риверц	Замениите конекторе &quot;+&quot; и &quot;-&quot;.
	Кабл ограничења није повезан са станицом за пуњење	Проверите да ли је кабл за забрану приласка исправан повезан са станицом за пуњење
	Прекид приласка каблу	Провери до краја, да кабл није пресечен
	Ограничење жице се укршта на путу до и од петље	Проверите да ли је кабл за забрану приласка исправно инсталиран

Робот иде преко границе	Кабл ограничења је био повезан у рикверц	Замените конекторе &quot;+&quot; и &quot;-&quot;;
Робот вибира или прави необичне звуке	Оштећено или недостаје сечиво Диск са сечивом је на слободи Замени сечиво	Провера и поправка шrafoва за поправку сечива

Код грешке	Опис	Решење
E01 Смоква. F1	Грешка при покретању - жиро сензор	Поставите робота на равну површину и поново покрените.
E02 Смоква. F2	Сензор подизања или квар сензора судара	Подесите траку за судар и торзиони точак на предњој страни косилнице, проверите да нису закључани; поставите робота на равну површину и поново покрените.
E03 Смоква. F3	Грешка у покретању мотора	Поставите робота на равну површину и поново покрените. Ако проблем потраје, обратите се сервису после продаје.
E04 Смоква. F4	Грешка у вези са напајањем	
E05 Смоква. F5	Неисправно резање брзине мотора	
E06 Смоква. F6	Упозорење о нагибу	Поставите робота на равну површину. Кликните на дугме &quot;СТОП&quot; или &quot;реду&quot;; да бисте очистили аларм.
E07 Смоква. F7	Упозорење о подизању	Поставите робота на равну површину. Кликните на дугме &quot;СТОП&quot; или &quot;реду&quot;; да бисте очистили аларм.
E08 Смоква. F8	Грешка АДЦ канала	Поставите робота на равну површину и поново покрените. Ако проблем потраје, обратите се сервису после продаје.
E09 Смоква. F9	Нетачан сигнал	Погледајте горе у табели: проблем - нема сигнала са зауставне жице. Проверите све тачке један по један, а затим поставите робота на равну површину. Кликните на дугме &quot;СТОП&quot; или &quot;реду&quot;; да бисте очистили аларм. Поново покрените робота. Ако проблем потраје, обратите се после сервиса продаје.
E10 Смоква. F10	Цем од робота	Поставите робота на равну површину. Кликните на дугме &quot;СТОП&quot; или &quot;реду&quot;; да бисте очистили аларм. Поново покрените робота. Ако проблем потраје, обратите се сервису после продаје.
E11 Смоква. F11	Неисправна брзина левог мотора	Поново покрените робота.
E12 Смоква. F12	Неисправна брзина Десно машина за ходање	Ако проблем потраје, обратите се сервису после продаје.

Параметар	Вредност
Напон снабдевања	18 В ДЦ
Max . оцењена снага мотора за сечење:	50 W
Max . оцена снаге самоходног мотора:	20 W
ИП степен заштите за станицу за пуњење	IPX4
ИП степен заштите за робота	IPX5
ИП степен заштите адаптера за пуњење	ИП 65
Час заштите за робота	ИИИ
Час заштите за станицу за пуњење	ИИ
Ширина сечења	180 мм
Подешавање висине сечења у опсегу	20 мм - 60 мм
Брзина	3100 rpm
Масовно	10 ,2 кг
Година производње	2023

#### ПОДАЦИ О БУЦИ И ВИБРАЦИЈАМА

Ниво притиска звука	LpA = 56dB(A) K = 3dB(A)
Измерен ниво напајања звука	LwA = 67dB(A) K = 3dB(A)

#### Информације о буци и вибрацијама

Ниво емисије буке мотору описују: емитују се ниво звучног притиска LpA и ниво звучне снаге LWA (где К означава мерну неизвесност). Вибрације које емитује опрема описане су вредношћу убрзања вибрација ах (где је К мерна неизвесност).

Ниво емисије звучног притиска LpA , ниво звучне снаге LWA и вредност убрзања вибрације ах наведени у овом приручнику измерени су у складу са ЕН 62841-1:2015 + А11. Наведени вибрациони ниво ах може да се користи за упоређивање опреме и прелиминарну процену изложености вибрацијама.

Цитирани ниво вибрације је само представник основне употребе јединице. Ако се јединица користи за друге апликације или друге радне алатке, ниво вибрације може да се промени. На виши ниво вибрације ће утицати недовољно или превисе неретко одржавање јединице. Горе наведени разлози могу резултирати повећаном изложеношћу вибрацијама током целог радног периода.

**Да би се прецизно проценила изложеност вибрацијама, неопходно је узети у обзир периоде када је уређај искључен или када је искључен, али се не користи за рад. Када се тачно процене сви фактори, укупна изложеност вибрацијама може бити знатно мања.**

У циљу заштите корисника од ефеката вибрација, треба спровести додатне мере безбедности, као што су циклично одржавање машине и радни алати, обезбеђивање адекватне температуре руке и одговарајућа радна организација.

#### ПОДАЦИ О БУЦИ И ВИБРАЦИЈАМА

##### ЗАШТИТА ЖИВОТНЕ СРЕДИНЕ



Производи на електрични погон не би требало да се одлажу кућним отпадом, већ их треба однети у одговарајуће објекте за одлагање. Обратите се правду производа или локалном ауторитету за информације о расходу. Отпадна електрична и електронска опрема садржи еколошки инертне супстанце. Опрема која се не рециклира представља потенцијални ризик по животну средину и људско здравље.

&quot;Група Топех Спџка з организација одповиедналношћиа&quot;; Спџка команднтвоа са својом регистрованом канцеларијом у Варшави, ул. Пограницана 2/4 (у даљем тексту: &quot;Група Топех&quot;) обавештава да су сва ауторска права на садржај овог приручника (у даљем тексту: &quot;Приручник&quot;), укључујући, између осталог, њен текст, фотографије, дијаграми, цртежи, као и његов састав, припадају искључиво Групи Топех и подлежу правној заштити на основу Акта од 4. фебруара 1994. године о ауторским и сродним правима (Журнал оф Лавс 2006 Но. 90 Пол. 631, као изменен). Копирање, обрада, издаваштво, измена у комерцијалне сврхе целог Приручника и његових појединачних елемената, без сагласности Групе Топех изражене у писаној форми, строго је забрањено и може резултирати грађанском и кривичном одговорношћу.

GR

ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ ΜΕΤΑΦΡΑΣΗΣ (ΧΡΗΣΤΗ)

ΡΟΜΠΟΤ ΚΟΠΗΣ 04-621

ΠΡΟΣΟΧΗ: ΠΡΙΝ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΣΕΤΕ ΤΑ ΗΛΕΚΤΡΙΚΑ ΕΡΓΑΛΕΙΑ, ΔΙΑΒΑΣΤΕ ΠΡΟΣΕΚΤΙΚΑ ΤΙΣ ΠΑΡΟΥΣΕΣ ΟΔΗΓΙΕΣ ΚΑΙ ΦΥΛΑΞΤΕ ΤΙΣ ΓΙΑ ΜΕΛΛΟΝΤΙΚΗ ΑΝΑΦΟΡΑ.

ΕΙΔΙΚΟΙ ΚΑΝΟΝΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ

ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ ΓΙΑ ΤΑ ΡΟΜΠΟΤ ΚΟΠΗΣ

#### САДРЖАЈ КОМПЛЕТА:

- Робот за кошење 1pc.
- Пристаниште и станица за пуњење 1pc.
- Напајање и продужни кабл 1pc.
- Кабл за разграничење рада oblast100m
- Пинови за поправку каблова 100kom.
- Игле за поправку базне станице 6pcs.
- Сечива за сечење 3pcs.
- Кабловске линије спајања 2pc.
- Хексагонални расцип 1pc.

#### ТЕХНИЧКИ ПОДАЦИ

Робот за кошење 04-621

### ΣΥΣΤΑΣΕΙΣ

Διαβάστε προσεκτικά τις οδηγίες. Εξοικειωθείτε με τα συστήματα ελέγχου και τη σωστή λειτουργία της μονάδας.

Μην επιτρέψετε τη χρήση της συσκευής από παιδιά ή άτομα που δεν έχουν διαβάσει τις οδηγίες χρήσης. Οι εθνικοί κανονισμοί ενδέχεται να υποδεικνύουν μια ελάχιστη ηλικία για τον χειριστή.

Μην χρησιμοποιείτε το ρομπότ όταν υπάρχουν άλλα άτομα γύρω σας, ειδικά παιδιά ή ζώα.

Λάβετε υπόψη ότι ο χειριστής ή ο χρήστης είναι υπεύθυνος για ατυχήματα ή κινδύνους για άλλους ανθρώπους ή το περιβάλλον.

### ΠΡΟΕΙΟΜΑΣΙΑ

- Πριν από το κούρεμα, ελέγξτε κάθε φορά ότι όλα τα μέρη του ρομπότ λειτουργούν σωστά.
- Για καλύτερα αποτελέσματα, συνιστάται να κουρεύετε σε καιρό χωρίς βροχή. Όταν κουρεύετε υπό βροχή, το γρασίδι μπορεί να κολλήσει στο ρομπότ, το οποίο μπορεί να γλιστρήσει ως αποτέλεσμα.
- ΜΗΝ κουρεύετε σε κακές καιρικές συνθήκες, π.χ. κατά τη διάρκεια έντονης βροχής, καταιγίδας ή χιονόπτωσης.
- Ελέγχετε περιοδικά τη θερμομετρική περιοχή και απομακρύνετε τυχόν πέτρες, συντρίμια, καλώδια, οστά και άλλα εμπόδια. Η περιορισμένη εγύγηση δεν καλύπτει ζημιές που προκαλούνται από αντικείμενα που παραμένουν στο γκαζόν.
- Για να αποφύγετε ζημιές, μην κουρεύετε σε απόσταση 1 m από τις κεφαλές ψεκασμού.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Το ρομπότ και οι ψεκαστήρες ΔΕΝ πρέπει να ενεργοποιούνται ταυτόχρονα.

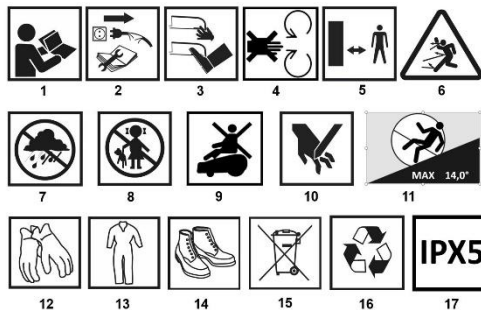
Το ρομπότ θα πρέπει να προγραμματιστεί να λειτουργεί σε διαφορετικό χρόνο από τους ψεκαστήρες.

**ΠΟΤΕ ΜΗΝ** επιτρέψετε στα παιδιά να αγγίζουν το τροφοδοτικό, το σταθμό φόρτισης και ιδιαίτερα τις επαφές, τις λεπίδες, τη θήκη της μπαταρίας ή οποιαδήποτε μέρη όπου υπάρχουν κενά, όπως οι τροχοί.

### ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΣΗ

- Προσοχή στις περιστρεφόμενες λεπίδες! ΜΗΝ βάζετε τα χέρια ή τα πόδια σας κάτω από τις περιστρεφόμενες λεπίδες.
- Προξέψτε τα αντικείμενα που βρίσκονται διάσπαρτα στο γκαζόν κατά το κούρεμα! Όταν το ρομπότ είναι ενεργοποιημένο, να κρατάτε απόσταση ασφαλείας.
- Μην αφήνετε τη συσκευή χωρίς επίβλεψη εάν είναι γνωστό ότι βρίσκονται κοντά της ζώα, παιδιά ή άτομα του κοινού.
- Διατηρήστε μια ασφαλή θέση. Διατηρήστε ισορροπία και σταθερή θέση σε κλίσεις. Κατά τον χειρισμό του ρομπότ ή των περιφερειακών συσκευών του, μπορείτε να περπατάτε, αλλά δεν πρέπει να τρέχετε.
- Εξοικειωθείτε με τις οδηγίες σχετικά με το πότε, πού και πώς να ελέγχετε το ρομπότ και τα περιφερειακά του, τα καλώδια και τα καλώδια πρόεκτασης για ζημιές ή φθορές και να επισκευάζετε το ρομπότ, δεν επιτρέπεται η αυτοπροϊοποίηση, η επισκευή - με κίνδυνο να ακρωθεί η εγύγηση.
- Μην συνδέετε ή αγγίζετε ένα καταστραμμένο καλώδιο τροφοδοσίας μέχρι να αποσυνδεθεί από την παροχή ρεύματος, λόγω του κινδύνου επαφής με ηλεκτροφόρα εξαρτήματα.
- Συνδέετε το ρομπότ ή/και τον περιφερειακό εξοπλισμό μόνο σε κυκλώματα ρεύματος που προστατεύονται από διακόπτη ρεύματος υπολειπόμενου ρεύματος με ρεύμα ενεργοποίησης το πολύ 30 mA.
- Εάν το ρομπότ κάνει έναν μη φυσιολογικό ήχο ή παρατηρηθεί μια μη φυσιολογική δόνηση ή σημείνει συναγερμό, πατήστε αμέσως το κουμπί STOP.
- **ΜΗΝ** αγγίζετε επικίνδυνα κινούμενα μέρη πριν απενεργοποιήσετε το ρομπότ.
- **ΜΗΝ** αγγίζετε τα επικίνδυνα μέρη μέχρι να σταματήσουν εντελώς.
- Φοράτε πάντα ανθεκτικά υποδήματα και μακριά παντελόνια όταν χειρίζεστε το ρομπότ.
- Διακόψτε το ρεύμα: Πριν κλειδώσετε το ρομπότ.
- Πριν από τη δοκιμή, τον καθαρισμό ή τη συντήρηση.

### ΕΙΚΟΝΟΓΡΑΜΜΑΤΑ ΚΑΙ ΠΡΟΒΑΙΟΔΟΤΗΣΕΙΣ



1. Διαβάστε τις οδηγίες λειτουργίας, τηρήστε τις προειδοποιήσεις και τους όρους ασφαλείας που περιέχονται σε αυτές!
2. Αποσυνδέστε από την παροχή ρεύματος πριν από τον καθαρισμό ή τη συντήρηση
3. Μην βάζετε τα χέρια ή τα πόδια σας κάτω από το προστατευτικό του μηχανισμού κοπή.
4. Περιστρεφόμενα μέρη πιθανότητα τραυματισμού
5. Κρατήστε απόσταση ασφαλείας από το ρομπότ κοπή
6. Προσοχή στην πιθανότητα τραυματισμού από πεταμένα αντικείμενα
7. Protect από τη βροχή
8. Keep μακριά από παιδιά
9. Μην ανεβαίνετε στο ρομπότ
10. Πιθανή απώλεια δακτύλων, προσοχή
11. Μέγιστη κλίση εδάφους 14°/25%
12. Protect τα χέρια με γάντια εργασίας
13. Πρέπει να φοριέται προστατευτικός ρουχισμός
14. Φοράτε προστατευτικά υποδήματα
15. Μην απορρίπτετε μαζί με τα οικιακά απορρίμματα
16. Επιλεκτική συλλογή αποβλήτων
17. Βαθμός προστασίας

**ΠΡΟΣΟΧΗ:** Αυτή η συσκευή μπορεί να χρησιμοποιηθεί από παιδιά άνω των 8 ετών και από άτομα με περιορισμένες σωματικές και πνευματικές ικανότητες και ανεπαρκείς γνώσεις ή εμπειρία, εφόσον επιβλέπονται ή έχουν λάβει κατάλληλες οδηγίες για την ασφαλή χρήση της συσκευής, ώστε να γνωρίζουν τους κινδύνους που ενέχει. Αυτή η συσκευή δεν πρέπει να παίζεται από παιδιά. Τα παιδιά δεν πρέπει να καθαρίζουν ή να εκτελούν εργασίες συντήρησης της συσκευής χωρίς επίβλεψη.

### ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΤΩΝ ΓΡΑΦΙΚΩΝ ΣΤΟΙΧΕΙΩΝ

Η αρίθμηση που ακολουθεί αναφέρεται στα στοιχεία της συσκευής που εμφανίζονται στις σελίδες γραφικών του παρόντος εγχειριδίου.

Όνομασία Σχ. Α	Περιγραφή
1	Διακοπή έκτακτης ανάγκης
2	Ρυθμιστής ύψους κοπή
3	Πίνακας ελέγχου χλοοκοπτικού
4	Διακόπτης χλοοκοπτικού
5	Τροχοί κίνησης
6	Λεπίδες κοπή
7	Τύμπανο μηχανισμού κοπή
8	Περιστρεφόμενοι τροχοί
9	Λαβή μεταφοράς
10	Συνδέσεις φόρτισης
11	Κάλυμμα διαμερίσματος μπαταρίας
Όνομασία Σχήμα Β	Περιγραφή
1	Πίνακας ελέγχου σταθμού σύνδεσης
2	Οπές για τη στερέωση του σταθμού σύνδεσης
3	Συνδέσεις φόρτισης
4	Σταθμός σύνδεσης
5	Κάλυμμα σταθμού σύνδεσης
6	Σύνδεσμοι για το καλώδιο τροφοδοσίας για τη σήμανση της περιοχής εργασίας
7	Οπές καλωδίων για τη σήμανση του χώρου εργασίας και της παροχής ρεύματος
8	Υποδοχή ρεύματος σταθμού σύνδεσης
9	Σήμανση για σωστή δρομολόγηση καλωδίων

Όνομασία Σχ.	Περιγραφή
1	Ενδεικτική λυχνία κατάστασης φόρτισης
2	Ένδειξη σφάλματος σήματος
3	Ένδειξη καλωδίου περιορισμού
4	Ώρες λειτουργίας / μήνυμα σφάλματος, λυχνίες 1-4
5	Κουμπί λειτουργίας
6	Διακόπτης
7	Κουμπί πρόσδεσης
8	Επιβεβαίωση"
Όνομασία Σχ. Η	Περιγραφή
1	Βίδες
2	Κάλυμμα διαμερίσματος μπαταρίας με λαβή μεταφοράς
3	Θήκη μπαταριών
4	Υποδοχή μπαταρίας στο κάλυμμα θαλάμου
5	Επαναφορτιζόμενη μπαταρία (δεν περιλαμβάνεται)
Όνομασία Σχήμα Ι	Περιγραφή
1	Γκαζόν
2	Τοίχος / τοίχος
3	Σταθμός σύνδεσης
4	Απόσταση του σταθμού από τον τοίχο
5	Αρχικό τμήμα της γραμμής που οριοθετεί την περιοχή κοπής
6	Μήκος του τμήματος
Όνομασία Σχ.	Περιγραφή
1a	Καλώδιο για τον περιορισμό της περιοχής κοπής
1b	Καλώδιο που περιορίζει την περιοχή κοπής Τέλος
2	Καλώδιο τροφοδοσίας
3	Σταθμός σύνδεσης

\* Ενδέχεται να υπάρχουν διαφορές μεταξύ του γραφικού και του πραγματικού προϊόντος

## ΠΡΟΕΤΟΙΜΑΣΙΑ ΓΙΑ ΕΡΓΑΣΙΑ

### ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΜΠΑΤΑΡΙΑΣ

- Αναποδογυρίστε το ρομπότ κοπής έτσι ώστε να υπάρχει πρόσβαση στην κάτω πλευρά του ρομπότ.
- Στη θέση του διακόπτη **Εικ. Α4** και της λαβής μεταφοράς **Εικ. Α9** βρισκείται το κάλυμμα της θήκης μπαταριών **Εικ. Η2** που στερεώνεται με τις 4 βίδες που σημειώνονται με βέλη **Εικ. Η1**.
- Στη συνέχεια βρισκόμαστε τις βίδες που επισημαίνονται με τα βέλη.
- Αφαιρέστε προσεκτικά το κάλυμμα του διαμερίσματος **Εικ. Η2**, ώστε να μην σπάσετε ή αποσυνδέσετε τα καλώδια του διακόπτη **Εικ. Α4** (είναι προσαρτημένα στο κάλυμμα του διαμερίσματος μπαταριών).
- Στη συνέχεια αναποδογυρίστε το κάλυμμα, η υποδοχή της μπαταρίας στην κάτω πλευρά του καλύμματος είναι στερεωμένη **Εικ. Η4**.
- Μια μπαταρία της σειράς **ENERGY+** τοποθετείται στην υποδοχή.
- Αναποδογυρίστε το κάλυμμα με τη συνδεδεμένη μπαταρία και τοποθετήστε το στη **θήκη Εικόνα Η3**.
- Σφίξτε τις βίδες στερέωσης του καλύμματος. Αναποδογυρίστε το ρομπότ με το κάτω μέρος προς τα κάτω, η μονάδα είναι έτοιμη.

### ΠΕΡΙΒΑΛΛΟΝ ΕΡΓΑΣΙΑΣ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΚΟΠΗΣ

Βεβαιωθείτε ότι πληρούνται οι ακόλουθες προϋποθέσεις στην τοποθεσία του ρομπότ:

- Το ύψος του χόρτου δεν υπερβαίνει τα 60 mm.
- ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Εάν το γρασίδι είναι ψηλότερο από 60 mm, κόψτε πρώτα το γρασίδι με χλοοκοπτικό χειρός.
- Δεν υπάρχουν πέτρες, κομμάτια ξύλου, καλώδια, ηλεκτροφόρα καλώδια ή άλλα ξένα αντικείμενα.
- Η περιοχή κοπής είναι επίπεδη και επίπεδη, χωρίς τάφρους και ορύγματα, και η κλίση είναι μικρότερη από 25% (14°) **Εικ. Γ1**
- Για την εγκατάσταση απαιτούνται τα ακόλουθα εργαλεία:
- Σφυρί από καουτσούκ (για την έμπτυξη των πείρων στο έδαφος κατά την τοποθέτηση του καλωδίου συγκράτησης)
- Το εξάγωνο κλειδί (για τη στερέωση του σταθμού φόρτισης) περιλαμβάνεται στο σετ
- Πένα (για την κοπή του καλωδίου που οριοθετεί την περιοχή εργασίας)

### 1. BASE ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΣΤΑΘΜΟΥ ΒΑΣΗΣ

Επιλέξτε μια κατάλληλη τοποθεσία

- Ο σταθμός φόρτισης πρέπει να τοποθετηθεί στην ακόλουθη θέση **Εικ. C3**:
- Ένα σχετικά επίπεδο και επίπεδο τμήμα του χλοοτάπητα.
- Κοντά στην άκρη του γρασίδι.
- Κοντά σε πρίζα.
- Τοποθετήστε το καλώδιο επέκτασης 10 m, το τροφοδοτικό σε σκιερό, δροσερό και ξηρό μέρος.
- Δεν πρέπει να υπάρχουν εμπόδια σε απόσταση τουλάχιστον 2 μέτρων από το σταθμό φόρτισης.
- Συνιστάται ο σταθμός φόρτισης να βρίσκεται σε στεγνό και προστατευμένο μέρος.
- Η παροχή ρεύματος πρέπει να βρίσκεται 30 cm πάνω από το επίπεδο του εδάφους.

### 2. CHARGING STATION ATTACHMENT

Στερεώστε το σταθμό φόρτισης στο έδαφος με 6 βίδες στερέωσης (**G1**) (χρησιμοποιώντας ένα εξάγωνο κλειδί **G6**).

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ: ΜΗΝ** στέκεστε ή περπατάτε πάνω στην πλάκα του σταθμού φόρτισης.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ: ΜΗΝ** κάνετε νέες οπές στην πλάκα του σταθμού φόρτισης. Ο σταθμός πρέπει να βιδωθεί στο έδαφος χρησιμοποιώντας τις υπάρχουσες οπές.

### 3. ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΤΟΥ ΚΑΛΩΔΙΟΥ ΣΥΓΚΡΑΤΗΣΗΣ

Το καλώδιο οριοθέτησης χρησιμοποιείται για την οριοθέτηση της περιοχής εργασίας και την καθοδήγηση του ρομπότ πίσω στο σταθμό φόρτισης.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Εάν ο γείωνας σας χρησιμοποιεί επίσης ένα ρομπότ κοπής, κρατήστε απόσταση τουλάχιστον 1 m μεταξύ των καλωδίων διακοπής και των δύο ρομπότ.

### ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΣ ΤΗΣ ΓΡΑΜΜΗΣ ΠΕΡΙΟΡΙΣΜΟΥ

Πριν από την τοποθέτηση της οριογραμμής, περπατήστε κατά μήκος του καθορισμένου ορίου και απομακρύνετε τυχόν περιττά αντικείμενα, όπως πέτρες.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Το μήκος του καλωδίου συγκράτησης δεν πρέπει να υπερβαίνει τα 200 μέτρα.

**ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ!** Το ρομπότ δεν πρέπει να περνάει πάνω από χαλκίκα ή παρόμοια υλικά που θα μπορούσαν να προκαλέσουν ζημιά στις λεπίδες.

### ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΤΟΥ ΚΑΛΩΔΙΟΥ ΣΥΓΚΡΑΤΗΣΗΣ ΕΙΚ. Γ

Ακολουθήστε τις παρακάτω οδηγίες για να τοποθετήσετε το καλώδιο συγκράτησης γύρω από την περιοχή εργασίας και τα εμπόδια. Χρησιμοποιήστε το μετρητή που περιλαμβάνεται στο κιτ για τη σωστή τοποθέτηση του καλωδίου συγκράτησης.

**ΠΡΟΣΟΧΗ:** Το καλώδιο συγκράτησης τροφοδοτείται με πολύ χαμηλή τάση και είναι ασφαλές για ανθρώπους και κατοικίδια ζώα.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Ξεκινήστε με το βύσμα "+" στο πίσω μέρος του σταθμού φόρτισης **Εικ. Β6** τραβήξτε το κάτω από το σταθμό (και αφήστε ένα περιθώριο 10 cm) και τοποθετήστε το καλώδιο γύρω από το γκαζόν με αριστερόστροφη φορά, καταλήγοντας στο βύσμα "+" στο πίσω μέρος του σταθμού φόρτισης (αφήστε ένα περιθώριο 10 cm). Βεβαιωθείτε ότι το καλώδιο έρχεται σε μεταλλική επαφή στους συνδέσμους "+" και "-" **Εικ. Β6** θυμηθείτε να κόψετε τυχόν πλεονάζον καλώδιο συγκράτησης.

- Αφήστε τουλάχιστον 2 μέτρα κενό μεταξύ του καλωδίου διακοπής και του σταθμού φόρτισης. Το καλώδιο σε αυτό το τμήμα χρησιμοποιείται για τη μεταφορά του ρομπότ στο σταθμό σύνδεσης.
- Διατηρήστε ένα διάκενο 30 cm μεταξύ του σύρματος διακοπής και της άκρης του γκαζόν **Εικ. C2 - Εικ. C3**.
- Στερεώστε το καλώδιο διακοπής στη γείωση με τους πείρους που παρέχονται στο κιτ **Εικ. C5**. Το καλώδιο διακοπής πρέπει να είναι ίσιο και ελαφρώς τεντωμένο. Οι πάσσαλοι πρέπει να τοποθετούνται ανά 1 m (αυτό μπορεί να αλλάξει ανάλογα με το σχήμα του χλοοτάπητα) **Εικ. C4**. Μην θάβετε το καλώδιο βαθύτερα από 2 cm για να μην αποδυναμωθεί το σήμα.
- Τοποθετήστε το καλώδιο έτσι ώστε οι γωνίες να είναι μεγαλύτερες από 90° **Εικ. C5**. Τοποθετήστε το καλώδιο οριοθέτησης σε ήπιες καμπύλες σε αυτά τα σημεία, γεγονός που θα διευκολύνει πολύ την κίνηση του ρομπότ στην περιοχή που πρόκειται να κουρευτεί.
- Εάν υπάρχουν παρτέρια, λίμνες ή δέντρα στο γκαζόν, περιβάλλετε τα με βρόχους από σύρμα οριοθέτησης **Σχήμα C4**.
- Διατηρήστε ένα ελάχιστο. 30 cm απόσταση μεταξύ του καλωδίου συγκράτησης και των άκρων των εμπόδιων.

**ΠΡΟΣΟΧΗ: Κατά τη διαδρομή προς και από το βρόχο, τα καλώδια συγκράτησης δεν πρέπει να διασταυρώνονται μεταξύ τους **Εικ. C4**.**

Αφήστε ένα στενό χώρο στην περιοχή εργασίας του χλοοκοπτικού. Βεβαιωθείτε ότι η απόσταση μεταξύ των παράλληλων κινούμενων οριακών καλωδίων είναι μεγαλύτερη από 1 m.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Βεβαιωθείτε ότι ο σταθμός σύνδεσης βρίσκεται μέσα στο βρόχο που σηματοδοτεί την περιοχή κοπής. (έξω-έξω / μέσα-έξω) **Εικ. Β2**

#### 4. ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΣΤΑΘΜΩΝ ΦΟΡΤΙΣΗΣ

Συνδέστε την παροχή ρεύματος

1. Τοποθετήστε το βύσμα τροφοδοσίας σε πρίζα 110-240V.
2. Ελέγξτε την κατάσταση των λυχνιών LED στο σταθμό φόρτισης **εικ. Β1**:
  - Πράσινη φωτεινή ένδειξη: η σύνδεση έχει δημιουργηθεί (το ρομπότ δεν φορτίζει ή είναι πλήρως φορτισμένο)
  - Διακοπτόμενη πράσινη λυχνία: το ρομπότ φορτίζει.
  - Διαλείπουσα κόκκινη λυχνία: το πιο συνηθισμένο σφάλμα είναι η "αποσύνδεση του καλωδίου περιορισμού".
  - Έσβησε η λυχνία: Η πιο συνηθισμένη βλάβη είναι "Δεν υπάρχει τροφοδοσία ρεύματος 100-240 V" ή "Δεν υπάρχει σύνδεση με πηγή ρεύματος".

#### ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ / ΡΥΘΜΙΣΕΙΣ

##### Αρχική εκκίνηση του ρομπότ κοπής

- Όταν εκκινείτε το ρομπότ για πρώτη φορά, τοποθετήστε τη μονάδα στο σταθμό σύνδεσης έτσι ώστε οι υποδοχές φόρτισης στο σταθμό να **σχηματίζουν σχήμα Β3** να μην ερχονται σε επαφή με τους συνδέσμους φόρτισης στο ρομπότ κοπής **εικ. Α10**.
- Όταν το ρομπότ κοπής εκκινείται για πρώτη φορά από την εφαρμογή του τηλεφώνου, πρέπει να πραγματοποιηθεί ενημέρωση υλικολογισμικού. Η μέθοδος εκτέλεσης περιγράφεται παρακάτω στην ενότητα ενημέρωση λογισμικού.

- **ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Κατά την πρώτη σύνδεση, το τηλέφωνο και το ρομπότ πρέπει να βρίσκονται εντός εμβέλειας του δικτύου Wi-Fi.

#### ΕΝΗΜΕΡΩΣΗ ΥΛΙΚΟΛΟΓΙΣΜΙΚΟΥ ΠΡΙΝ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΣΕΤΕ ΤΟ ΡΟΜΠΟΤ.

Η ενημέρωση θα πρέπει να εκτελεστεί ως εξής.

1. Τοποθετήστε το ρομπότ εντός του βρόχου αλλά εκτός του σταθμού φόρτισης.
  2. Βάλτε το διακόπτη **Εικ. Α4** στη θέση 1.
  3. Πιέστε και κρατήστε πατημένο το διακόπτη **Εικ. D5**
  4. Ξεκινήστε την εφαρμογή, σαρώστε τον **κωδικό QR**
  5. Συνδέστε την εφαρμογή στο ρομπότ
  6. Αναπτύξτε τις ρυθμίσεις του λογισμικού πατώντας το εικονίδιο στο επάνω δεξί μέρος της οθόνης.
  7. Επιλέξτε την επιλογή: Ενημέρωση υλικολογισμικού.
  8. Στη συνέχεια ακολουθήστε τις οδηγίες που εμφανίζονται στην οθόνη.
- Μετά την εγκατάσταση του λογισμικού, η συσκευή είναι έτοιμη για λειτουργία.**

#### ΣΗΜΕΙΩΣΗ!

- Η οθόνη δείχνει να το ρομπότ βρίσκεται σε εμβέλεια Wi-Fi ή Bluetooth.
- Η σύνδεση στο δίκτυο υποδεικνύεται από ένα εικονίδιο που αναβοσβήνει για τον αντίστοιχο τύπο σύνδεσης. Μόλις συνδεθεί, το εικονίδιο σταματά να αναβοσβήνει.
- Το ρομπότ μπορεί να συνδεθεί μόνο με ένα τηλέφωνο.
- Εάν χρειαστεί να συνδεθεί άλλο ένα (ίδιο ρομπότ κοπής), το πρώτο πρέπει να αφαιρεθεί από την εφαρμογή. Στην εφαρμογή iOS επίσης από τις ρυθμίσεις Bluetooth.

#### ΡΥΘΜΙΣΗ Ύψους ΚΟΥΡΕΜΑΤΟΣ:

Ρυθμίστε το ύψος κοπής στα 60 mm πριν από το πρώτο κούρεμα και, στη συνέχεια, αλλάξτε στο επιθυμητό ύψος όταν ολοκληρωθεί το γκαζόν είναι σχετικά επίπεδο.

- Γυρίστε το κουμπί **σχήματος Α2** δεξιόστροφα για να αυξήσετε το ύψος κοπής.
- Γυρίστε το κουμπί **σχήματος Α2** προς τα αριστερά για να μειώσετε το ύψος κοπής.
- Το ύψος κοπής μπορεί να ρυθμιστεί από 20 mm (MIN) έως 60 mm (MAX).

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Ο κινήτρας κίνησης του τυμπάνου του χλοοκοπτικού **Εικ. Α7** ενεργοποιείται περίπου 10 δευτερόλεπτα μετά την έξοδο από τη βάση, ξεκινώντας τη λειτουργία.

#### ΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΣΗ/ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΣΗ

1. Όστεο το διακόπτη **Εικ. Α4** στη θέση "0" για να απενεργοποιήσετε την παροχή ρεύματος.
2. Όστεο το διακόπτη **Εικ. Α4** στη θέση "I" για να ενεργοποιήσετε την τροφοδοσία.

#### ΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΣΗ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΚΑΙ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ ΤΟΥ ΧΡΟΝΟΥ ΕΡΓΑΣΙΑΣ ΣΕ ΧΕΙΡΟΚΙΝΗΤΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ

1 Πατήστε παρατεταμένα το κουμπί λειτουργίας **Εικ. D5** για να εκκινήσετε το ρομπότ. Σημείωση: μην κουνάτε το ρομπότ κατά την εκκίνηση για να αποφύγετε σφάλμα εκκίνησης. Εάν το ρομπότ δεν ξεκινάει σωστά (όλες οι λυχνίες ανάβουν συνεχώς), επανεκκινήστε το ρομπότ.

2. Εισάγετε τον κωδικό πρόσβασης πατώντας το κουμπί **D6 δύο φορές**, στη συνέχεια το κουμπί **D7 δύο φορές** και το κουμπί **D8** μία φορά (ο κωδικός πρόσβασης προγραμματίζεται στο εργοστάσιο).

3. προγραμματίστε το χρόνο λειτουργίας (συμπεριλαμβανομένου του χρόνου κοπής και του χρόνου φόρτισης):

- Πατήστε το κουμπί **εικ. D6** για να ρυθμίσετε το χρόνο λειτουργίας. Μία λυχνία σημαίνει 2 ώρες, ο μέγιστος χρόνος λειτουργίας είναι 8 ώρες και 4 λυχνίες **εικ. D4** είναι αναμμένες. Πατήστε το κουμπί **εικ. D8** για επιβεβαίωση και εκκίνηση του ρομπότ.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Αφού ρυθμιστεί ο χρόνος λειτουργίας, το ρομπότ θα θυμάται τις ρυθμίσεις και θα ξεκινά το κούρεμα την προγραμματισμένη ώρα κάθε μέρα. Ο χρόνος κούρεματος θα είναι σύμφωνα με τις ρυθμίσεις που έχουν εισαχθεί.

• Ο προγραμματισμένος χρόνος λειτουργίας του ρομπότ από 2 έως 8 ώρες είναι ο χρόνος κοπής, συμπεριλαμβανομένου του χρόνου φόρτισης.

• Οι χρόνοι λειτουργίας και φόρτισης διαφέρουν ανάλογα με τη χρησιμοποιούμενη μπαταρία.

Αν θέλετε να αλλάξετε την ώρα λειτουργίας, ακολουθήστε ξανά τα βήματα 2-3.

#### Ο ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ ΧΡΟΝΟΥ ΣΕ ΑΥΤΟΜΑΤΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ, ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ 7 ΗΜΕΡΩΝ, ΕΙΝΑΙ ΔΙΑΘΕΣΙΜΟΣ ΜΕΣΩ ΤΩΝ ΡΥΘΜΙΣΕΩΝ ΣΤΗΝ ΕΦΑΡΜΟΓΗ

• Μετά από μια στάση έκτακτης ανάγκης, το ρομπότ πρέπει πρώτα να ξεκλειδωθεί ακολουθώντας το βήμα 2 παραπάνω. Αφού ξεκλειδωθεί το ρομπότ, μπορούμε να το επιστρέψουμε στο σταθμό πατώντας τα κουμπιά: **εικ. D7** και στη συνέχεια επιβεβαιώστε με την **εικ. D8** για να επιστρέψουμε το χλοοκοπτικό στο σταθμό φόρτισης.

• Με το πάτημα του πλήκτρου διακοπής έκτακτης ανάγκης STOP διαγράφεται ο κύκλος λειτουργίας χειροκίνητης και αυτόματης λειτουργίας από την εφαρμογή, εάν αυτή ξεκίνησε με αυτόν τον τρόπο. Για να επαναφέρετε το ρομπότ σε λειτουργία μετά από στάση έκτακτης ανάγκης, επιστρέψτε το στο σταθμό φόρτισης και ρυθμίστε ξανά το πρόγραμμα χειροκίνητης λειτουργίας. Για το αυτόματο πρόγραμμα, εκτελέστε την ίδια ενέργεια στο πρόγραμμα εφαρμογής και επιβεβαιώστε τις ρυθμίσεις του.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Ο προγραμματισμένος χρόνος εκκίνησης στο αυτόματο πρόγραμμα δεν πρέπει να θεωρείται πολύ ακριβής. Η μονάδα μπορεί να ξεκινήσει έως και μερικά λεπτά μετά την καθορισμένη ώρα.

• Η ενεργοποίηση της χειροκίνητης λειτουργίας διαγράφει το πρόγραμμα που έχει προγραμματιστεί στην εφαρμογή και αντίστροφα.

• Η μπροντούρα στη χειροκίνητη λειτουργία γίνεται αυτόματα κάθε μερικούς κύκλους κούρεματος. Συνίσταται στο κούρεμα του χόρτου δίπλα στο καλώδιο που ορίζει την περιοχή εργασίας. ΠΡΟΣΟΧΗ: Πρέπει να δίνεται προσοχή στη σωστή τοποθέτηση του καλωδίου, ώστε να μην εκτεθεί σε τυχαία κοπή.

• Το ρομπότ κοπής θα επιστρέψει στο σταθμό πρόσδεσης μόλις η συσκευή ανιχνεύσει την έναρξη της βροχόπτωσης.

• Εάν το ρομπότ συναντήσει κάποιο εμπόδιο κατά την εργασία του, θα αναπηδήσει από αυτό και θα συνεχίσει την εργασία του.

#### ΦΩΤΕΙΝΗ ΈΝΔΕΙΞΗ ΚΑΤΑΣΤΑΣΗΣ ΦΟΡΤΙΣΗΣ ΣΤΟ ΣΤΑΘΜΟ ΦΟΡΤΙΣΗΣ:

Συνεχής πράσινη φωτεινή ένδειξη - η μπαταρία είναι πλήρως φορτισμένη. Διαλείπουσα πράσινη λυχνία - φόρτιση.

#### ΈΞΟ ΑΠΟ ΤΟ ΣΤΑΘΜΟ ΦΟΡΤΙΣΗΣ:

Συνεχής πράσινη φωτεινή ένδειξη - μπαταρία >=20%

Διακοπτόμενη πράσινη λυχνία - μπαταρία <20%

**ΠΡΟΣΟΧΗ!** Το ρομπότ σταματά αυτόματα να λειτουργεί και επιστρέφει στο σταθμό φόρτισης, εάν η στάθμη της μπαταρίας πέσει κάτω από το 20%.

#### ΦΩΣ ΣΦΑΛΜΑΤΟΣ:

Συνεχές πράσινο φως - το σύστημα πρέπει να ενημερωθεί. Συνδεθείτε στην εφαρμογή για να εκτελέσετε την ενημέρωση.

Διακοπτόμενη πράσινη λυχνία - ενημέρωση συστήματος σε εξέλιξη.

Διαλείπουσα κόκκινη λυχνία - μήνυμα σφάλματος 1 έως 5, επανεκκίνηση του ρομπότ.

Συνεχές κόκκινη φωτεινή ένδειξη - μήνυμα σφάλματος 6 έως 12, πατήστε "STOP" ή "OK" για εκκαθάριση.

#### ΕΝΔΕΙΚΤΙΚΗ ΛΥΧΝΙΑ ΚΑΛΩΔΙΟΥ ΟΡΙΟΥ:

Συνεχής πράσινη φωτεινή ένδειξη - το σήμα είναι σωστό

Συνεχές κόκκινη λυχνία - κανένα σήμα

Έλεγχος **Εικ. D4:**

Διακοπόμενο φως - μπλοκαρισμένο ρομπότ.

Συνεχές φωτεινή ένδειξη - το ρομπότ ξεκλειδώνεται.

H λυχνία 1 ανάβει με πράσινο χρώμα: χρόνος λειτουργίας 2 ώρες.  
 Οι λυχνίες 1 και 2 ανάβουν με πράσινο χρώμα: 4 ώρες λειτουργίας.  
 Οι λυχνίες 1, 2 και 3 ανάβουν με πράσινο χρώμα: 6 ώρες λειτουργίας.  
 Οι λυχνίες 1, 2, 3 και 4 ανάβουν με πράσινο χρώμα: 8 ώρες λειτουργίας.

### ΛΟΓΙΣΜΙΚΟ ΓΙΑ ΤΟΝ ΈΛΕΓΧΟ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΚΟΠΗΣ

Λήψη IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Λήψη Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Οι οδηγίες του προγράμματος μπορούν να ληφθούν από τη διεύθυνση:

<https://bit.ly/3QB66Gm>

### ΕΠΕΙΓΟΥΣΑ ΔΙΑΚΟΠΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Πατήστε το κουμπί "STOP" **Εικ. A1** για να σταματήσετε το ρομπότ, πατήστε και κρατήστε πατημένο το κουμπί λειτουργίας για να απενεργοποιήσετε το ρομπότ.

### ΜΕΤΑΚΙΝΗΣΗ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Κάτω από το ρομπότ υπάρχει μια λαβή ανύψωσης **σχήματος A10** για εύκολο χειρισμό με το ένα χέρι.

### ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ ΚΑΙ ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ

- Απενεργοποιείτε πάντα το ρομπότ πριν από τον καθαρισμό και τη συντήρηση.
- Αποσυνδέστε την παροχή ρεύματος πριν από τον καθαρισμό και τη συντήρηση του σταθμού φόρτισης.
- Φοράτε πάντα χοντρά προστατευτικά γάντια όταν αλλάζετε λεπίδες και καθαρίζετε την κάτω πλευρά του ρομπότ.
- Ελέγχετε τακτικά τη στεγανότητα των βιδών και των παξιμαδιών. Τα κατεστραμμένα εξαρτήματα πρέπει να επισκευάζονται ή να αντικαθίστανται για λόγους ασφαλείας.
- Ελέγχετε τακτικά ότι οι λεπίδες μπορούν να περιστρέφονται ελεύθερα.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Όταν γυρίζετε το ρομπότ ανάποδα, τοποθετήστε το σε γκαζόν ή σε μαλακή επιφάνεια, ώστε να μην καταστραφεί ή γρατζουνιστεί το κάλυμμα.

### ΚΑΘΑΡΙΣΜΟΣ

**ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ!** Πριν ξεκινήσετε τον καθαρισμό, απενεργοποιήστε την παροχή ρεύματος με το διακόπτη **Εικ. A4**.

- Πλύνετε το μπροστινό μέρος του ρομπότ με ένα καθαριστικό χαμηλής πίεσης και μια μαλακή βούρτσα ή πανί.
- Χρησιμοποιήστε μια σκληρή βούρτσα για να απομακρύνετε τα κομμένα χόρτα και τα υπολείμματα από τις λεπίδες, τους τροχούς και άλλα μέρη στην κάτω πλευρά του ρομπότ.
- Ελέγχετε τακτικά τους τροχούς για λάσπη ή αποκόμματα χόρτου και καθαρίστε τους με μια βούρτσα.

**ΣΗΜΕΙΩΣΗ:** Απομακρύνετε τακτικά τα φυτικά υπολείμματα από την κάτω πλευρά του ρομπότ για να αποφύγετε τη μείωση της παραγωγικότητας.

### ΑΝΤΙΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΛΕΠΙΔΑΣ

**ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ!** Πρώτα απενεργοποιήστε τον κεντρικό διακόπτη ρεύματος και φορέστε προστατευτικά γάντια.

**ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ!** Χρησιμοποιείτε μόνο τις αναφερόμενες αυθεντικές λεπίδες που έχουν εγκριθεί από τον κατασκευαστή.

- Και οι τρεις λεπίδες και οι βίδες τους πρέπει να αντικατασταθούν με μια αντικατάσταση **Εικόνα A6**.
- Οι βίδες πρέπει να ξεβιδωθούν και να σφίξουν με κατσαβίδι.
- Ελέγξτε ότι τα νέα πτερύγια μπορούν να περιστρέφονται ελεύθερα.

### ΕΠΙΛΥΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

Ο παρακάτω πίνακας παρέχει οδηγίες για τη διάγνωση των προβλημάτων.

Εάν είναι δυνατόν, επισκευάστε τη συσκευή μόνοι σας. Εάν δεν μπορείτε να επιλύσετε το πρόβλημα, επικοινωνήστε με έναν εξουσιοδοτημένο αντιπρόσωπο ή κέντρο σέρβις.

**ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ!** Πρέπει να λαμβάνονται μέτρα προστασίας.

Πρόβλημα	Πιθανές αιτίες	Λύσεις
Η κόκκινη λυχνία αναβοσβήνει στο σταθμό φόρτισης	Διακοπή του καλωδίου συγκράτησης	Βρείτε το ελαττωματικό τμήμα του καλωδίου και να το διορθώσετε
Το ρομπότ δυσκολεύεται να συνδεθεί στο σταθμό φόρτισης	Ο σταθμός φόρτισης δεν έχει εγκατασταθεί σωστά	Βλέπε ενότητα "Προετοιμασία για εργασία".

	Το καλώδιο συγκράτησης δεν έχει τοποθετηθεί σωστά	
Δεν υπάρχει σήμα από το καλώδιο συγκράτησης	Δεν υπάρχει παροχή ρεύματος	Ελέγξτε την πηγή τροφοδοσίας
	Το καλώδιο περιορισμού συνδέθηκε αντίστροφα	Ανταλλάξτε τους συνδέσμους "+" και "-"
	Το καλώδιο περιορισμού δεν είναι συνδεδεμένο στο σταθμό φόρτισης	Ελέγξτε ότι το καλώδιο συγκράτησης είναι σωστά συνδεδεμένο σε σταθμό φόρτισης
	Διακοπή του καλωδίου συγκράτησης	Ελέγξτε όλο το μήκος, ότι το καλώδιο δεν έχει αποκοπεί
	Σύρμα περιορισμού διασχίζει το δρόμο προς και από το βρόχο	Ελέγξτε ότι το καλώδιο συγκράτησης είναι σωστά τοποθετημένο.
Το ρομπότ ξεπερνά τα σύνορα	Το καλώδιο περιορισμού συνδέθηκε αντίστροφα	Ανταλλάξτε τους συνδέσμους "+" και "-"
Το ρομπότ δονείται ή κάνει ασυνήθιστους θορύβους	Κατεστραμμένη ή χαμηλή λεπίδα	Έλεγχος και επισκευή των βιδών στερέωσης της λεπίδας
	Ο δίσκος της λεπίδας είναι χαλαρός	
	Αντικαταστήστε τη λεπίδα	

Κωδικός σφάλματος	Περιγραφή	Λύση
<b>E01 εικ. F1</b>	Σφάλμα αρχικοποίησης - αισθητήρας γυροσκοπίου	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια και επανεκκινήστε.
<b>E02 εικ. F2</b>	Βλάβη του αισθητήρα ανύψωσης ή του αισθητήρα σύγκρουσης	Ρυθμίστε τη ράβδο σύγκρουσης και τον τροχό στρέψης στο μπροστινό μέρος του χλοοκοπτικού, ελέγξτε ότι δεν έχουν κλειδώσει- τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια και επανεκκινήστε.
<b>E03 εικ. F3</b>	Σφάλμα αρχικοποίησης κινητήρα κοπής	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια και επανεκκινήστε. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται, επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.
<b>E04 Εικ. F4</b>	Σφάλμα σύνδεσης τροφοδοσίας	
<b>E05 εικ. F5</b>	Λανθασμένη ταχύτητα κινητήρα κοπής	
<b>E06 Εικ. F6</b>	Προειδοποίηση κλίσης	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια. Πατήστε STOP ή OK για να διαγράψετε τον συναγερμό.
<b>E07 Εικ. F7</b>	Προειδοποίηση ανύψωσης	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια. Πατήστε STOP ή OK για να διαγράψετε τον συναγερμό.
<b>E08 fig. F8</b>	Σφάλμα καναλιού ADC	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια και επανεκκινήστε. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται, επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.
<b>E09 εικ. F9</b>	Λανθασμένο σήμα	Βλέπε παραπάνω στον πίνακα: πρόβλημα - δεν υπάρχει σήμα από το καλώδιο διακοπής. Ελέγξτε ένα προς ένα όλα τα σημεία και, στη συνέχεια, τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια. Πατήστε STOP ή OK για να διαγράψετε τον συναγερμό. Επανεκκινήστε το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται,

		επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.
<b>E010 Εικ. F10</b>	Τζαμάρισμα ρομπότ	Τοποθετήστε το ρομπότ σε επίπεδη επιφάνεια. Πατήστε STOP ή OK για να διαγράψετε τον συναγερμό. Επανεκκινήστε το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται, επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.
<b>E011 Εικ. F11</b>	Λανθασμένη ταχύτητα του αριστερού κινητήρα κλίσης	Επανεκκινήστε το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται, επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.
<b>E012 Εικ. F12</b>	Λανθασμένη ταχύτητα δεξιά κινητήρα περιπατήματος	Επανεκκινήστε το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα εξακολουθεί να υφίσταται, επικοινωνήστε με την υπηρεσία εξυπηρέτησης μετά την πώληση.

#### ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ ΣΕΤ:

- Ρομπότ κοπής 1τμχ.
- Σταθμός σύνδεσης και φόρτισης 1pc.
- Τροφοδοτικό και καλώδιο επέκτασης 1 τεμ.
- Καλώδιο για την οριοθέτηση της εργασίας περιοχή 100m
- Καρφίτσες στήριξης καλωδίων 100τμχ.
- Καρφίτσες στήριξης σταθμού σύνδεσης 6τμχ.
- Λεπίδες κοπής 3τμχ.
- Σύνδεσμοι καλωδίων 2τμχ.
- Εξαγωνικό κλειδί 1τμχ.

#### ΤΕΧΝΙΚΑ ΣΤΟΙΧΕΙΑ

Ρομπότ κοπής 04-621	
Παράμετρος	Αξία
Τάση τροφοδοσίας	18 V DC
Μέγιστη ονομαστική ισχύς του κινητήρα κοπής:	50 W
Μέγιστη ονομαστική ισχύς του αυτοκινούμενου κινητήρα:	20 W
Βαθμός προστασίας IP για το σταθμό φόρτισης	IPX4
Βαθμός προστασίας IP για το ρομπότ	IPX5
Βαθμός προστασίας IP για τον προσαρμογέα φόρτισης	IP 65
Κατηγορία προστασίας για το ρομπότ	III
Κατηγορία προστασίας για το σταθμό φόρτισης	II
Πλάτος κοπής	180 mm
Ρύθμιση ύψους κοπής στην περιοχή	20 mm - 60 mm
Ταχύτητα	3100 στροφές ανά λεπτό
Μάζα	10,2 kg
Έτος παραγωγής	2023

#### ΔΕΔΟΜΕΝΑ ΘΟΡΎΒΟΥ ΚΑΙ ΔΟΝΎΗΣΩΝ

Επίπεδο ηχητικής πίεσης	$L_{pA} = 56dB (A) K = 3dB(A)$
Μετρούμενο επίπεδο ηχητικής ισχύος	$L_{WA} = 67dB (A) K = 3dB(A)$

#### Πληροφορίες για το θόρυβο και τους κραδασμούς

Η στάθμη εκπομπής θορύβου του εξοπλισμού περιγράφεται από: τη στάθμη εκπεμπόμενης ηχητικής πίεσης  $L_{pA}$  και τη στάθμη ηχητικής ισχύος  $L_{WA}$  (όπου το K δηλώνει την αβεβαιότητα μέτρησης). Οι δονήσεις που εκπεμπονται από τον εξοπλισμό περιγράφονται από την τιμή επιτάχυνσης των δονήσεων  $a_h$  (όπου K δηλώνει την αβεβαιότητα μέτρησης).

Η στάθμη εκπομπής ηχητικής πίεσης  $L_{pA}$ , η στάθμη ηχητικής ισχύος  $L_{WA}$  και η τιμή επιτάχυνσης κραδασμών  $a_h$ , που καθορίζονται στο παρόν εγχειρίδιο έχουν μετρηθεί σύμφωνα με το πρότυπο EN 62841-1:2015+A11. Το καθορισμένο επίπεδο δόνησης  $a_h$  μπορεί να χρησιμοποιηθεί για τη σύγκριση του εξοπλισμού και για την προκαταρκτική αξιολόγηση της έκθεσης σε δονήσεις.

Το αναφερόμενο επίπεδο κραδασμών είναι αντιπροσωπευτικό μόνο για τη βασική χρήση της μονάδας. Εάν η μονάδα χρησιμοποιηθεί για άλλες εφαρμογές ή με άλλα εργαλεία εργασίας, το επίπεδο κραδασμών ενδέχεται να αλλάξει. Ένα υψηλότερο επίπεδο κραδασμών θα επηρεαστεί από ανεπαρκή ή πολύ σπάνια συντήρηση της μονάδας. Οι παραπάνω λόγοι ενδέχεται να οδηγήσουν σε αυξημένη έκθεση σε κραδασμούς κατά τη διάρκεια ολόκληρης της περιόδου εργασίας.

Για να εκτιμηθεί με ακρίβεια η έκθεση σε κραδασμούς, είναι απαραίτητο να ληφθούν υπόψη οι περιόδοι κατά τις οποίες η συσκευή είναι απενεργοποιημένη ή όταν είναι ενεργοποιημένη αλλά δεν χρησιμοποιείται για εργασία. Όταν όλοι οι παράγοντες εκτιμώνται με ακρίβεια, η συνολική έκθεση σε δονήσεις μπορεί να είναι σημαντικά χαμηλότερη.

Για την προστασία του χρήστη από τις επιπτώσεις των κραδασμών, θα πρέπει να εφαρμόζονται πρόσθετα μέτρα ασφαλείας, όπως η κυκλική συντήρηση του μηχανήματος και των εργαλείων εργασίας, η εσφαλμένη επαρκούς θερμοκρασίας για τα χέρια και η σωστή οργάνωση της εργασίας.

#### ΔΕΔΟΜΕΝΑ ΘΟΡΎΒΟΥ ΚΑΙ ΔΟΝΎΗΣΩΝ

##### ΠΡΟΣΤΑΣΙΑ ΤΟΥ ΠΕΡΙΒΑΛΛΟΝΤΟΣ



Τα ηλεκτροκίνητα προϊόντα δεν πρέπει να απορριπτούν μαζί με τα οικιακά απορρίμματα, αλλά πρέπει να μεταφέρονται σε κατάλληλες εγκαταστάσεις για απόρριψη. Επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο του προϊόντος σας ή την τοπική αρχή για πληροφορίες σχετικά με τη διάθεση. Τα απόβλητα ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού περιέχουν περιβαλλοντικά αβρανεύσιμες ουσίες. Ο εξοπλισμός που δεν ανακυκλώνεται αποτελεί πιθανό κίνδυνο για το περιβάλλον και την ανθρώπινη υγεία.

“Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością” Spółka komandytowa με έδρα στη Βαρσοβία, ul. Pograniczna 2/4 (στο εξής: “Grupa Topex”) ενημερώνει ότι όλα τα περιβαλλοντικά δικαιώματα επί του περιεχομένου του παρόντος εγχειρίδιου (στο εξής: “Εγχειρίδιο”), συμπεριλαμβανομένων, μεταξύ άλλων, το κείμενο, τις φωτογραφίες, τα διαγράμματα, τα σχέδια, καθώς και τη σύνθεσή του, ανήκουν αποκλειστικά στην Grupa Topex και υπόκεινται σε νομική προστασία σύμφωνα με τον νόμο της 4ης Φεβρουαρίου 1994 περί προστασίας Διοικητικής και συγγενικών δικαιωμάτων (ΠΕΚ 2006 αριθ. 90 Ροζ. 631, όπως τροποποιήθηκε). Η αντιγραφή, επεξεργασία, δημοσίευση, τροποποίηση για εμπορικούς σκοπούς ολόκληρου του εγχειρίδιου και των επιμέρους στοιχείων του, χωρίς τη γραπτή συναίνεση της Grupa Topex, απαγορεύεται αυστηρά και μπορεί να επιφέρει αστικές και ποινικές ευθύνες.

#### Δήλωση συμμόρφωσης ΕΚ

Κατασκευαστής: Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

Προϊόν: E+ ρομπότ κοπής

Μοντέλο: 04-621

Εμπορική ονομασία: NEO TOOLS

Σειριακός αριθμός: 00001 + 99999

Η παρούσα δήλωση συμμόρφωσης εκδίδεται με αποκλειστική ευθύνη του κατασκευαστή.

Το προϊόν που περιγράφεται ανωτέρω συμμορφώνεται με τα ακόλουθα έγγραφα:

Οδηγία 2006/42/ΕΚ για τα μηχανήματα

Οδηγία RED 2014/53/ΕΕ

Οδηγία RoHS 2011/65/ΕΕ όπως τροποποιήθηκε από την οδηγία 2015/863/ΕΕ

Και πληροί τις απαιτήσεις των προτύπων:

EN 60335-1:2012/A15:2021- EN 50636-2-107:2015/A3:2021- EN 62233:2008

EN IEC 55014-1:2021- EN IEC 55014-2:2021- EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021- EN 61000-3-3:2013/A2:2021- EN 301 489-1 V2.2.3:2019,

EN 301 489-3 V2.3.2:2023- EN 300 328 V2.2.2- EN 50663:2017

EN IEC 63000:2018

Η παρούσα δήλωση αφορά μόνο τα μηχανήματα όπως διατίθενται στην αγορά και δεν περιλαμβάνει εξαρτήματα

προστίθενται από τον τελικό χρήστη ή πραγματοποιούνται από αυτόν/αυτήν εκ των υστέρων.

Ονοματεπώνυμο και διεύθυνση του κατασκευαστή της ΕΕ που είναι εξουσιοδοτημένος να προσιμοποιήσει τον τεχνικό φάκελο:

Υπογράφεται εξ ονόματος:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Street

02-285 Βαρσοβία

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

TOPEX GROUP Υπεύθυνος ποιότητας

Βαρσοβία, 2023-09-11

#### Δήλωση συμμόρφωσης ΕΕ

Κατασκευαστής: Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

Προϊόν: Προϊόν: Στάθμη φόρτισης

Μοντέλο: K145455

Εμπορική ονομασία: NEO TOOLS

Σειριακός αριθμός: 00001 + 99999

Η παρούσα δήλωση συμμόρφωσης εκδίδεται με αποκλειστική ευθύνη του κατασκευαστή.



Το προϊόν που περιγράφεται ανωτέρω συμμορφώνεται με τα ακόλουθα έγγραφα:

**Οδηγία RED 2014/53/EE**

**Οδηγία RoHS 2011/65/EE όπως τροποποιήθηκε από την οδηγία 2015/863/EE**

Και πλήρη τις απαιτήσεις των προτύπων:

**EN IEC 55014-1:2021- EN IEC 55014-2:2021- EN IEC 61000-3-**

**2:2019/A1:2021- EN 61000-3-3:2013/A2:2021- EN 301 489-1**

**V2.2.3:2019,**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023- EN 300 328 V2.2.2- EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Η δήλωση αυτή αφορά αποκλειστικά το μηχάνημα στην κατάσταση

στην οποία εισήχθη στο

μάρκετινγκ και δεν περιλαμβάνει εξαρτήματα που προστίθενται από τον

τελικό χρήστη ή

τις μετέπειτα δραστηριότητές του.

Ονοματεπώνυμο και διεύθυνση του κατοίκου της ΕΕ που είναι

εξουσιοδοτημένος να

προετοιμασία τεχνικής τεκμηρίωσης:

Υπογράφεται εξ ονόματος:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna Street

02-285 Βαρσοβία

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Υπεύθυνος ποιότητας της TOPEX GROUP

Βαρσοβία, 2023-11-09

**ES**  
**MANUAL DE TRADUCCIÓN (USUARIO)**  
**ROBOT CORTACÉSPED 04-621**

**ATENCIÓN: ANTES DE UTILIZAR HERRAMIENTAS ELÉCTRICAS, LEA ATENTAMENTE ESTAS INSTRUCCIONES Y CONSÉRVELAS PARA FUTURAS CONSULTAS.**

**NORMAS DE SEGURIDAD ESPECÍFICAS**

**INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD PARA ROBOTS CORTACÉSPED**

Seguridad en el uso práctico del robot cortacésped

**RECOMENDACIONES**

Lea atentamente las instrucciones. Familiarícese con los sistemas de control y el funcionamiento correcto de la unidad.

No permita que el aparato sea utilizado por niños o personas que no hayan leído el manual de instrucciones. La normativa nacional puede indicar una edad mínima para el operador.

No utilices el robot cuando haya otras personas cerca, especialmente niños o animales.

Tenga en cuenta que el operador o usuario es responsable de los accidentes o peligros para otras personas o el medio ambiente.

**PREPARACIÓN**

• Antes de segar, compruebe cada vez que todas las piezas del robot funcionan correctamente.

• Para obtener los mejores resultados, se recomienda segar cuando no llueva. Cuando se siega bajo la lluvia, la hierba puede pegarse al robot, que puede resbalar como consecuencia.

• NO siegue cuando las condiciones meteorológicas sean adversas, por ejemplo, durante lluvias torrenciales, tormentas eléctricas o nevadas.

• Compruebe periódicamente la zona segada y retire piedras, residuos, alambres, huesos y otros obstáculos. La garantía limitada no cubre los daños causados por objetos dejados sobre el césped.

• Para evitar daños, no siegue a menos de 1 m de los aspersores.

**NOTA:** El robot y los aspersores NO deben encenderse al mismo tiempo.

El robot debe programarse para funcionar a una hora distinta a la de los aspersores.

**NUNCA** permita que los niños toquen la fuente de alimentación, la estación de carga en particular los contactos, las cuchillas, el compartimento de la batería o cualquier parte donde haya huecos como las ruedas.

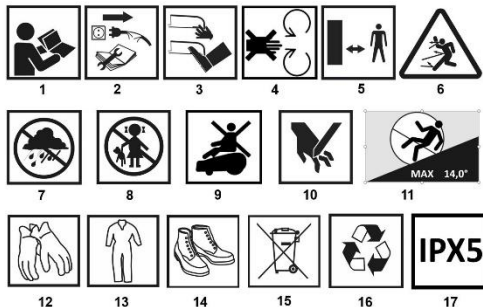
**UTILICE**

• ¡Cuidado con las cuchillas giratorias! NO ponga las manos ni los pies debajo de las cuchillas giratorias.

• ¡Cuidado con los objetos esparcidos por el césped mientras lo cortas! Cuando el robot esté encendido, mantén una distancia de seguridad.

- No deje el aparato sin vigilancia si se sabe que hay animales, niños o personas en las proximidades.
- Mantener una posición segura. Mantenga el equilibrio y una posición estable en pendientes. Mientras maneje el robot o sus periféricos, puede caminar, pero no debe correr.
- Familiarícese con las instrucciones sobre cuándo, dónde y cómo comprobar si el robot y sus periféricos, cables y alargadores están dañados o desgastados y reparar el robot, no está permitida la automodificación, reparación - a riesgo de anular la garantía.
- No conecte ni toque un cable de alimentación dañado hasta que se haya desconectado de la fuente de alimentación debido al riesgo de contacto con componentes bajo tensión.
- Conecte el robot y/o los equipos periféricos únicamente a circuitos de alimentación protegidos por un interruptor diferencial con una corriente de disparo no superior a 30 mA.
- Si el robot emite un sonido anormal o se percibe una vibración anormal o señala una alarma, pulse inmediatamente el botón STOP.
- **NO** toque las piezas móviles peligrosas antes de desconectar la alimentación del robot.
- **NO** toque las piezas peligrosas hasta que se hayan detenido por completo.
- Lleve siempre calzado resistente y pantalones largos cuando manipule el robot.
- Cortar la alimentación: Antes de bloquear el robot.
- Antes de las pruebas, la limpieza o el mantenimiento.

**PICTOGRAMAS Y ADVERTENCIAS**



1. ¡Lea el manual de instrucciones y observe las advertencias y condiciones de seguridad que contiene!
2. Desconectar de la red eléctrica antes de la limpieza o el mantenimiento
3. No ponga las manos ni los pies bajo la protección del mecanismo de corte.
4. Piezas giratorias posibilidad de lesiones
5. Mantenga una distancia de seguridad con el robot cortacésped
6. Ten cuidado con la posibilidad de lesiones por objetos desechados
7. Proteger de la lluvia
8. Mantener fuera del alcance de los niños
9. No te subas al robot
10. Posible pérdida de dedos, precaución
11. Inclinación máxima del suelo 14°/25
12. Proteger las manos con guantes de trabajo
13. Debe llevarse ropa de protección
14. Llevar calzado de protección
15. No tirar a la basura doméstica
16. Recogida selectiva de residuos
17. Grado de protección

**PRECAUCIÓN:** Este aparato puede ser utilizado por niños mayores de 8 años y personas con capacidades físicas y mentales limitadas y conocimientos o experiencia insuficientes, siempre que estén supervisados o reciban instrucciones adecuadas sobre el uso seguro del aparato para que sean conscientes de los riesgos que conlleva. Los niños no deben jugar con este aparato. Los niños no deben limpiar ni realizar tareas de mantenimiento en el aparato sin supervisión.

**DESCRIPCIÓN DE LOS ELEMENTOS GRÁFICOS**

La numeración siguiente se refiere a los componentes del aparato que se muestran en las páginas gráficas de este manual.

Designación Fig. A	Descripción
1	Parada de emergencia
2	Regulador de altura de siega
3	Panel de control de la segadora
4	Interruptor del cortacésped
5	Ruedas motrices
6	Cuchillas de corte
7	Tambor del mecanismo de corte
8	Ruedas giratorias
9	Asa de transporte
10	Conectores de carga
11	Tapa del compartimento de las pilas
Designación Fig. B	Descripción
1	Panel de control de la base de conexión
2	Orificios para fijar la base de conexión
3	Conectores de carga
4	Estación de acoplamiento
5	Cubierta de la base de conexión
6	Conectores para cable de alimentación para delimitar la zona de trabajo
7	Orificios para cables para señalar la zona de trabajo y la alimentación eléctrica
8	Toma de corriente de la base de conexión
9	Marcado para el correcto tendido de los cables
Designación Fig. D	Descripción
1	Indicador luminoso del estado de carga
2	Indicador de fallo de señal
3	Indicador de cable de restricción
4	Horas de funcionamiento / mensaje de error, luces 1-4
5	Botón de encendido
6	Interruptor
7	Botón de acoplamiento
8	Botón "Confirmar
Designación Fig. H	Descripción
1	Tornillos
2	Tapa del compartimento de las pilas con asa de transporte
3	Compartimento de las pilas
4	Toma de batería en la tapa de la cámara
5	Batería recargable (no incluida)
Designación Fig. I	Descripción
1	Césped
2	Pared / muro
3	Estación de acoplamiento
4	Distancia de la estación a la pared
5	Sección inicial de la línea que delimita la zona de siega
6	Longitud de la sección
Designación Fig. J	Descripción
1a	Cable para limitar la zona de siega empezando
1b	Cable que limita la zona de siega Fin
2	Cable de alimentación
3	Estación de acoplamiento

\* Puede haber diferencias entre el gráfico y el producto real

## PREPARACIÓN PARA EL TRABAJO

### INSTALACIÓN DE LA BATERÍA

- Invierta el robot cortacésped para poder acceder a su parte inferior.
- En el lugar del interruptor Fig. A4 y del asa de transporte Fig. A9 se encuentra la tapa del compartimento de las pilas Fig. H2 fijada con los 4 tornillos marcados con flechas Fig. H1.
- A continuación, desenrosque los tornillos marcados con flechas.
- Retire con cuidado la tapa del compartimento Fig. H2 para no romper o desconectar los cables del interruptor Fig. A4 (está unido a la tapa del compartimento de las pilas).
- A continuación, dé la vuelta a la cubierta, el zócalo de la batería en la parte inferior de la cubierta se fija Fig. H4.
- Se introduce una pila de la serie ENERGY+ en la toma.

- Invierta la tapa con la batería colocada e insértela en el compartimento de la figura H3.
- Apriete los tornillos que fijan la tapa. Voltee el robot con la parte inferior hacia abajo, la unidad está lista.

### ENTORNO DE TRABAJO DEL ROBOT CORTACÉSPED

Asegúrese de que se cumplen las siguientes condiciones en el emplazamiento del robot:

- La altura de la hierba no supera los 60 mm.
- **NOTA:** Si la hierba tiene una altura superior a 60 mm, corte primero el césped con un cortacésped manual.
- No hay piedras, trozos de madera, alambres, cables con corriente ni otros objetos extraños.
- El lugar de siega es llano y llano, sin zanjas ni trincheras, y la pendiente es inferior al 25% (14°) Fig. C1
- Para la instalación se necesitan las siguientes herramientas:
- Martillo de goma (para clavar clavijas en el suelo al tender el cable de sujeción)
- Llave hexagonal (para fijar la estación de carga) incluida en el kit
- Alicates (para cortar el cable que delimita la zona de trabajo)

### 1. INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN BASE

Elija un lugar adecuado

La estación de carga debe colocarse en el siguiente lugar Fig. C3:

- Una parte del césped relativamente plana y nivelada.
- Cerca del borde del césped.
- Cerca de un enchufe.
- Coloque el cable alargador de 10 m y la fuente de alimentación en un lugar sombreado, fresco y seco.
- No debe haber obstáculos a menos de 2 m de la estación de carga.
- Se recomienda situar la estación de carga en un lugar seco y resguardado.
- La fuente de alimentación debe estar a 30 cm por encima del nivel del suelo.

### 2. FIJACIÓN DE LA ESTACIÓN DE CARGA

Fije la estación de carga al suelo con 6 tornillos de fijación (G1) (utilizando una llave hexagonal G6).

**NOTA:** NO se pare ni camine sobre la placa de la estación de carga.

**NOTA:** NO haga nuevos agujeros en la placa de la estación de carga. La estación debe atornillarse al suelo utilizando los orificios existentes.

### 3. TENDIDO DEL CABLE DE RETENCIÓN

El cable delimitador se utiliza para delimitar la zona de trabajo y guiar al robot de vuelta a la estación de carga.

**NOTA:** Si su vecino también utiliza un robot cortacésped, mantenga al menos 1 m de distancia entre los cables de parada de ambos robots.

### PLANIFICACIÓN DE LA LÍNEA DE CONTENCIÓN

Antes de trazar la línea divisoria, camina a lo largo del límite designado y retira cualquier objeto innecesario, como piedras.

**NOTA:** La longitud del cable de retención no debe superar los 200 metros.

**ATENCIÓN:** El robot no debe circular sobre grava o materiales similares que puedan dañar las cuchillas.

### TENDIDO DEL CABLE DE RETENCIÓN FIG. C

Siga las instrucciones siguientes para tender el cable de contención alrededor de la zona de trabajo y los obstáculos. Utilice el calibre incluido en el kit para tender correctamente el cable de contención.

**PRECAUCIÓN:** El cable de sujeción se alimenta a muy baja tensión y es seguro para las personas y los animales domésticos.

**NOTA:** Empezar por el conector "-" situado en la parte posterior de la estación de carga fig. B6 tire de él por debajo de la estación (y deje un espacio de 10 cm) y tienda el cable alrededor del césped en sentido contrario a las agujas del reloj, terminando en el conector "+" de la parte posterior de la estación de carga (deje un espacio de 10 cm). Asegúrese de que el cable haga contacto metálico en los conectores "+" y "-" Fig. B6 acuérdesse de cortar cualquier exceso de cable de sujeción.

- Deje al menos 2 m vacíos entre el cable de parada y la estación de carga. El cable de esta sección se utiliza para llevar el robot a la estación de carga.
- Mantenga una separación de 30 cm entre el cable de tope y el borde del césped Fig. C2; Fig. C3.
- Fije el cable de tope a tierra con las clavijas suministradas en el kit fig. G5. El cable de tope debe estar recto y ligeramente tenso. Las clavijas deben espaciarse cada 1 m (esto puede modificarse en función de la forma del césped) fig. C4. No entierre el cable a más de 2 cm de profundidad para no debilitar la señal.
- Coloque el cable de forma que los ángulos sean superiores a 90° fig. C5. Coloque el cable delimitador en curvas suaves en estos

puntos, lo que facilitará mucho el desplazamiento del robot por la zona a segar.

- Si hay parterres, estanques o árboles en el césped, rodéelos con lazos de cable delimitador de la **figura C4**.
- Mantenga una distancia mínima de 30 cm entre el cable de retención y los bordes de los obstáculos.

**ATENCIÓN:** Al entrar y salir del bucle, el cable de retención no debe cruzarse **Fig. C4**.

- Deje un espacio estrecho en la zona de trabajo del cortacésped. Asegúrese de que la distancia entre los cables delimitadores que corren paralelos es superior a 1 m.

**NOTA:** Asegúrese de que la estación de acoplamiento está dentro del bucle que marca la zona de siega. (fuera-dentro / dentro-fuera) **Fig.B2**

#### 4. INSTALACIÓN DE ESTACIONES DE RECARGA

Conectar la fuente de alimentación

1. Inserte el enchufe de alimentación en una toma de pared de 110-240 V.

2. compruebe el estado de las luces LED de la estación de carga **fig. B1**:

- Luz verde fija: conexión establecida (robot sin cargar o totalmente cargado)
- Luz verde intermitente: el robot se está cargando.
- Luz roja intermitente: el error más común es la "desconexión del cable limitador".
- Luz apagada: el fallo más común es "No hay alimentación de 100-240 V" o "No hay conexión a la fuente de alimentación".

#### FUNCIONAMIENTO / AJUSTES

##### Puesta en marcha inicial del robot cortacésped

- Cuando ponga en marcha el robot por primera vez, coloque la unidad en la estación de carga de modo que los conectores de carga de la estación **fig. B3** no entren en contacto con los conectores de carga del robot cortacésped **fig. A10**.
- Cuando el robot cortacésped se inicia por primera vez desde la aplicación del teléfono, debe realizarse una actualización del firmware. El método de ejecución se describe a continuación en actualización de software.
- **NOTA:** Durante la primera conexión, el teléfono y el robot deben estar dentro del alcance de la red Wi-fi.

#### ACTUALIZACIÓN DEL FIRMWARE ANTES DE UTILIZAR EL ROBOT.

La actualización debe realizarse del siguiente modo.

- 1.Coloca el robot dentro del bucle pero fuera de la estación de carga.
- 2.Coloque el interruptor **Fig. A4** en la posición 1.
- 3.Mantenga pulsado el interruptor **Fig. D5**
- 4.Inicia la aplicación, escanea el código QR
- 5.Conectar la aplicación al robot
- 6.Amplie la configuración del software pulsando el icono situado en la parte superior derecha de la pantalla.
- 7.Seleccione la opción: Actualizar Firmware.
- 8.A continuación, siga las instrucciones que aparecen en pantalla.

**Una vez instalado el software, el dispositivo está listo para funcionar.**

##### ¡NOTA!

- La pantalla muestra si el robot está dentro del alcance Wi-fi o Bluetooth
- La conexión a la red se indica mediante un icono parpadeante para el tipo de conexión correspondiente. Una vez conectado, el icono deja de parpadear.
- El robot sólo puede emparejarse con un teléfono.
- Si se necesita conectar otro (mismo robot cortacésped), hay que eliminar el primero de la app. En la app para iOS también desde los ajustes de Bluetooth.

#### AJUSTE DE LA ALTURA DE SIEGA:

Ajuste la altura de corte a 60 mm antes del primer corte y, a continuación, cambie a la altura deseada cuando todo el césped esté relativamente plano.

- Gire el pomo de la **figura A2** en el sentido de las agujas del reloj para aumentar la altura de corte.
- Gire el mando de la **figura A2** hacia la izquierda para reducir la altura de corte.
- La altura de corte puede ajustarse de 20 mm (MIN) a 60 mm (MAX).

**NOTA:** El motor de accionamiento del tambor segador **Fig. A7** se enciende aprox. 10 segundos después de salir de la base, iniciando el funcionamiento.

#### ENCENDIDO/APAGADO

1. Coloque el interruptor **Fig. A4** en la posición "O" para desconectar la alimentación eléctrica.

2. Coloque el interruptor **Fig. A4** en la posición "I" para conectar la alimentación.

#### ACTIVACIÓN DEL ROBOT Y PROGRAMACIÓN DEL TIEMPO DE TRABAJO EN MODO MAUAL

1 Mantenga pulsado el botón de encendido **Fig. D5** para poner en marcha el robot. Nota: no agite el robot durante el arranque para evitar un error de arranque. Si el robot no arranca correctamente (todas las luces están encendidas continuamente), reinicie el robot.

2. introduzca la contraseña durante **dos veces** el botón D6, luego dos veces el botón **D7** y una vez el botón **D8** (contraseña programada en fábrica).

3. programe el tiempo de funcionamiento (incluido el tiempo de siega y el tiempo de carga):

- Pulse el botón **fig. D6** para ajustar el tiempo de funcionamiento. Una luz significa 2 horas, el tiempo máximo de funcionamiento es de 8 horas y 4 luces **fig. D4** están encendidas. Pulse el botón **fig. D8** para confirmar y poner en marcha el robot.

**NOTA:** Una vez ajustado el tiempo de funcionamiento, el robot recordará los ajustes y comenzará a cortar a la hora programada cada día. El tiempo de siega será acorde con los ajustes introducidos.

- El tiempo de funcionamiento programado del robot, de 2 a 8 horas, es el tiempo de siega incluyendo el tiempo de carga.
- Los tiempos de funcionamiento y carga varían en función de la batería utilizada.

Si desea cambiar el tiempo de funcionamiento, siga de nuevo los pasos 2-3.

#### PROGRAMACIÓN HORARIA EN MODO AUTOMÁTICO, CALENDARIO DE 7 DÍAS, DISPONIBLE A TRAVÉS DE LOS AJUSTES DE LA APLICACIÓN

- Tras una parada de emergencia, primero hay que desbloquear el robot siguiendo el paso 2 anterior. Una vez desbloqueado el robot, podemos devolverlo a la estación pulsando los botones: **fig. D7** y luego confirmar con **fig. D8** para devolver el cortacésped a la estación de carga.
- Al pulsar el botón STOP de la parada de emergencia, se borra el ciclo de trabajo de los modos manual y automático de la aplicación, si se ha iniciado de este modo. Para que el robot vuelva a funcionar tras una parada de emergencia, devuélvalo a la estación de carga y configure de nuevo el horario manual. Para el horario automático, realice la misma acción en el horario de la aplicación y confirme sus ajustes.
- **NOTA:** La hora de arranque programada en el horario automático no debe considerarse muy precisa. La unidad puede arrancar hasta unos minutos después de la hora programada.

- La activación del modo manual borra el horario programado en la aplicación y viceversa.
- El bordeado en modo manual se realiza automáticamente cada varios ciclos de siega. Consiste en cortar la hierba junto al cable que delimita la zona de trabajo. **ATENCIÓN: Hay** que asegurarse de que el cable está correctamente sujeto para no exponerlo a cortes accidentales.
- El robot cortacésped volverá a la estación de acoplamiento una vez que el dispositivo haya detectado el inicio de las precipitaciones.
- Si el robot encuentra un obstáculo mientras trabaja, rebotará en él y seguirá trabajando.

#### LUZ DE ESTADO DE CARGA EN LA ESTACIÓN DE CARGA:

Luz verde continua: batería totalmente cargada.

Luz verde intermitente - cargando.

#### FUERA DE LA ESTACIÓN DE CARGA:

Luz verde continua - batería >=20%.

Luz verde intermitente - batería <20%.

**¡ATENCIÓN!** El robot deja de funcionar automáticamente y vuelve a la estación de carga si el nivel de batería desciende por debajo del 20%.

#### LUZ DE ERROR:

Luz verde continua: el sistema necesita actualizarse. Conéctese a la aplicación para realizar la actualización.

Luz verde intermitente: actualización del sistema en curso.

Luz roja intermitente - mensaje de error 1 a 5, reinicie el robot.

Luz roja continua - mensaje de error 6 a 12, pulse "STOP" o "OK" para borrar.

#### INDICADOR LUMINOSO DEL CABLE DE LÍMITE:

Luz verde continua - señal correcta

Luz roja continua - sin señal

Controles **Fig. D4**:

Luz intermitente - robot bloqueado.

Luz continua - robot desbloqueado.

La luz 1 se ilumina en verde: 2 horas de funcionamiento.  
 Las luces 1 y 2 se iluminan en verde: 4 horas de funcionamiento.  
 Las luces 1, 2 y 3 se iluminan en verde: 6 horas de funcionamiento.  
 Las luces 1, 2, 3 y 4 se iluminan en verde: 8 horas de funcionamiento.

## SOFTWARE DE CONTROL DEL ROBOT CORTACÉSPED

Descarga IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Descarga para Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Las instrucciones del programa pueden descargarse en:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

## PARADA DE EMERGENCIA DEL ROBOT

Pulse el botón "STOP" Fig. A1 para detener el robot, mantenga pulsado el botón de encendido para apagar el robot.

## MOVER EL ROBOT

Debajo del robot hay un asa de elevación de figura A10 que facilita el manejo con una sola mano.

## MANTENIMIENTO Y ALMACENAMIENTO

- Apague siempre el robot antes de proceder a su limpieza y mantenimiento.
- Desconecte la fuente de alimentación antes de limpiar y realizar el mantenimiento de la estación de carga.
- Utilice siempre guantes gruesos de protección para cambiar las cuchillas y limpiar la parte inferior del robot.
- Compruebe regularmente el apriete de tornillos y tuercas. Las piezas dañadas deben repararse o sustituirse por razones de seguridad.
- Compruebe periódicamente que las cuchillas pueden girar libremente.

**NOTA:** Cuando dé la vuelta al robot, colóquelo sobre el césped o una superficie blanda para no dañar ni rayar la cubierta.

## LIMPIEZA

**ADVERTENCIA** Antes de empezar a limpiar, desconecte la corriente con el interruptor Fig. A4.

- Lave la parte delantera del robot con un limpiador de baja presión y un cepillo o paño suave.
- Utilice un cepillo duro para eliminar los recortes de hierba y los residuos de las cuchillas, las ruedas y otras partes de la parte inferior del robot.
- Compruebe regularmente que las ruedas no tengan barro ni hierba cortada y límpialas con un cepillo.

**NOTA:** Elimine regularmente los restos vegetales de la parte inferior del robot para evitar una reducción de la productividad.

## SUSTITUCIÓN DE CUCHILLAS

**ADVERTENCIA** Desconecte primero el interruptor principal y póngase guantes de protección.

**ADVERTENCIA** Utilice únicamente las cuchillas originales indicadas y homologadas por el fabricante.

- Las tres cuchillas y sus tornillos deben sustituirse en una sola sustitución Figura A6.
- Los tornillos deben desenroscarse y apretarse con un destornillador.
- Compruebe que las cuchillas nuevas pueden girar libremente.

## RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS

La tabla siguiente proporciona orientación para ayudar a diagnosticar los problemas.

Si es posible, repare usted mismo el aparato. Si no puede resolver el problema, póngase en contacto con un distribuidor o centro de servicio autorizado.

**ADVERTENCIA** Deben tomarse medidas de protección.

Problema	Posibles causas	Soluciones
La luz roja parpadea en la estación de carga	Interrupción del cable de sujeción	Encuentre la sección defectuosa del cable y arreglarlo
El robot tiene dificultades para acoplarse a la estación de carga	Estación de carga mal instalada	Véase el apartado "Preparación para el trabajo".
	Cable de retención mal colocado	

No hay señal del cable de retención	Sin alimentación	Comprobar la fuente de alimentación
	El cable de restricción se conectó al revés	Intercambia los conectores "+" y "-".
	Cable de restricción no conectado a la estación de carga	Compruebe que el cable de retención está correctamente conectado a una estación de carga
	Interrupción del cable de sujeción	Compruebe hasta el final, que el cable no se ha cortado
	Cruces de cables de restricción en el camino de entrada y salida del bucle	Compruebe que el cable de retención está correctamente instalado
El robot traspasa la frontera	El cable de restricción se conectó al revés	Intercambia los conectores "+" y "-".
El robot vibra o hace ruidos extraños	Cuchilla dañada o ausente	Comprobar y reparar los tornillos de fijación de las cuchillas
	El disco de corte está suelto	
	Sustituir la cuchilla	

Código de error	Descripción	Solución
E01 fig. F1	Error de inicialización - sensor giroscópico	Coloque el robot en una superficie plana y reinicie.
E02 fig. F2	Fallo del sensor de elevación o del sensor de colisión	Ajuste la barra de colisión y la rueda de torsión en la parte delantera del cortacésped, compruebe que no están bloqueadas; coloque el robot en una superficie plana y vuelva a arrancar.
E03 fig. F3	Error de inicialización del motor de corte	Coloque el robot sobre una superficie plana y reinicielo. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
E04 Fig. F4	Error de conexión de la fuente de alimentación	Coloque el robot sobre una superficie plana. Pulse STOP u OK para borrar la alarma.
E05 fig. F5	Velocidad incorrecta del motor de corte	
E06 Fig. F6	Aviso de inclinación	Coloque el robot sobre una superficie plana. Pulse STOP u OK para borrar la alarma.
E07 Fig. F7	Aviso de ascensor	Coloque el robot sobre una superficie plana. Pulse STOP u OK para borrar la alarma.
E08 fig. F8	Error de canal ADC	Coloque el robot sobre una superficie plana y reinicielo. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
E09 fig. F9	Señal incorrecta	Ver arriba en la tabla: problema - no hay señal del cable de parada. Compruebe todos los puntos de uno en uno y, a continuación, coloque el robot sobre una superficie plana. Pulse STOP u OK para borrar la alarma. Reinicie el robot. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
E010 fig. F10	Atasco de robots	Coloque el robot sobre una superficie plana. Pulse STOP u OK para borrar la alarma. Reinicie el robot. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
E011 Fig. F11	Velocidad incorrecta del motor rodante izquierdo	Reinicie el robot. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.

E012 fig. F12	Velocidad incorrecta derecha motor andante	
---------------	--	--

	recidian suponen un riesgo potencial para el medio ambiente y la salud humana.
--	--

#### CONTENIDO DEL KIT:

- Robot cortacésped 1ud.
- Estación de carga y acoplamiento 1ud.
- Fuente de alimentación y cable alargador 1ud.
- Cable de demarcación del área de trabajo área100m
- Pasadores de fijación de cables 100 unid.
- Pasadores de fijación de la estación de acoplamiento6 piezas
- Cuchillas de corte 3pcs.
- Conectores de cable 2 uds.
- Llave hexagonal 1ud.

#### DATOS TÉCNICOS

Robot cortacésped 04-621	
Parámetro	Valor
Tensión de alimentación	18 V CC
Potencia nominal máxima del motor de corte:	50 W
Potencia máxima del motor autopropulsado:	20 W
Grado de protección IP de la estación de carga	IPX4
Grado de protección IP del robot	IPX5
Grado de protección IP para el adaptador de carga	IP 65
Clase de protección del robot	III
Clase de protección de la estación de carga	II
Anchura de corte	180 mm
Ajuste de la altura de corte en la gama	20 mm - 60 mm
Velocidad	3100 rpm
Masa	10,2 kg
Año de producción	2023

#### DATOS SOBRE RUIDO Y VIBRACIONES

Nivel de presión sonora	$L_{pA} = 56dB (A) K= 3dB(A)$
Nivel de potencia acústica medido	$L_{WA} = 67dB (A) K= 3dB(A)$

#### Información sobre ruido y vibraciones

El nivel de emisión sonora del equipo se describe mediante: el nivel de presión sonora emitido  $L_{pA}$  y el nivel de potencia sonora  $L_{WA}$  (donde K denota la incertidumbre de medición). Las vibraciones emitidas por el equipo se describen mediante el valor de aceleración de las vibraciones  $a_h$  (donde K es la incertidumbre de medición).

El nivel de emisión de presión acústica  $L_{pA}$ , el nivel de potencia acústica  $L_{WA}$  y el valor de aceleración de las vibraciones  $a_h$  especificados en este manual se han medido de acuerdo con la norma EN 62841-1:2015+A11. El nivel de vibración especificado  $a_h$  puede utilizarse para comparar equipos y realizar una evaluación preliminar de la exposición a las vibraciones.

El nivel de vibraciones indicado sólo es representativo del uso básico de la unidad. Si la unidad se utiliza para otras aplicaciones o con otras herramientas de trabajo, el nivel de vibraciones puede variar. Un nivel de vibraciones más elevado se verá influido por un mantenimiento insuficiente o demasiado infrecuente de la unidad. Las razones expuestas anteriormente pueden provocar un aumento de la exposición a las vibraciones durante todo el período de trabajo.

**Para estimar con precisión la exposición a las vibraciones, es necesario tener en cuenta los períodos en los que el aparato está apagado o cuando está encendido pero no se utiliza para trabajar. Cuando todos los factores se estiman con precisión, la exposición total a las vibraciones puede ser significativamente inferior.**

Para proteger al usuario de los efectos de las vibraciones, deben aplicarse medidas de seguridad adicionales, como el mantenimiento cíclico de la máquina y las herramientas de trabajo, la garantía de una temperatura adecuada de las manos y una organización adecuada del trabajo.

#### DATOS SOBRE RUIDO Y VIBRACIONES

##### PROTECCIÓN DEL MEDIO AMBIENTE



Los productos accionados eléctricamente no deben desecharse con la basura doméstica, sino que deben llevarse a instalaciones adecuadas para su eliminación. Póngase en contacto con el distribuidor del producto o con las autoridades locales para obtener información sobre su eliminación. Los residuos de aparatos eléctricos y electrónicos contienen sustancias inertes para el medio ambiente. Los aparatos que no se

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością". Spółka komandytowa con domicilio social en Varsovia, ul. Pograniczna 2/4 (en adelante: "Grupa Topex") informa que todos los derechos de autor del contenido de este manual (en adelante: "Manual"), incluyendo, entre otros. Su texto, fotografías, diagramas, dibujos, así como su composición, pertenecen exclusivamente a Grupa Topex y están sujetos a protección legal en virtud de la Ley de 4 de febrero de 1994 sobre Derechos de Autor y Derechos Conexos (Diario de Leyes 2006 N° 90 Poz. 631, en su versión modificada). La copia, el procesamiento, la publicación, la modificación con fines comerciales de todo el Manual y de sus elementos individuales, sin el consentimiento de Grupa Topex expresado por escrito, están estrictamente prohibidos y pueden dar lugar a responsabilidades civiles y penales.

#### Declaración de conformidad CE

**Fabricante:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Producto:** Robot cortacésped E

**Modelo:** 04-621

**Nombre comercial:** NEO TOOLS

**Número de serie:** 00001 + 99999

Esta declaración de conformidad se emite bajo la exclusiva responsabilidad del fabricante.

El producto descrito anteriormente cumple con los siguientes documentos:

**Directiva sobre máquinas 2006/42/CE**

**Directiva DER 2014/53/UE**

**Directiva RUSP 2011/65/UE modificada por la Directiva 2015/863/UE**

Y cumple los requisitos de las normas:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Esta declaración se refiere únicamente a la máquina tal como se comercializa y no incluye los componentes

añadido por el usuario final o realizado por él posteriormente.

Nombre y dirección de la persona residente en la UE autorizada a preparar el expediente técnico:

Firmado en nombre de:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Calle Pograniczna, 2/4

02-285 Varsovia

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Responsable de Calidad del GRUPO TOPEX

Varsovia, 2023-09-11

#### Declaración de conformidad de la UE

**Fabricante:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Producto:** Estación de carga

**Modelo:** K145455

**Nombre comercial:** NEO TOOLS

**Número de serie:** 00001 + 99999

Esta declaración de conformidad se emite bajo la exclusiva responsabilidad del fabricante.

El producto descrito anteriormente cumple con los siguientes documentos:

**Directiva DER 2014/53/UE**

**Directiva RUSP 2011/65/UE modificada por la Directiva 2015/863/UE**

Y cumple los requisitos de las normas:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-**

**2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1**

**V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Esta declaración se refiere únicamente a la máquina en el estado en el que se introdujo en el

comercialización y no incluye componentes añadidos por el usuario final o

sus actividades posteriores.

Nombre y dirección del residente en la UE autorizado a

elaboración de documentación técnica:

Firmado en nombre de:

Paweł Kowalski

Paweł Kowalski

Responsable de Calidad del GRUPO TOPEX

Varsovia, 2023-11-09

## IT MANUALE DI TRADUZIONE (UTENTE) ROBOT DI FALCIATURA 04-621

**ATTENZIONE: PRIMA DI UTILIZZARE GLI UTENSILI ELETTRICI, LEGGERE ATTENTAMENTE LE PRESENTI ISTRUZIONI E CONSERVARLE PER RIFERIMENTO FUTURO.**

### REGOLE DI SICUREZZA SPECIFICHE

#### ISTRUZIONI DI SICUREZZA PER I ROBOT DI FALCIATURA

Sicurezza nell'uso pratico del robot di falciatura

#### RACCOMANDAZIONI

Leggere attentamente le istruzioni. Familiarizzare con i sistemi di controllo e con il corretto funzionamento dell'unità.

Non permettere che l'apparecchio venga utilizzato da bambini o da persone che non abbiano letto le istruzioni per l'uso. Le normative nazionali possono indicare un'età minima per l'operatore.

Non utilizzare il robot in presenza di altre persone, soprattutto bambini o animali.

L'operatore o l'utente è responsabile di eventuali incidenti o pericoli per altre persone o per l'ambiente.

#### PREPARAZIONE

- Prima di falciare, verificare ogni volta che tutte le parti del robot funzionino correttamente.
- Per ottenere risultati ottimali, si consiglia di falciare in assenza di pioggia. Quando si taglia sotto la pioggia, l'erba può attaccarsi al robot, che di conseguenza può scivolare.
- NON** falciare in condizioni atmosferiche avverse, ad esempio in caso di pioggia battente, temporali o nevicata.
- Controllare periodicamente l'area tagliata e rimuovere eventuali sassi, detriti, fili, ossa e altre ostruzioni. La garanzia limitata non copre i danni causati da oggetti lasciati sul prato.
- Per evitare danni, non tagliare a meno di 1 m dagli irrigatori.

**NOTA:** Il robot e gli irrigatori **NON** devono essere accesi contemporaneamente.

Il robot deve essere programmato per funzionare a un orario diverso da quello degli irrigatori.

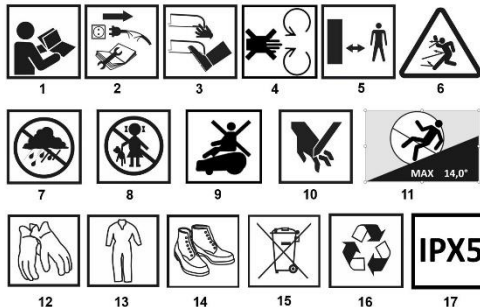
Non permettere **MAI** ai bambini di toccare l'alimentatore, la stazione di ricarica, in particolare i contatti, le lame, il vano batteria o qualsiasi parte in cui vi siano spazi vuoti, come le ruote.

#### UTILIZZO

- Attenzione alle lame rotanti! **NON** mettere le mani o i piedi sotto le lame rotanti.
- Attenzione agli oggetti sparsi sul prato durante la rasatura! Quando il robot è acceso, mantenere una distanza di sicurezza.
- Non lasciare l'apparecchio incustodito se nelle vicinanze sono presenti animali, bambini o persone.
- Mantenere una posizione sicura. Mantenere l'equilibrio e una posizione stabile sulle pendenze. Durante l'utilizzo del robot o delle sue periferiche, è possibile camminare, ma non correre.
- Familiarizzare con le istruzioni su quando, dove e come controllare il robot e le sue periferiche, i cavi e le prolunghie per verificare che non siano danneggiati o usurati e riparare il robot; non è consentita l'automodifica, la riparazione - con il rischio di invalidare la garanzia.
- Non collegare o toccare un cavo di alimentazione danneggiato finché non è stato scollegato dall'alimentazione, a causa del rischio di contatto con componenti sotto tensione.
- Collegare il robot e/o le apparecchiature periferiche solo a circuiti di alimentazione protetti da un interruttore differenziale con una corrente di intervento non superiore a 30 mA.
- Se il robot emette un suono anomalo, nota una vibrazione anomala o segnala un allarme, premere immediatamente il pulsante STOP.
- NON** toccare le parti mobili pericolose prima di spegnere il robot.
- NON** toccare le parti pericolose finché non si sono fermate completamente.

- Indossare sempre calzature robuste e pantaloni lunghi quando si maneggia il robot.
- Interruzione dell'alimentazione: prima di bloccare il robot.
- Prima di effettuare test, pulizia o manutenzione.

#### PITTOGRAMMI E AVVERTENZE



- Leggere le istruzioni per l'uso, osservare le avvertenze e le condizioni di sicurezza in esse contenute!
- Scollegare l'alimentazione prima della pulizia o della manutenzione.
- Non mettere le mani o i piedi sotto la protezione del meccanismo di taglio.
- Parti rotanti possibilità di lesioni
- Mantenere una distanza di sicurezza dal robot di falciatura.
- Attenzione alla possibilità di lesioni causate da oggetti scartati.
- Proteggere dalla pioggia
- Tenere fuori dalla portata dei bambini
- Non salire sul robot
- Possibile perdita delle dita, usare cautela
- Inclinazione massima al suolo 14°/25%
- Proteggere le mani con guanti da lavoro
- È necessario indossare indumenti protettivi
- Indossare calzature protettive
- Non smaltire con i rifiuti domestici
- Raccolta differenziata dei rifiuti
- Grado di protezione

**ATTENZIONE:** Questo apparecchio può essere utilizzato da bambini di età superiore agli 8 anni e da persone con capacità fisiche e mentali limitate e con conoscenze o esperienze insufficienti, a condizione che vengano sorvegliati o istruiti adeguatamente sull'uso sicuro dell'apparecchio in modo che siano consapevoli dei rischi connessi. I bambini non devono giocare con questo apparecchio. I bambini non devono pulire o eseguire interventi di manutenzione sull'apparecchio senza supervisione.

#### DESCRIZIONE DEGLI ELEMENTI GRAFICI

La numerazione di seguito riportata si riferisce ai componenti del dispositivo

illustrati nelle pagine grafiche di questo manuale.

Designazione Fig. A	Descrizione
1	Arresto di emergenza
2	Regolatore dell'altezza di taglio
3	Pannello di controllo del tosaerba
4	Interruttore del tosaerba
5	Ruote motrici
6	Lame da taglio
7	Tamburo del meccanismo di taglio
8	Ruote piroettanti
9	Maniglia di trasporto
10	Connettori di ricarica
11	Coperchio del vano batteria
Designazione Fig. B	Descrizione
1	Pannello di controllo della docking station
2	Fori per il fissaggio della docking station
3	Connettori di ricarica
4	Stazione docking
5	Coperchio della docking station

6	Connettori per il cavo di alimentazione per delimitare l'area di lavoro
7	Fori per i cavi per contrassegnare l'area di lavoro e l'alimentazione elettrica
8	Presa di corrente della docking station
9	Marcatura per il corretto passaggio dei cavi
Designazione Fig. D	Descrizione
1	Indicatore luminoso dello stato di carica
2	Indicatore di guasto del segnale
3	Indicatore del cavo di restrizione
4	Ore di funzionamento / messaggio di errore, spie 1-4
5	Pulsante di accensione
6	Interruttore
7	Pulsante di aggancio
8	Pulsante "Conferma"
Designazione Fig. H	Descrizione
1	Viti
2	Coperchio del vano batteria con maniglia di trasporto
3	Vano batteria
4	Presa della batteria sul coperchio della camera
5	Batteria ricaricabile (non inclusa)
Designazione Fig. I	Descrizione
1	Prato
2	Parete / parete
3	Stazione docking
4	Distanza della stazione dalla parete
5	Sezione iniziale della linea che delimita l'area di sfalcio
6	Lunghezza della sezione
Designazione Fig. J	Descrizione
1a	Cavo per limitare l'area di sfalcio all'inizio
1b	Cavo che limita l'area di sfalcio Fine
2	Cavo di alimentazione
3	Stazione docking

\* Potrebbero esserci differenze tra la grafica e il prodotto reale.

## PREPARAZIONE AL LAVORO

### INSTALLAZIONE DELLA BATTERIA

- Invertire il robot di falciatura in modo da avere accesso alla parte inferiore del robot.
- Al posto dell'interruttore **Fig. A4** e della maniglia di trasporto **Fig. A9** si trova il coperchio del vano batterie **Fig. H2** fissato con le 4 viti contrassegnate dalle frecce **Fig. H1**.
- Quindi svitare le viti contrassegnate dalle frecce.
- Rimuovere con cautela il coperchio del vano **Fig. H2** per non rompere o scollare i fili dell'interruttore **Fig. A4** (è attaccato al coperchio del vano batteria).
- Quindi capovolgere il coperchio e fissare la presa della batteria sul lato inferiore del coperchio **Fig. H4**.
- Nella presa viene inserita una batteria della serie **ENERGY+**.
- Invertire il coperchio con la batteria collegata e inserirla nel vano della **Figura H3**.
- Serrare le viti che fissano il coperchio. Capovolgendo il robot con la parte inferiore verso il basso, l'unità è pronta.

### AMBIENTE DI LAVORO DEL ROBOT FALCIATORE

Assicurarsi che le seguenti condizioni siano soddisfatte nel sito del robot:

- L'altezza dell'erba non supera i 60 mm.
- **NOTA:** Se l'erba è più alta di 60 mm, tagliare prima il prato con un tosaerba manuale.
- Non ci sono pietre, pezzi di legno, fili, cavi elettrici o altri oggetti estranei.
- Il sito di sfalcio è pianeggiante, privo di fossati e trincee e la pendenza è inferiore al 25% (14°) **Fig. C1**
- Per l'installazione sono necessari i seguenti strumenti:
- Martello di gomma (per conficcare i perni nel terreno durante la posa del cavo di ritenuta)
- La chiave esagonale (per il fissaggio della stazione di ricarica) è inclusa nel kit.
- Pinze (per tagliare il cavo che delimita l'area di lavoro)

### 1. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE BASE

Scegliere un luogo adatto

La stazione di ricarica deve essere collocata nella seguente posizione **Fig. C3**:

- Una parte del prato relativamente piatta e livellata.
- Vicino al bordo del prato.
- Vicino a una presa di corrente.
- Collocare il cavo di prolunga da 10 m e l'alimentatore in un luogo ombreggiato, fresco e asciutto.
- Non devono esserci ostacoli nel raggio di almeno 2 m dalla stazione di ricarica.
- Si raccomanda di collocare la stazione di ricarica in un luogo asciutto e riparato.
- L'alimentazione deve trovarsi a 30 cm dal livello del suolo.

### 2. ATTACCO DELLA STAZIONE DI RICARICA

Fissare la stazione di ricarica al suolo con 6 viti di fissaggio (**G1**) (utilizzando una chiave esagonale **G6**).

**NOTA: NON** stare in piedi o camminare sulla piastra della stazione di ricarica.

**NOTA: NON** praticare nuovi fori nella piastra della stazione di ricarica. La stazione deve essere avvitata al suolo utilizzando i fori esistenti.

### 3. POSA DEL CAVO DI RITENUTA

Il filo di confine serve a delimitare l'area di lavoro e a guidare il robot verso la stazione di ricarica.

**NOTA:** se anche il vicino utilizza un robot rasaerba, mantenere una distanza di almeno 1 m tra i fili di arresto di entrambi i robot.

### PIANIFICAZIONE DELLA LINEA DI CONTENIMENTO

Prima di tracciare la linea di confine, camminate lungo il confine designato e rimuovete qualsiasi oggetto non necessario, come ad esempio le pietre.

**NOTA:** La lunghezza del cavo di ritenuta non deve superare i 200 metri.

**ATTENZIONE!** Il robot non deve passare su ghiaia o materiali simili che potrebbero danneggiare le lame.

### POSA DEL CAVO DI RITENUTA FIG. C

Seguire le istruzioni riportate di seguito per stendere il cavo di contenimento intorno all'area di lavoro e agli ostacoli. Utilizzare il calibro incluso nel kit per posare correttamente il cavo di contenimento.

**ATTENZIONE:** il cavo di ritenuta è alimentato a bassissima tensione ed è sicuro per le persone e gli animali domestici.

**NOTA:** iniziare con il connettore "-" sul retro della **stazione di ricarica fig. B6**, tirarlo sotto la stazione (lasciando un margine di 10 cm) e stendere il cavo intorno al prato in senso antiorario, terminando al connettore "+" sul retro della stazione di ricarica (lasciando un margine di 10 cm). Assicurarsi che il cavo faccia contatto con il metallo in corrispondenza dei connettori "+" e "-" **Fig. B6** ricordarsi di tagliare l'eventuale filo di contenimento in eccesso.

- Lasciare almeno 2 m vuoti tra il cavo di arresto e la stazione di ricarica. Il cavo di questa sezione viene utilizzato per portare il robot alla stazione di ricarica.
- Mantenere uno spazio di 30 cm tra il filo di arresto e il bordo del prato **Fig. C2; Fig. C3**.
- Fissare il filo di arresto a terra con gli spinotti forniti nel kit **fig. G5**. Il filo di arresto deve essere diritto e leggermente teso. I chiodini devono essere distanziati ogni 1 m (questo valore può essere modificato in base alla forma del prato). **C4**. Non interrare il cavo a una profondità superiore a 2 cm per non indebolire il segnale.
- Posare il cavo in modo che gli angoli siano superiori a 90° **fig. C5**. In questi punti, il filo di confine viene posato con curve dolci, che facilitano il movimento del robot nell'area da falciare.
- Se nel prato ci sono aiuole, stagni o alberi, circondateli con anelli di filo di confine della **Figura C4**.
- Mantenere una distanza minima di 30 cm tra il cavo di ritenuta e i bordi degli ostacoli. 30 cm di distanza tra il cavo di ritenuta e i bordi degli ostacoli.

**ATTENZIONE:** durante l'ingresso e l'uscita dal cappio, i cavi di ritenuta non devono incrociarsi **Fig. C4**.

- Lasciare uno spazio ristretto nell'area di lavoro del tosaerba. Assicurarsi che la distanza tra i fili di confine che corrono paralleli sia superiore a 1 metro.

**NOTA:** Assicurarsi che la docking station si trovi all'interno dell'anello che delimita l'area di taglio. (esterno-interno/interno-esterno) **Fig. B2**

### 4. INSTALLAZIONE DI STAZIONI DI RICARICA

Collegare l'alimentazione

1. Inserire la spina di alimentazione in una presa di corrente da 110-240V.
2. verificare lo stato delle spie LED della stazione di ricarica **fig. B1**:



- Luce verde fissa: connessione stabilita (robot non in carica o completamente carico)
- Luce verde intermittente: il robot è in carica.
- Luce rossa intermittente: l'errore più comune è la "disconnessione del cavo di limitazione".
- Luce spenta: il guasto più comune è "Assenza di alimentazione a 100-240 V" o "Mancanza di collegamento alla fonte di alimentazione".

## FUNZIONAMENTO / IMPOSTAZIONI

### Avviamento iniziale del robot di falciatura

- Quando si avvia il robot per la prima volta, posizionare l'unità sulla docking station in modo che i connettori di ricarica della stazione **fig. B3** non entrino in contatto con i connettori di ricarica del robot di falciatura **fig. A10**.
- Quando il robot rasaerba viene avviato per la prima volta dall'applicazione del telefono, è necessario eseguire un aggiornamento del firmware. Il metodo di esecuzione è descritto di seguito nella sezione Aggiornamento software.
- **NOTA:** durante la prima connessione, il telefono e il robot devono trovarsi nel raggio d'azione della rete Wi-Fi.

### AGGIORNAMENTO DEL FIRMWARE PRIMA DI UTILIZZARE IL ROBOT.

#### L'aggiornamento deve essere eseguito come segue.

1. Posizionare il robot all'interno dell'anello ma all'esterno della stazione di ricarica.
2. Portare l'interruttore **Fig. A4** in posizione 1.
3. Tenere premuto l'interruttore **Fig. D5**
4. Avviare l'applicazione, scansionare il **codice QR**
5. Collegare l'applicazione al robot
6. Espandere le impostazioni del software premendo l'icona in alto a destra dello schermo.
7. Selezionare l'opzione: Aggiornamento firmware.
8. Seguire quindi le istruzioni visualizzate sullo schermo.

#### Dopo l'installazione del software, il dispositivo è pronto per l'uso.

#### NOTA!

- Il display indica se il robot si trova nel raggio d'azione del Wi-Fi o del Bluetooth.
- La connessione alla rete è indicata da un'icona lampeggiante per il rispettivo tipo di connessione. Una volta collegata, l'icona smette di lampeggiare.
- Il robot può essere abbinato a un solo telefono.
- Se è necessario collegarne un altro (lo stesso robot rasaerba), il primo deve essere rimosso dall'app. Nell'app iOS anche dalle impostazioni Bluetooth.

### REGOLAZIONE DELL'ALTEZZA DI TAGLIO:

Impostare l'altezza di taglio a 60 mm prima della prima rasatura, quindi passare all'altezza desiderata quando l'intero prato è relativamente piatto.

- Ruotare la manopola della **figura A2** in senso orario per aumentare l'altezza di taglio.
- Ruotare la manopola della **figura A2** verso sinistra per ridurre l'altezza di taglio.
- L'altezza di taglio può essere regolata da 20 mm (MIN) a 60 mm (MAX).

**NOTA:** Il motore di azionamento del tamburo di falciatura **Fig. A7** si accende circa 10 secondi dopo l'uscita dalla base, avviando il funzionamento.

### ACCENSIONE/SPEGNIMENTO

1. portare l'interruttore di **Fig. A4** in posizione "O" per disattivare l'alimentazione.
2. portare l'interruttore di **Fig. A4** in posizione "I" per accendere l'apparecchio.

### ATTIVAZIONE DEL ROBOT E PROGRAMMAZIONE DEL TEMPO DI LAVORO IN MODALITÀ MAUALE

1. Tenere premuto il pulsante di accensione **Fig. D5** per avviare il robot. Nota: non scuotere il robot durante l'avvio per evitare un errore di avvio. Se il robot non si avvia correttamente (tutte le spie sono accese in modo continuo), riavviare il robot.
2. inserire la password premendo **due volte** il pulsante **D6**, poi due volte il pulsante **D7** e una volta il pulsante **D8** (password programmata in fabbrica).
3. programmare il tempo di funzionamento (compreso il tempo di falciatura e il tempo di ricarica):

- Premere il pulsante **fig. D6** per impostare il tempo di funzionamento. Una luce significa 2 ore, la durata massima di funzionamento è di 8 ore e si accendono 4 luci **fig. D4 sono** accese. Premere il pulsante **fig. D8** per confermare e avviare il robot.

**NOTA:** Una volta impostato l'orario di funzionamento, il robot ricorderà le impostazioni e inizierà a falciare ogni giorno all'ora programmata. Il tempo di falciatura sarà conforme alle impostazioni inserite.

- Il tempo di funzionamento programmato del robot, da 2 a 8 ore, è il tempo di falciatura, compreso il tempo di ricarica.
- I tempi di funzionamento e di ricarica variano a seconda della batteria utilizzata.

Se si desidera modificare l'orario di funzionamento, ripetere i passaggi 2-3.

### LA PROGRAMMAZIONE DELL'ORARIO IN MODALITÀ AUTOMATICA, CON PIANIFICAZIONE SU 7 GIORNI, È DISPONIBILE ATTRAVERSO LE IMPOSTAZIONI DELL'APP

- Dopo un arresto di emergenza, il robot deve essere prima sbloccato seguendo il passo 2 di cui sopra. Una volta sbloccato il robot, è possibile riportarlo in stazione premendo i pulsanti: **fig. D7** e confermare con la **fig. D8** per riportare il tosaerba alla stazione di ricarica.
- Premendo il pulsante di arresto di emergenza STOP, il ciclo di lavoro in modalità manuale e automatica viene cancellato dall'applicazione, se è stata avviata in questo modo. Per rimettere in funzione il robot dopo un arresto di emergenza, riportarlo alla stazione di ricarica e impostare nuovamente il programma manuale. Per la programmazione automatica, eseguire la stessa azione nella programmazione dell'applicazione e confermare le impostazioni.
- **NOTA:** L'orario di avvio programmato nella pianificazione automatica non deve essere considerato molto preciso. L'unità può avviarsi anche alcuni minuti dopo l'orario impostato.
- L'attivazione della modalità manuale cancella la pianificazione programmata nell'applicazione e viceversa.
- La bordatura in modalità manuale avviene automaticamente ogni pochi cicli di taglio. Consiste nel tagliare l'erba accanto al cavo che delimita l'area di lavoro. ATTENZIONE: è necessario assicurarsi che il cavo sia fissato correttamente per non esporlo a tagli accidentali.
- Il robot falciatore tornerà alla docking station una volta che il dispositivo avrà rilevato l'inizio delle precipitazioni.
- Se il robot incontra un ostacolo durante il lavoro, rimbalza su di esso e continua a lavorare.

### LA SPIA DELLO STATO DI CARICA NELLA STAZIONE DI RICARICA:

Luce verde continua - batteria completamente carica.  
Luce verde intermittente - carica.

### ALL'ESTERNO DELLA STAZIONE DI RICARICA:

Luce verde continua - batteria >=20%  
Luce verde intermittente - batteria <20%

**ATTENZIONE!** Il robot smette automaticamente di funzionare e torna alla stazione di ricarica se il livello della batteria scende sotto il 20%.

### LUCE DI ERRORE:

Luce verde continua: il sistema deve essere aggiornato. Collegarsi all'applicazione per eseguire l'aggiornamento.  
Luce verde intermittente - aggiornamento del sistema in corso.  
Luce rossa intermittente - messaggio di errore da 1 a 5, riavviare il robot.  
Luce rossa continua - messaggio di errore da 6 a 12, premere "STOP" o "OK" per cancellare.

### SPIA DEL CAVO DI FINE CORSA:

Luce verde continua - segnale corretto  
Luce rossa continua - nessun segnale

### Controlli Fig. D4:

Luce intermittente - robot bloccato.  
Luce continua - robot sbloccato.

La luce 1 si accende in verde: autonomia di 2 ore.

Le luci 1 e 2 si illuminano di verde: 4 ore di funzionamento.

Le luci 1, 2 e 3 si illuminano di verde: 6 ore di funzionamento.

Le luci 1, 2, 3 e 4 si illuminano di verde: 8 ore di funzionamento.

### SOFTWARE PER IL CONTROLLO DEL ROBOT FALCIATORE

Scaricare iOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Scaricare Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Le istruzioni per il programma possono essere scaricate all'indirizzo:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

## ARRESTO DI EMERGENZA DEL ROBOT

Premere il pulsante "STOP" Fig. A1 per arrestare il robot, tenere premuto il pulsante di accensione per spegnere il robot.

## SPOSTARE IL ROBOT

Sotto il robot è presente una maniglia di sollevamento **A10** per un facile utilizzo con una sola mano.

## MANUTENZIONE E STOCCAGGIO

- Spegnere sempre il robot prima della pulizia e della manutenzione.
  - Prima di procedere alla pulizia e alla manutenzione della stazione di ricarica, scollegare l'alimentazione.
  - Indossare sempre guanti protettivi spessi durante la sostituzione delle lame e la pulizia della parte inferiore del robot.
  - Controllare regolarmente il serraggio di bulloni e dadi. Le parti danneggiate devono essere riparate o sostituite per motivi di sicurezza.
  - Controllare regolarmente che le lame possano ruotare liberamente.
- NOTA:** Quando si capovolge il robot, posizionarlo su un prato o su una superficie morbida per non danneggiare o graffiare il coperchio.

## PULIZIA

**ATTENZIONE!** Prima di iniziare la pulizia, spegnere l'alimentazione con l'interruttore Fig. A4.

- Lavare la parte anteriore del robot con un detergente a bassa pressione e una spazzola o un panno morbido.
- Utilizzare una spazzola dura per rimuovere erba tagliata e detriti dalle lame, dalle ruote e da altre parti della parte inferiore del robot.
- Controllate regolarmente che le ruote non siano sporche di fango o di erba tagliata e pulitele con una spazzola.

**NOTA:** Rimuovere regolarmente i residui vegetali dalla parte inferiore del robot per evitare una riduzione della produttività.

## SOSTITUZIONE DELLA LAMA

**ATTENZIONE!** Spegnere prima l'interruttore principale e indossare i guanti di protezione.

**ATTENZIONE!** Utilizzare solo le lame originali indicate e approvate dal produttore.

- Tutte e tre le lame e le relative viti devono essere sostituite in un'unica soluzione **Figura A6**.
- Le viti devono essere svitate e serrate con un cacciavite.
- Verificare che le nuove lame possano ruotare liberamente.

## RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

La tabella seguente fornisce indicazioni per la diagnosi dei problemi. Se possibile, riparare il dispositivo da soli. Se non si riesce a risolvere il problema, rivolgersi a un rivenditore o a un centro di assistenza autorizzato.

**AVVERTENZA! È necessario adottare misure di protezione.**

Problema	Possibili cause	Soluzioni
La luce rossa lampeggia sulla stazione di ricarica	Interruzione del cavo di ritenuta	Individuare il tratto di cavo difettoso e sistemare il tutto
Il robot ha difficoltà ad agganciarsi alla stazione di ricarica	Stazione di ricarica non installata correttamente	Vedere la sezione "Preparazione al lavoro".
	Il cavo di ritenuta non è posizionato correttamente	
Nessun segnale dal cavo di ritenuta	Nessuna alimentazione	Controllare la fonte di alimentazione
	Il cavo di restrizione è stato collegato al contrario	Scambiate i connettori "+" e "-".
	Cavo di limitazione non collegato alla stazione di ricarica	Controllare che il cavo di ritenuta sia correttamente collegato a una stazione di ricarica
	Interruzione del cavo di ritenuta	Controllare tutto il percorso, che il cavo non sia stato reciso

	Incroci di fili di restrizione sulla via di accesso e di uscita dal loop	Controllare che il cavo di ritenuta sia installato correttamente
Il robot va oltre il confine	Il cavo di restrizione è stato collegato al contrario	Scambiate i connettori "+" e "-".
Il robot vibra o emette rumori insoliti	Lama danneggiata o mancante	Controllare e riparare le viti di fissaggio della lama
	Il disco della lama è allentato	
	Sostituire la lama	

Codice di errore	Descrizione	Soluzione
E01 fig. F1	Errore di inizializzazione - sensore giroscopico	Posizionare il robot su una superficie piana e riavviare.
E02 fig. F2	Guasto al sensore di sollevamento o al sensore di collisione	Regolare la barra di collisione e la ruota di torsione sulla parte anteriore del tosaerba, verificare che non siano bloccate; posizionare il robot su una superficie piana e riavviare.
E03 fig. F3	Errore di inizializzazione del motore di taglio	Posizionare il robot su una superficie piana e riavviare. Se il problema persiste, contattare il servizio di assistenza.
E04 Fig. F4	Errore di collegamento dell'alimentazione	Velocità del motore di taglio non corretta
E05 fig. F5	Velocità del motore di taglio non corretta	
E06 Fig. F6	Avviso di inclinazione	Posizionare il robot su una superficie piana. Premere STOP o OK per cancellare l'allarme.
E07 Fig. F7	Avviso di sollevamento	Posizionare il robot su una superficie piana. Premere STOP o OK per cancellare l'allarme.
E08 fig. F8	Errore del canale ADC	Posizionare il robot su una superficie piana e riavviare. Se il problema persiste, contattare il servizio di assistenza.
E09 fig. F9	Segnale errato	Vedi sopra nella tabella: problema - nessun segnale dal filo di arresto. Controllare tutti i punti uno alla volta, quindi posizionare il robot su una superficie piana. Premere STOP o OK per cancellare l'allarme. Riavviare il robot. Se il problema persiste, contattare il servizio di assistenza.
E10 fig. F10	Marmellata di robot	Posizionare il robot su una superficie piana. Premere STOP o OK per cancellare l'allarme. Riavviare il robot. Se il problema persiste, contattare il servizio di assistenza.
E101 Fig. F11	Velocità errata del motore di rotolamento sinistro	Riavviare il robot. Se il problema persiste, contattare il servizio di assistenza.
E102 fig. F12	Velocità non corretta diritto motore di marcia	

## CONTENUTO DEL KIT:

- Robot di falciatura 1 pezzo.
- Stazione di ricarica e docking 1pc.
- Alimentazione e cavo di prolunga 1pc.
- Cavo per la delimitazione dell'area di lavoro area di lavoro100m
- Perni di fissaggio del cavo 100 pezzi.
- Perni di fissaggio della docking station 6 pezzi.
- Lame da taglio 3 pezzi.
- Connettori per cavi 2 pz.
- Chiave esagonale 1pc.

## DATI TECNICI

Robot di falciatura 04-621	
Parametro	Valore
Tensione di alimentazione	18 V CC
Potenza nominale massima del motore di taglio:	50 W
Potenza massima del motore semovente:	20 W
Grado di protezione IP per la stazione di ricarica	IPX4
Grado di protezione IP per il robot	IPX5
Grado di protezione IP per l'adattatore di ricarica	IP 65
Classe di protezione del robot	III
Classe di protezione della stazione di ricarica	II
Larghezza di taglio	180 mm
Regolazione dell'altezza di taglio nell'intervallo	20 mm - 60 mm
Velocità	3100 giri/min.
Massa	10,2 kg
Anno di produzione	2023

#### DATI SU RUMORE E VIBRAZIONI

Livello di pressione sonora	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Livello di potenza sonora misurato	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

#### Informazioni su rumore e vibrazioni

Il livello di emissione sonora dell'apparecchiatura è descritto da: il livello di pressione sonora emesso  $L_{pA}$  e il livello di potenza sonora  $L_{WA}$  (dove K indica l'incertezza di misura). Le vibrazioni emesse dall'apparecchiatura sono descritte dal valore di accelerazione delle vibrazioni  $a_h$  (dove K indica l'incertezza di misura).

Il livello di emissione della pressione sonora  $L_{pA}$ , il livello di potenza sonora  $L_{WA}$  e il valore di accelerazione delle vibrazioni  $a_h$  specificati nel presente manuale sono stati misurati in conformità alla norma EN 62841-1:2015+A11. Il livello di vibrazioni specificato  $a_h$  può essere utilizzato per confrontare le apparecchiature e per effettuare una valutazione preliminare dell'esposizione alle vibrazioni.

Il livello di vibrazioni indicato è solo rappresentativo dell'uso di base dell'unità. Se l'unità viene utilizzata per altre applicazioni o con altri strumenti di lavoro, il livello di vibrazioni può cambiare. Un livello di vibrazioni più elevato sarà influenzato da una manutenzione insufficiente o troppo poco frequente dell'unità. I motivi sopra indicati possono comportare un aumento dell'esposizione alle vibrazioni durante l'intero periodo di lavoro.

**Per stimare con precisione l'esposizione alle vibrazioni, è necessario tenere conto dei periodi in cui il dispositivo è spento o acceso ma non utilizzato per il lavoro. Quando tutti i fattori sono stimati con precisione, l'esposizione totale alle vibrazioni può essere significativamente inferiore.**

Per proteggere l'utente dagli effetti delle vibrazioni, è necessario adottare ulteriori misure di sicurezza, come la manutenzione ciclica della macchina e degli strumenti di lavoro, la garanzia di un'adeguata temperatura delle mani e una corretta organizzazione del lavoro.

#### DATI SU RUMORE E VIBRAZIONI

##### PROTEZIONE DELL'AMBIENTE



I prodotti alimentati elettricamente non devono essere smaltiti con i rifiuti domestici, ma devono essere portati in strutture adeguate per lo smaltimento. Per informazioni sullo smaltimento, rivolgersi al rivenditore del prodotto o alle autorità locali. I rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche contengono sostanze inerti per l'ambiente. Le apparecchiature non riciclate rappresentano un rischio potenziale per l'ambiente e la salute umana.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością". Spółka komandytowa con sede legale a Varsavia, ul. Pograniczna 2/4 (di seguito: "Grupa Topex") informa che tutti i diritti d'autore sul contenuto del presente manuale (di seguito: "Manuale"), compresi, tra gli altri, il testo, le fotografie, i diagrammi, i disegni e la sua composizione appartengono esclusivamente a Grupa Topex e sono tutelati dalla legge del 4 febbraio 1994 sul diritto d'autore e sui diritti connessi (Gazzetta Ufficiale 2006 n. 90 Poz. 631, e successive modifiche). La copia, l'elaborazione, la pubblicazione, la modifica a fini commerciali dell'intero Manuale e dei suoi singoli elementi, senza il consenso di Grupa Topex espresso per iscritto, è severamente vietata e può comportare responsabilità civili e penali.

#### Dichiarazione di conformità CE

**Produttore:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Prodotto:** Robot di falciatura E+

**Modello:** 04-621

**Nome commerciale:** NEO TOOLS

Numero di serie: 00001 + 99999

La presente dichiarazione di conformità è rilasciata sotto l'esclusiva responsabilità del produttore.

Il prodotto sopra descritto è conforme ai seguenti documenti:

**Direttiva macchine 2006/42/CE**

**Direttiva RED 2014/53/UE**

**Direttiva RoHS 2011/65/UE, modificata dalla direttiva 2015/863/UE.**

E soddisfa i requisiti degli standard:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

La presente dichiarazione si riferisce esclusivamente alla macchina così come immessa sul mercato e non comprende i componenti aggiunte dall'utente finale o eseguite da lui successivamente.

Nome e indirizzo della persona residente nell'UE autorizzata a preparare il fascicolo tecnico:

Firmato a nome di:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Via Pograniczna

02-285 Varsavia

*Pawel Kowalski*

Pawel Kowalski

Responsabile della qualità del gruppo TOPEX

Varsavia, 2023-09-11

#### Dichiarazione di conformità UE

**Produttore:** Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Prodotto:** Stazione di ricarica

**Modello:** K145455

**Nome commerciale:** NEO TOOLS

**Numero di serie:** 00001 + 99999

La presente dichiarazione di conformità è rilasciata sotto l'esclusiva responsabilità del produttore.

Il prodotto sopra descritto è conforme ai seguenti documenti:

**Direttiva RED 2014/53/UE**

**Direttiva RoHS 2011/65/UE, modificata dalla direttiva 2015/863/UE.**

E soddisfa i requisiti degli standard:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Questa dichiarazione si riferisce esclusivamente alla macchina nello stato in cui è stata introdotta nel sistema.

marketing e non comprende i componenti aggiunti dall'utente finale o le sue attività successive.

Nome e indirizzo del residente nell'UE autorizzato a preparare la documentazione tecnica:

Firmato a nome di:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Via Pograniczna

02-285 Varsavia

*Pawel Kowalski*

Pawel Kowalski

Responsabile della qualità del gruppo TOPEX

Varsavia, 2023-11-09

NL

**VERTALING (GEBRUIKERS)HANDLEIDING  
MAAIROBOT 04-621**

**LET OP: LEES DEZE INSTRUCTIES ZORGVULDIG DOOR VOORDAT U ELEKTRISCH GEREEDSCHAP GEBRUIKT EN BEWAAR ZE VOOR TOEKOMSTIG GEBRUIK.**

**SPECIFIEKE VEILIGHEIDSRREGELS**

**VEILIGHEIDSIINSTRUCTIES VOOR MAAIROBOTTEN**

Veiligheid bij het praktische gebruik van de maairobot

**AANBEVELINGEN**

Lees de instructies zorgvuldig door. Maak uzelf vertrouwd met de besturingssystemen en de juiste werking van het apparaat.

Laat het apparaat niet gebruiken door kinderen of personen die de gebruiksaanwijzing niet hebben gelezen. De nationale regelgeving kan een minimumleeftijd voor de gebruiker aangeven.

Gebruik de robot niet als er andere mensen in de buurt zijn, vooral kinderen of dieren.

Houd er rekening mee dat de operator of gebruiker verantwoordelijk is voor ongelukken of gevaren voor andere mensen of het milieu.

## VOORBEREIDING

- Controleer elke keer voor het maaien of alle onderdelen van de robot goed werken.
- Voor de beste resultaten wordt aanbevolen om te maaien bij regenvrij weer. Bij maaien in de regen kan het gras blijven plakken aan de robot, die daardoor kan wegglijden.
- Maai NIET bij slechte weersomstandigheden, bijv. tijdens zware regenval, onweer of sneeuwval.
- Controleer het gemaaid gebied regelmatig en verwijder stenen, puin, draden, botten en andere obstakels. De beperkte garantie dekt geen schade veroorzaakt door voorwerpen die op het gazon zijn achtergebleven.
- Maai niet binnen 1 m van de sproeikoppen om schade te voorkomen.

**OPMERKING:** De robot en de sprinklers mogen NIET tegelijkertijd worden ingeschakeld.

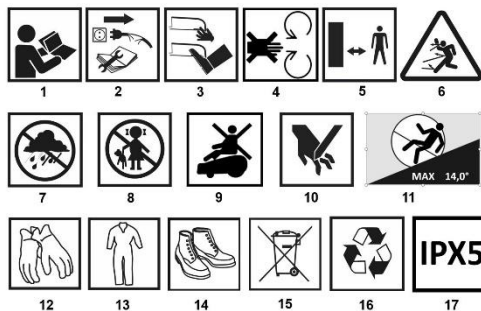
De robot moet worden geprogrammeerd om op een ander tijdstip te werken dan de sprinklers.

Laat kinderen **NOOIT** de voeding, het laadstation en in het bijzonder de contacten, de lamellen, het batterijkvak of onderdelen met openingen zoals wielen aanraken.

## GEBRUIK

- Pas op voor draaiende bladen! Steek uw handen of voeten NIET onder draaiende bladen.
- Kijk uit voor voorwerpen die op het gazon liggen tijdens het maaien! Houd een veilige afstand als de robot aan staat.
- Laat het apparaat niet onbeheerd achter als er dieren, kinderen of mensen in de buurt zijn.
- Een veilige positie aanhouden. Zorg voor evenwicht en een stabiele positie op hellingen. Tijdens het bedienen van de robot of de randapparatuur mag je lopen, maar niet rennen.
- Maak uzelf vertrouwd met de instructies over wanneer, waar en hoe u de robot en de randapparatuur, kabels en verlengsnoeren moet controleren op schade of slijtage en repareer de robot, zelf modificeren, repareren is niet toegestaan - met het risico dat de garantie vervalt.
- Sluit een beschadigde voedingskabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding vanwege het risico op contact met onderdelen die onder spanning staan.
- Sluit de robot en/of randapparatuur alleen aan op stroomcircuits die beveiligd zijn met een aardlekschakelaar met een uitschakelstroom van maximaal 30 mA.
- Als de robot een abnormaal geluid maakt, een abnormale trilling waarneemt of een alarmsignaal geeft, druk dan onmiddellijk op de STOP-knop.
- Raak **GEEN** gevaarlijke bewegende delen aan voordat u de stroom naar de robot uitschakelt.
- Raak gevaarlijke onderdelen **NIET** aan totdat ze volledig tot stilstand zijn gekomen.
- Draag altijd stevig schoeisel en een lange broek bij het hanteren van de robot.
- Sluit de stroom af: Voordat u de robot vergrendelt.
- Voor testen, reinigen of onderhoud.

## PICTOGRAMMEN EN WAARSCHUWINGEN



- Lees de gebruiksaanwijzing, neem de waarschuwingen en veiligheidsvoorschriften in acht!
- Haal de stekker uit het stopcontact voor reiniging of onderhoud
- Plaats uw handen of voeten niet onder de bescherming van het snijmechanisme
- Roterende onderdelen kans op letsel
- Houd een veilige afstand tot de maairobot aan
- Pas op voor de kans op letsel door weggegooide voorwerpen
- Beschermen tegen regen
- Buiten bereik van kinderen bewaren
- Niet op de robot rijden
- Mogelijk verlies van vingers, wees voorzichtig
- Maximale kanteling grond 14°/25%
- Handen beschermen met werkhandschoenen
- Er moet beschermende kleding worden gedragen
- Draag beschermend schoeisel
- Niet weggooien met huishoudelijk afval
- Selectieve afvalinzameling
- Beschermingsgraad

**LET OP: Dit apparaat mag worden gebruikt door kinderen ouder dan 8 jaar en personen met beperkte fysieke en mentale vaardigheden en onvoldoende kennis of ervaring, mits ze onder toezicht staan of de juiste instructies hebben gekregen voor een veilig gebruik van het apparaat, zodat ze zich bewust zijn van de risico's die eraan verbonden zijn. Kinderen mogen niet met dit apparaat spelen. Kinderen mogen het apparaat niet schoonmaken of onderhouden zonder toezicht.**

## BESCHRIJVING VAN DE GRAFISCHE ELEMENTEN

De onderstaande nummering verwijst naar de onderdelen van het apparaat getoond op de grafische pagina's van deze handleiding.

Aanduiding Fig. A	Beschrijving
1	Noodstop
2	Instelbare maaihoogte
3	Bedieningspaneel maaiër
4	Maaischakelaar
5	Aandrijfwielen
6	Snijbladen
7	Trommel met snijmechanisme
8	Zwenkwielen
9	Draagbeugel
10	Aansluitingen voor opladen
11	Deksel batterijcompartiment
Aanduiding Fig. B	Beschrijving
1	Bedieningspaneel dockingstation
2	Gaten voor het vastzetten van het dockingstation
3	Aansluitingen voor opladen
4	Docking station
5	Docking station afdekking
6	Connectoren voor voedingskabel om het werkgebied te markeren
7	Kabelgaten voor markering van het werkgebied en de voeding
8	Stopcontact docking station
9	Markering voor correcte kabelgeleiding

Aanduiding Fig. D	Beschrijving
1	Indicatielampje oplaadstatus
2	Indicator voor signaalstoring
3	Indicator voor begrenzingskabel
4	Bedrijfsuren / foutmelding, lampjes 1-4
5	Aan/uit-knop
6	Schakelaar
7	Docking-knop
8	Knop "Bevestigen"
Aanduiding Fig. H	Beschrijving
1	Schroeven
2	Batterijvakdeksel met transportgreep
3	Batterijvak
4	Batterijaansluiting op kamerdeksel
5	Oplaadbare batterij (niet meegeleverd)
Aanduiding Fig. I	Beschrijving
1	Gazon
2	Wand / muur
3	Docking station
4	Afstand van station tot de muur
5	Eerste deel van de lijn die het maaigebied afbakt
6	Langte van sectie
Aanduiding Fig. J	Beschrijving
1a	Kabel om het maaigebied te beperken
1b	Kabel die het maaigebied beperkt Einde
2	Stroomkabel
3	Docking station

\* Er kunnen verschillen zijn tussen de afbeelding en het daadwerkelijke product.

## VOORBEREIDING OP HET WERK

### BATTERIJ-INSTALLATIE

- Draai de maaierobot om zodat er toegang is tot de onderkant van de robot.
- Op de plaats van de schakelaar **Fig. A4** en de transporthandgreep **Fig. A9** zit het deksel van het batterijvak **Fig. H2** vast met de 4 schroeven gemarkeerd met pijlen **Fig. H1**.
- Draai vervolgens de schroeven los die met pijlen zijn gemarkeerd.
- Verwijder voorzichtig het deksel van het batterijvak **Fig. H2** om de draden van de schakelaar **Fig. A4** niet te breken of los te koppelen (deze is bevestigd aan het deksel van het batterijvak).
- Draai vervolgens het deksel om, de batterijaansluiting aan de onderkant van het deksel zit vast **Fig. H4**.
- Een batterij uit de **ENERGY+** serie wordt in de aansluiting geplaatst.
- Draai het klepje met de batterij eraan om en plaats het in het compartiment **Figuur H3**.
- Draai de schroeven aan waarmee het deksel vastzit. Draai de robot om met de onderkant naar beneden, het apparaat is klaar.

### WERKOMGEVING VAN DE MAAIROBOT

Zorg ervoor dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan op de robotlocatie:

- De grashoogte is niet hoger dan 60 mm.
- **OPMERKING:** Als het gras hoger is dan 60 mm, maai het gazon dan eerst met een handmaaiër.
- Er zijn geen stenen, stukken hout, draden, stroomvoerende kabels of andere vreemde voorwerpen.
- Het maaigebied is vlak, vrij van greppels en greppels en de helling is minder dan 25% (14°) **Fig. C1**
- De volgende gereedschappen zijn nodig voor de installatie:
- Rubberen hamer (om pinnen in de grond te slaan bij het leggen van de begrenzingskabel)
- Inbusleutel (voor het bevestigen van het laadstation) is inbegrepen in de kit
- Tang (voor het doorknippen van de kabel die het werkgebied begrenst)

### 1. INSTALLATIE BASISSTATION

Kies een geschikte locatie

Het laadstation moet op de volgende locatie worden geplaatst **Fig. C3**:

- Een relatief vlak en vlak deel van het gazon.

- Dicht bij de rand van het gazon.
- In de buurt van een stopcontact.
- Plaats de verlengkabel van 10 m en de voeding op een schaduwrijke, koele en droge plaats.
- Er mogen zich geen obstakels bevinden binnen minstens 2 m van het laadstation.
- Het wordt aanbevolen om het laadstation op een droge en beschutte plaats te zetten.
- De voeding moet zich 30 cm boven de grond bevinden.

### 2. BEVESTIGING LAADSTATION

Bevestig het laadstation aan de grond met 6 bevestigingsschroeven (**G1**) (met een **G6** inbusleutel).

**OPMERKING:** ga NIET op de plaat van het laadstation staan en loop er NIET overheen.

**OPMERKING:** Maak GEEN nieuwe gaten in de plaat van het laadstation. Het station moet met de bestaande gaten aan de grond worden vastgeschroefd.

### 3. LEGGEN VAN DE BEGRENZINGSKABEL

De grensdraad wordt gebruikt om het werkgebied af te bakenen en de robot terug te leiden naar het laadstation.

**OPMERKING:** Als je buurman ook een maaierobot gebruikt, houd dan minstens 1 m afstand tussen de stopdraden van beide robots.

### PLANNING VAN DE INSLUITINGSLIJN

Voordat je de grenslijn legt, loop je langs de aangewezen grens en verwijder je alle onnodige voorwerpen, zoals stenen.

**OPMERKING:** De lengte van de begrenzingskabel mag niet meer zijn dan 200 meter.

**WAARSCHUWING!** De robot mag niet over grind of soortgelijke materialen rijden die de messen kunnen beschadigen.

### DE KABEL LEGGEN FIG. C

Volg de onderstaande instructies om de begrenzingskabel rond het werkgebied en obstakels te leggen. Gebruik de bijgeleverde meter om de afschermkabel correct te leggen.

**WAARSCHUWING:** De afschermkabel staat onder zeer lage spanning en is veilig voor mensen en huisdieren.

**OPMERKING:** Begin met de "-" aansluiting aan de achterkant van het laadstation **fig. B6** en leg de kabel linksom rond het gazon, eindigend bij de "+"-aansluiting aan de achterkant van het laadstation (laat 10 cm ruimte vrij). Zorg ervoor dat de kabel metaalcontact maakt bij de "+" en "-" aansluitingen **Fig. B6** **Vergeet** niet om overtollige begrenzingsdraad af te knippen.

- Laat minstens 2 m vrij tussen de stopdraad en het laadstation. De kabel in dit gedeelte wordt gebruikt om de robot naar het laadstation te brengen.
- Houd 30 cm ruimte tussen de stopdraad en de gazonrand **Fig. C2; Fig. C3**.
- Bevestig de stopdraad aan de aarde met de pinnen uit de kit **fig. G5**. De stopdraad moet recht en licht gespannen zijn. De pinnen moeten om de 1 m worden geplaatst (dit kan worden aangepast aan de vorm van het gazon) **fig. C4**. Graaf de kabel niet dieper in dan 2 cm om het signaal niet te verzwakken.
- Leg de kabel zo dat de hoeken groter zijn dan 90° **afb. C5**. Leg de begrenzingskabel op deze punten in zachte bochten, zodat de robot veel gemakkelijker over het te maaien gebied kan bewegen.
- Als er bloemperken, vijvers of bomen in het gazon liggen, omring deze dan met lussen van grensdraad **Figuur C4**.
- Houd min. 30 cm afstand tussen de kabel en de randen van obstakels.

**ATTENTIE:** Op weg naar en van de lus mogen de vasthoudkabels elkaar niet kruisen **Fig. C4**.

- Laat een smalle ruimte vrij in het werkgebied van de maaier. Zorg ervoor dat de afstand tussen parallel lopende begrenzingsdraden groter is dan 1 m.

**OPMERKING:** Zorg ervoor dat het docking station zich binnen de lus bevindt die het maaigebied markeert. (buiten-binnen-binnen-buiten) **Fig.B2**

### 4. INSTALLATIE VAN OPLAADSTATIONS

Sluit de voeding aan

1. Steek de stekker in een stopcontact van 110-240V.

2. Controleer de status van de LED-lampjes op het laadstation **fig. B1**:
  - Brandt groen: verbinding tot stand gebracht (robot niet opgeladen of volledig opgeladen)
  - Intermitterend groen licht: de robot wordt opgeladen.
  - Intermitterend rood lampje: de meest voorkomende fout is "loskoppeling van de begrenzingskabel".

- Licht uit: de meest voorkomende fout is "Geen 100-240 V voeding" of "Geen verbinding met voedingsbron".

## BEDIENING / INSTELLINGEN

### Initiële opstart van de maairobot

- Als u de robot voor de eerste keer start, moet u het apparaat zo op het dockingstation plaatsen dat de laadconnectoren op het station **fig. B3** niet in contact komen met de laadconnectoren op de maairobot **fig. A10**.
- Wanneer de maairobot voor het eerst wordt gestart vanuit de telefoonapp, moet er een firmware-update worden uitgevoerd. De uitvoeringsmethode wordt hieronder beschreven onder software-update.
- **OPMERKING:** Tijdens de eerste verbinding moeten de telefoon en de robot zich binnen het bereik van het Wi-Fi-netwerk bevinden.

### FIRMWARE-UPDATE VOORDAT U DE ROBOT GEBRUIKT.

#### De update moet als volgt worden uitgevoerd.

1. Plaats de robot in de lus maar buiten het laadstation.
2. Zet de schakelaar **Fig. A4** in positie 1.
3. Houd de schakelaar ingedrukt **Fig. D5**
4. Start de applicatie, scan de **QR-code**
5. Verbind de toepassing met de robot
6. Breid de software-instellingen uit door op het pictogram rechtsboven in het scherm te drukken.
7. Selecteer de optie: Firmware-update.
8. Volg dan de instructies op het scherm.

#### Nadat de software is geïnstalleerd, is het apparaat klaar voor gebruik.

#### OPMERKING!

- Het scherm geeft aan of de robot zich in Wi-Fi of Bluetooth bereik bevindt.
- Verbinding maken met het netwerk wordt aangegeven door een knipperend pictogram voor het desbetreffende verbindingstype. Zodra er verbinding is, stopt het pictogram met knipperen.
- De robot kan maar aan één telefoon gekoppeld worden.
- Als een andere (dezelfde maairobot) moet worden aangesloten, moet de eerste worden verwijderd uit de app. In de iOS app ook uit de Bluetooth instellingen.

#### MAAIHOOGTE AANPASSEN:

Stel de maaïhoogte in op 60 mm voor de eerste maaibeurt en verander daarna naar de gewenste hoogte wanneer het hele gazon relatief vlak is.

- Draai de knop van **figuur A2** rechtsom om de maaïhoogte te verhogen.
- Draai de knop van **figuur A2** naar links om de maaïhoogte te verlagen.
- De maaïhoogte kan worden ingesteld van 20 mm (MIN) tot 60 mm (MAX).

**OPMERKING:** De aandrijfmotor van de maaitrommel **Afb. A7** schakelt ongeveer 10 seconden na het verlaten van de basis in, waardoor het maaien begint.

#### AAN/UIT

1. Zet de schakelaar **Fig. A4** in de stand "O" om de voeding uit te schakelen.
2. Zet de schakelaar **Fig. A4** in de stand "I" om de stroom in te schakelen.

### ACTIVERING VAN DE ROBOT EN PROGRAMMERING VAN DE WERKTijd IN MAUELE MODUS

1. Houd de aan/uit-knop **Afb. D5** ingedrukt om de robot op te starten. Opmerking: schud de robot niet tijdens het opstarten om een opstartfout te voorkomen. Als de robot niet goed start (alle lampjes branden continu), start u de robot opnieuw.
  2. Voer het wachtwoord in door **tweemaal** op knop **D6** te drukken, vervolgens **tweemaal** op knop **D7** en **eenmaal** op knop **D8** (wachtwoord geprogrammeerd in de fabriek).
  3. Programmeer de gebruiktijd (inclusief maaitijd en oplaadtijd):
    - Druk op de knop **fig. D6** om de bedrijfstijd in te stellen. Eén lampje betekent 2 uur, de maximale inschakelduur is 8 uur en er branden 4 lampjes **Afb. D4** branden. 6. Druk op de knop **fig. D8** om te bevestigen en de robot te starten.
- OPMERKING:** Zodra de werktijd is ingesteld, onthoudt de robot de instellingen en begint hij elke dag te maaien op het geprogrammeerde tijdstip. De maaitijd komt overeen met de ingevoerde instellingen.
- De geprogrammeerde werktijd van de robot van 2 uur tot 8 uur is de maaitijd inclusief oplaadtijd.
  - De gebruiksduur en oplaadtijd zijn afhankelijk van de gebruikte batterij.

Als u de werkingstijd wilt wijzigen, volgt u stap 2-3 opnieuw.

### TijdPROGRAMMERING IN AUTOMATISCHE MODUS, 7-DAAGS SCHEMA, IS BESCHIKBAAR VIA DE INSTELLINGEN IN DE APP

- Na een noodstop moet de robot eerst ontgrendeld worden door stap 2 hierboven te volgen. Zodra de robot ontgrendeld is, kunnen we hem terugbrengen naar het station door op de knoppen te drukken: **fig. D7 te drukken** en vervolgens te bevestigen met **fig. D8** om de maaier terug te zetten in het laadstation.
- Als u op de noodstop STOP-knop drukt, worden de planningscyclus van de handmatige en automatische modus uit de toepassing gewist, als deze op deze manier was gestart. Om de robot weer aan het werk te krijgen na een noodstop, plaatst u hem terug in het laadstation en stelt u het handmatige schema opnieuw in. Voor het automatische schema voert u dezelfde actie uit in het toepassingsschema en bevestigt u de instellingen.
- **OPMERKING:** De geprogrammeerde opstarttijd in het automatische schema moet niet als zeer nauwkeurig worden beschouwd. De unit kan enkele minuten na de ingestelde tijd opstarten.
- Als u de handmatige modus activeert, wordt het schema dat in de toepassing is geprogrammeerd, verwijderd en omgekeerd.
- In de handmatige modus wordt er om de paar maai cycli automatisch gemaaid. Het bestaat uit het maaien van het gras naast de kabel die het werkgebied afbakt. **OPGELET:** Zorg ervoor dat de kabel correct is bevestigd zodat deze niet per ongeluk wordt doorgesneden.
- De maairobot keert terug naar het dockingstation zodra het apparaat heeft gedetecteerd dat het begint te regenen.
- Als de robot tijdens het werken een obstakel tegenkomt, stuitert hij ervan af en werkt hij verder.

#### LAADSTATUSLAMPJE IN HET LAADSTATION:

Continu groen licht - batterij volledig opgeladen.

Intermitterend groen licht - aan het opladen.

#### BUITEN HET LAADSTATION:

Continu groen licht - batterij >=20%

Intermitterend groen lampje - batterij <20%

**LET OP!** De robot stopt automatisch met werken en keert terug naar het laadstation als het batterijniveau onder de 20% komt.

#### ERROR LIGHT:

Continu groen licht - het systeem moet worden bijgewerkt. Maak verbinding met de applicatie om de update uit te voeren.

Intermitterend groen lampje - systeem wordt bijgewerkt.

Intermitterend rood licht - foutmelding 1 tot 5, herstart de robot.

Continu rood licht - foutmelding 6 tot 12, druk op "STOP" of "OK" om te wissen.

#### INDICATIELAMPJE BEGRENZINGSKABEL:

Continu groen licht - signaal correct

Continu rood licht - geen signaal

Controles **Fig. D4:**

Intermitterend licht - robot geblokkeerd.

Continu licht - robot ontgrendeld.

Lampje 1 brandt groen: 2 uur bedrijfstijd.

Lampjes 1 en 2 branden groen: 4 uur bedrijfstijd.

Lampjes 1, 2 en 3 branden groen: 6 uur bedrijfstijd.

Lampjes 1, 2, 3 en 4 branden groen: 8 uur bedrijfstijd.

#### SOFTWARE VOOR HET BESTUREN VAN DE MAIROBOT

iOS downloaden:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Android downloaden:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Programma-instructies kunnen worden gedownload op:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### NOODSTOP VAN DE ROBOT

Druk op de knop "STOP" **Afb. A1** om de robot te stoppen, houd de aan/uit-knop ingedrukt om de robot uit te schakelen.

#### DE ROBOT VERPLAATSEN

Onder de robot zit een **figuur A10** tilhendel voor eenvoudige bediening met één hand.

#### ONDERHOUD EN OPSLAG

- Schakel de robot altijd uit voor reiniging en onderhoud.
- Koppel de voeding los voordat u het laadstation reinigt en onderhoudt.
- Draag altijd dikke beschermende handschoenen bij het verwisselen van messen en het schoonmaken van de onderkant van de robot.

- Controleer regelmatig of bouten en moeren goed vastzitten. Beschadigde onderdelen moeten om veiligheidsredenen worden gerepareerd of vervangen.
  - Controleer regelmatig of de messen vrij kunnen draaien.
- OPMERKING:** Als je de robot ondersteboven draait, plaats hem dan op een gazon of een zacht oppervlak om de behuizing niet te beschadigen of te bekrassen.

### SCHOONMAKEN

**WAARSCHUWING!** Schakel de stroom uit met de schakelaar **Fig. A4** voordat je begint met schoonmaken.

- Was de voorkant van de robot met een lagedrukreiniger en een zachte borstel of doek.
- Gebruik een harde borstel om grasresten en afval van de messen, wielen en andere onderdelen aan de onderkant van de robot te verwijderen.
- Controleer de wielen regelmatig op modder of grasresten en maak ze schoon met een borstel.

**OPMERKING:** Verwijder regelmatig plantenresten van de onderkant van de robot om vermindering van de productiviteit te voorkomen.

### BLADVERVANGING

**WAARSCHUWING!** Schakel eerst de hoofdstroomschakelaar uit en trek beschermende handschoenen aan.

**WAARSCHUWING!** Gebruik alleen de aangegeven originele messen die door de fabrikant zijn goedgekeurd.

- Alle drie de messen en de bijbehorende schroeven moeten in één keer worden vervangen **Afbeelding A6**.
- De schroeven moeten worden losgedraaid en vastgedraaid met een schroevendraaier.
- Controleer of de nieuwe messen vrij kunnen draaien.

### PROBLEEMOPLOSSING

De onderstaande tabel biedt richtlijnen om problemen te diagnosticeren. Repareer het apparaat indien mogelijk zelf. Als u het probleem niet kunt oplossen, neem dan contact op met een erkende dealer of een servicecentrum.

**WAARSCHUWING!** Er moeten beschermende maatregelen worden genomen.

Probleem	Mogelijke oorzaken	Oplossingen
Rood licht knippert bij het laadstation	Onderbreking van de begrenzingskabel	Zoek het defecte deel van de kabel en repareer het
Robot heeft moeite met koppelen aan laadstation	Laadstation niet correct geïnstalleerd	Zie hoofdstuk "Voorbereiding op het werk".
	Kabel niet correct geplaatst	
Geen signaal van de begrenzingskabel	Geen stroomvoorziening	Controleer de stroombron
	De restrictiekabel was in omgekeerde richting aangesloten	Verwissel de "+" en "-" connectors
	Restrictiekabel niet aangesloten op het laadstation	Controleer of de begrenzingskabel goed vastzit. aangesloten op een laadstation
	Onderbreking van de begrenzingskabel	Controleer helemaal, dat de kabel niet is doorgesneden
	Restrictiedraad kruist op weg naar en van de lus	Controleer of de begrenzingskabel correct is geïnstalleerd
Robot gaat de grens over	De restrictiekabel was in omgekeerde richting aangesloten	Verwissel de "+" en "-" connectors
Robot trilt of maakt	Beschadigd of ontbrekend blad	Bladbevestigingsschroeven controleren en repareren

onbruikelijke geluiden	De bladschijf zit los
	Vervang het blad

Foutcode	Beschrijving	Oplossing
<b>E01 afb. F1</b>	Initialisatiefout - gyrosensor	Plaats de robot op een vlakke ondergrond en start opnieuw.
<b>E02 afb. F2</b>	Fout in hetsensor of botsingssensor	Stel de botsstang en het torsiewiel aan de voorkant van de maaiër af, controleer of ze niet vervuurd zijn; plaats de robot op een vlakke ondergrond en start opnieuw.
<b>E03 afb. F3</b>	Fout bij initialisatie snijmotor	Plaats de robot op een vlakke ondergrond en start opnieuw op. Neem contact op met de after-sales service als het probleem aanhoudt.
<b>E04 Afb. F4</b>	Fout bij aansluiting voeding	
<b>E05 afb. F5</b>	Verkeerde snelheid van de snijmotor	Plaats de robot op een vlakke ondergrond en start opnieuw op. Druk op STOP of OK om het alarm te wissen.
<b>E06 Afb. F6</b>	Waarschuwing voor kantelen	Plaats de robot op een vlakke ondergrond. Druk op STOP of OK om het alarm te wissen.
<b>E07 Afb. F7</b>	Liftwaarschuwing	Plaats de robot op een vlakke ondergrond. Druk op STOP of OK om het alarm te wissen.
<b>E08 afb. F8</b>	ADC-kanaalfout	Plaats de robot op een vlakke ondergrond en start opnieuw op met de after-sales service als het probleem aanhoudt.
<b>E09 afb. F9</b>	Verkeerd signaal	Zie hierboven in de tabel: probleem - geen signaal van de stopdraad. Controleer alle punten één voor één en plaats de robot vervolgens op een vlakke ondergrond. Druk op STOP of OK om het alarm te wissen. Start de robot opnieuw. Neem contact op met de serviceafdeling als het probleem aanhoudt.
<b>E10 afb. F10</b>	Robot jam	Plaats de robot op een vlakke ondergrond. Druk op STOP of OK om het alarm te wissen. Start de robot opnieuw op met de after-sales service als het probleem aanhoudt.
<b>E101 Afb. F11</b>	Onjuiste snelheid van de linker rolmotor	Start de robot opnieuw op. Neem contact op met de after-sales service als het probleem aanhoudt.
<b>E102 afb. F12</b>	Onjuiste snelheid rechts looppmotor	Start de robot opnieuw op. Neem contact op met de after-sales service als het probleem aanhoudt.

### INHOUD KIT:

- Maairobot 1 stuk.
- Docking en oplaadstation 1 stuk.
- Voeding en verlengkabel 1 stuk.
- Kabel voor afbakening van werkgebied gebied100m
- Kabelbevestigingspinnen 100st.
- Bevestigingspinnen voor dockingstation 6st.
- Snijbladen 3st.
- Kabelconnectors 2 stuks.
- Inbusleutel 1 stuk.

### TECHNISCHE GEGEVENS

Maairobot 04-621	
Parameter	Waarde
Voedingsspanning	18 V DC
Max. nominaal vermogen van de snijmotor:	50 W
Max. vermogen van de zelfrijdende motor:	20 W
IP-beschermingsgraad voor het laadstation	IPX4
IP-beschermingsgraad voor de robot	IPX5
IP-beschermingsgraad voor de oplaadadapter	IP 65



Beschermingsklasse voor de robot	III
Beschermingsklasse voor het laadstation	II
Snijbreedte	180 mm
Snijhoogte-instelling in het bereik	20 mm - 60 mm
Snelheid	3100 tpm
Massa	10,2 kg
Jaar van productie	2023

#### GELUIDS- EN TRILLINGSGEGEVENS

Geluidsdruk niveau	$L_{pA} = 56 \text{ dB (A) K=3dB(A)}$
Gemeten geluidsvermogen	$L_{WA} = 67 \text{ dB (A) K=3dB(A)}$

#### Informatie over geluid en trillingen

Het geluidsemisniveauniveau van de apparatuur wordt beschreven door: het uitgezonden geluidsdruk niveau  $L_{pA}$  en het geluidsvermogensniveau  $L_{WA}$  (waarbij K de meetonzekerheid is). De trillingen die door de apparatuur worden uitgestraald, worden beschreven door de trillingsversnellingswaarde  $a_h$  (waarbij K de meetonzekerheid is). Het geluidsdrukemissieniveau  $L_{pA}$ , het geluidsvermogensniveau  $L_{WA}$  en de trillingsversnellingswaarde  $a_h$  die in deze handleiding worden vermeld, zijn gemeten in overeenstemming met EN 62841-1:2015+A11. Het opgegeven trillingsniveau  $a_h$  kan worden gebruikt om apparatuur te vergelijken en om een voorlopige beoordeling te maken van de blootstelling aan trillingen.

Het vermelde trillingsniveau is alleen representatief voor het basisgebruik van het apparaat. Als het apparaat voor andere toepassingen of met ander gereedschap wordt gebruikt, kan het trillingsniveau veranderen. Een hoger trillingsniveau wordt beïnvloed door onvoldoende of te weinig onderhoud aan het apparaat. De bovengenoemde redenen kunnen leiden tot een verhoogde blootstelling aan trillingen gedurende de gehele werkperiode.

**Om de blootstelling aan trillingen nauwkeurig te kunnen schatten, moet rekening worden gehouden met perioden waarin het apparaat is uitgeschakeld of waarin het is ingeschakeld maar niet voor het werk wordt gebruikt. Wanneer alle factoren nauwkeurig worden geschat, kan de totale blootstelling aan trillingen aanzienlijk lager uitvallen.**

Om de gebruiker te beschermen tegen de effecten van trillingen, moeten aanvullende veiligheidsmaatregelen worden genomen, zoals cyclisch onderhoud van de machine en de gereedschappen, een goede handtemperatuur en een goede werkorganisatie.

#### GELUIDS- EN TRILLINGSGEGEVENS

##### MILIEUBESCHERMING



Elektrisch aangedreven producten mogen niet met het huishoudelijk afval worden weggegooid, maar moeten naar een geschikte afvalverwerkingsfaciliteit worden gebracht. Neem contact op met uw leverancier of de plaatselijke autoriteiten voor informatie over afvalverwerking. Afgedankte elektrische en elektronische apparatuur bevat milieu-inerte stoffen. Apparatuur die niet wordt gerecycled, vormt een potentieel risico voor het milieu en de menselijke gezondheid.

"Grupa TopeX Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością". Spółka komandytowa met maatschappelijke zetel in Warschau, ul. Pograniczna 2/4 (hierna: "Grupa TopeX") deelt mee dat alle auteursrechten op de inhoud van deze handleiding (hierna: "Handleiding"), met inbegrip van onder andere. De tekst, foto's, diagrammen, tekeningen en de samenstelling ervan behoren uitsluitend toe aan Grupa TopeX en vallen onder de wettelijke bescherming van de wet van 4 februari 1994 betreffende het auteursrecht en de naburige rechten (Staatsblad 2006 nr. 90 Poz. 631, zoals gewijzigd). Het kopiëren, werken, publiceren, wijzigen voor commerciële doeleinden van het volledige Handboek en de afzonderlijke elementen ervan, zonder de schriftelijke toestemming van Grupa TopeX, is ten strengste verboden en kan leiden tot civiele en strafrechtelijke aansprakelijkheid.

#### EG-verklaring van overeenstemming

**Fabrikant:** Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Product:** E+ maairobot

**Model:** 04-621

**Handelsnaam:** NEO TOOLS

**Serienummer:** 00001 + 99999

Deze conformiteitsverklaring wordt afgegeven onder volledige verantwoordelijkheid van de fabrikant.

Het hierboven beschreven product voldoet aan de volgende documenten:

**Machinerichtlijn 2006/42/EG**

**RED Richtlijn 2014/53/EU**

**RoHS-richtlijn 2011/65/EU zoals gewijzigd door Richtlijn 2015/863/EU**

En voldoet aan de eisen van de normen:

**EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Deze verklaring heeft alleen betrekking op de machine zoals die in de handel wordt gebracht en niet op componenten toegevoegd door de eindgebruiker of later door hem/haar uitgevoerd. Naam en adres van de in de EU woonachtige persoon die gemachtigd is om het technisch dossier voor te bereiden:

Ondertekend namens:

Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna-straat

02-285 Warschau

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Kwaliteitsmedewerker TOPEX GROEP

Warschau, 2023-09-11

#### EU-conformiteitsverklaring

**Fabrikant:** Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285

Warszawa

**Product:** Laadstation

**Model:** K145455

**Handelsnaam:** NEO TOOLS

**Serienummer:** 00001 + 99999

Deze conformiteitsverklaring wordt afgegeven onder volledige verantwoordelijkheid van de fabrikant.

Het hierboven beschreven product voldoet aan de volgende documenten:

**RED Richtlijn 2014/53/EU**

**RoHS-richtlijn 2011/65/EU zoals gewijzigd door Richtlijn 2015/863/EU**

En voldoet aan de eisen van de normen:

**EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Deze verklaring heeft alleen betrekking op de machine in de staat waarin ze werd geïntroduceerd in de marketing en omvat geen onderdelen die zijn toegevoegd door de eindgebruiker of zijn latere activiteiten.

Naam en adres van de EU-inwoner die gemachtigd is om voorbereiding van technische documentatie:

Ondertekend namens:

Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 Pograniczna-straat

02-285 Warschau

*Paweł Kowalski*

Paweł Kowalski

Kwaliteitsfunctionaris TOPEX GROEP

Warschau, 2023-11-09

PT

**MANUAL DE TRADIÇÃO (UTILIZADOR)**

**ROBOT DE CORTE 04-621**

**ATENÇÃO: ANTES DE UTILIZAR FERRAMENTAS ELÉTRICAS, LEIA ATENTAMENTE ESTAS INSTRUÇÕES E GUARDE-AS PARA REFERÊNCIA FUTURA.**

#### REGRAS DE SEGURANÇA ESPECÍFICAS

##### INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA PARA ROBOTS DE CORTE

Segurança na utilização prática do robot corta-relva

##### RECOMENDAÇÕES

Ler atentamente as instruções. Familiarize-se com os sistemas de controle e com o funcionamento correto da unidade.

Não permitir que o aparelho seja utilizado por crianças ou pessoas que não tenham lido o manual de instruções. Os regulamentos nacionais podem indicar uma idade mínima para o operador.

Não utilize o robot quando houver outras pessoas por perto, especialmente crianças ou animais.

Note-se que o operador ou utilizador é responsável por acidentes ou riscos para outras pessoas ou para o ambiente.

## PREPARAÇÃO

- Antes de cortar a relva, verifique sempre se todas as peças do robot estão a funcionar corretamente.
- Para obter melhores resultados, recomenda-se cortar a relva com tempo livre de chuva. Ao cortar à chuva, a relva pode colar-se ao robot, que pode escorregar.
- NÃO cortar a relva em más condições climáticas, por exemplo, durante chuva forte, trovoadas ou queda de neve.
- Verifique periodicamente a área cortada e remova quaisquer pedras, detritos, fios, ossos e outras obstruções. A garantia limitada não cobre danos causados por objectos deixados no relvado.
- Para evitar danos, não cortar a relva a menos de 1 m dos aspersores.

**NOTA:** O robot e os aspersores NÃO devem ser ligados ao mesmo tempo.

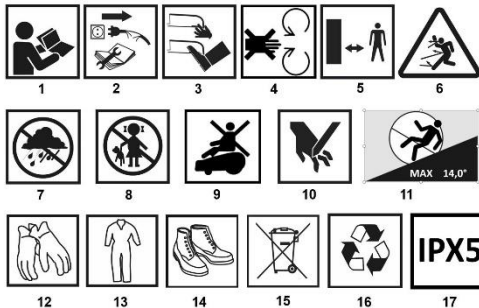
O robot deve ser programado para funcionar a uma hora diferente da dos aspersores.

**NUNCA** permita que as crianças toquem na fonte de alimentação, na estação de carregamento, em particular nos contactos, nas lâminas, no compartimento das pilhas ou em quaisquer partes onde existam aberturas, como as rodas.

## UTILIZAÇÃO

- Cuidado com as lâminas rotativas! NÃO colocar as mãos ou os pés debaixo das lâminas rotativas.
- Cuidado com os objectos espalhados pelo relvado enquanto corta a relva! Quando o robô está ligado, mantém uma distância de segurança.
- Não deixar o aparelho sem vigilância se houver animais, crianças ou pessoas nas proximidades.
- Manter uma posição segura. Manter o equilíbrio e uma posição estável em inclinações. Durante o funcionamento do robô ou dos seus periféricos, pode andar, mas não deve correr.
- Familiarize-se com as instruções sobre quando, onde e como verificar o robô e os seus periféricos, cabos e extensões quanto a danos ou desgaste e reparar o robô, a auto-modificação, a reparação não é permitida - sob o risco de anular a garantia.
- Não ligar ou tocar num cabo de alimentação danificado até que este tenha sido desligado da fonte de alimentação devido ao risco de contacto com componentes sob tensão.
- Ligue o robô e/ou o equipamento periférico apenas a circuitos de alimentação protegidos por um disjuntor de corrente residual com uma corrente de disparo não superior a 30 mA.
- Se o robô emitir um som anormal ou se for notada uma vibração anormal ou se for emitido um alarme, prima imediatamente o botão STOP.
- NÃO tocar nas peças móveis perigosas antes de desligar a alimentação do robô.
- NÃO tocar nas partes perigosas enquanto estas não estiverem completamente paradas.
- Para manusear o robot, usar sempre calçado resistente e calças compridas.
- Cortar a alimentação: Antes de bloquear o robot.
- Antes de efetuar testes, limpeza ou manutenção.

## PICTOGRAMAS E AVISOS



1. ler o manual de instruções, respeitar as advertências e as condições de segurança nele contidas!

2. desligar a alimentação eléctrica antes da limpeza ou manutenção
3. não colocar as mãos ou os pés por baixo da proteção do mecanismo de corte
4. peças rotativas possibilidade de ferimentos
5. manter uma distância segura do robot de corte
6. ter cuidado com a possibilidade de ferimentos provocados por objectos deitados fora
7. proteger da chuva
8. manter fora do alcance das crianças
9. não montar no robot
10. Possível perda de dedos, ter cuidado
11. inclinação máxima do solo 14°/25%
12. proteger as mãos com luvas de trabalho
13. é obrigatório o uso de vestuário de proteção
14. usar calçado de proteção
15. não deitar fora juntamente com o lixo doméstico
16. recolha selectiva de resíduos
17. grau de proteção

**CUIDADO:** Este aparelho pode ser utilizado por crianças com mais de 8 anos de idade e por pessoas com capacidades físicas e mentais limitadas e com conhecimentos ou experiência insuficientes, desde que sejam supervisionadas ou devidamente instruídas sobre a utilização segura do aparelho, de modo a estarem conscientes dos riscos envolvidos. Este aparelho não deve ser manuseado por crianças. As crianças não devem limpar ou efetuar a manutenção do aparelho sem supervisão.

## DESCRIÇÃO DOS ELEMENTOS GRÁFICOS

A numeração que se segue refere-se aos componentes do dispositivo apresentados nas páginas gráficas do presente manual.

Designação Fig. A	Descrição
1	Paragem de emergência
2	Regulador da altura de corte
3	Painel de controlo do cortador de relva
4	Interruptor do cortador de relva
5	Rodas motrizes
6	Lâminas de corte
7	Tambor do mecanismo de corte
8	Rodas giratórias
9	Pega de transporte
10	Conectores de carregamento
11	Tampa do compartimento da bateria

Designação Fig. B	Descrição
1	Painel de controlo da estação de ancoragem
2	Furos para fixação da estação de ancoragem
3	Conectores de carregamento
4	Estação de ancoragem
5	Tampa da estação de ancoragem
6	Conectores para o cabo de alimentação eléctrica para marcar a área de trabalho
7	Orifícios para cabos para marcação da área de trabalho e alimentação eléctrica
8	Tomada de alimentação da estação de ancoragem
9	Marcação para o correto encaminhamento dos cabos

Designação Fig. D	Descrição
1	Luz indicadora do estado de carregamento
2	Indicador de falha de sinal
3	Indicador de cabo de restrição
4	Horas de funcionamento / mensagem de erro, luzes 1-4
5	Botão de alimentação
6	Interruptor
7	Botão de ancoragem
8	Botão "Confirmar"

Designação Fig. H	Descrição
1	Parafusos
2	Tampa do compartimento da bateria com pega de transporte
3	Compartimento da bateria
4	Tomada da bateria na tampa da câmara

5	Bateria recarregável (não incluída)
Designação Fig. I	Descrição
1	Relvado
2	Parede / parede
3	Estação de ancoragem
4	Distância da estação à parede
5	Secção inicial da linha que delimita a zona de corte
6	Comprimento da secção
Designação Fig. J	Descrição
1a	Cabo para limitar o início da área de corte
1b	Cabo que limita a área de corte Fim
2	Cabo de alimentação
3	Estação de ancoragem

\* Podem existir diferenças entre o gráfico e o produto real

## PREPARAÇÃO PARA O TRABALHO

### INSTALAÇÃO DA BATERIA

- Inverta o robô corta-relva de modo a ter acesso à parte inferior do robô.
- No lugar do interruptor **Fig. A4** e da pega de transporte **Fig. A9** encontra-se a tampa do compartimento das pilhas **Fig. H2**, fixada com os 4 parafusos marcados com setas **Fig. H1**.
- Em seguida, desaperte os parafusos marcados com setas.
- Retirar cuidadosamente a tampa do compartimento **Fig. H2** para não partir ou desligar os fios do interruptor **Fig. A4** (está ligado à tampa do compartimento das pilhas).
- Em seguida, virar a tampa, a tomada da bateria na parte inferior da tampa é fixada **Fig. H4**.
- É introduzida na tomada uma pilha da série **ENERGY+**.
- Inverta a tampa com a bateria colocada e insira-a no **compartimento Figura H3**.
- Apertar os parafusos que fixam a tampa. Virar o robô com a parte inferior para baixo, a unidade está pronta.

### AMBIENTE DE TRABALHO DO ROBÔ CEIFEIRO

Certifique-se de que as seguintes condições são cumpridas no local do robô:

- A altura da relva não ultrapassa os 60 mm.
- **NOTA:** Se a relva for mais alta do que 60 mm, corte primeiro a relva com um cortador de relva manual.
- Não há pedras, pedaços de madeira, fios, cabos elétricos ou outros objectos estranhos.
- O local de ceifa é plano e nivelado, sem valas nem trincheiras, e o declive é inferior a 25% (14°) **Fig. C1**
- São necessárias as seguintes ferramentas para a instalação:
- Martelo de borracha (para cravar os pinos no solo aquando da colocação do cabo de retenção)
- A chave hexagonal (para fixar a estação de carga) está incluída no kit
- Alicates (para cortar o cabo que delimita a zona de trabalho)

### 1. INSTALAÇÃO DA ESTAÇÃO DE BASE

Escolher um local adequado

A estação de carregamento deve ser colocada no seguinte local **Fig. C3**:

- Uma parte relativamente plana e nivelada do relvado.
- Perto do limite do relvado.
- Perto de uma tomada de parede.
- Coloque o cabo de extensão de 10 m e a fonte de alimentação num local à sombra, fresco e seco.
- Não deve haver obstáculos a menos de 2 m da estação de carregamento.
- Recomenda-se que a estação de carregamento seja colocada num local seco e abrigado.
- A fonte de alimentação deve estar 30 cm acima do nível do solo.

### 2. FIXAÇÃO DA ESTAÇÃO DE CARREGAMENTO

Fixe a estação de carregamento ao solo com 6 parafusos de fixação (**G1**) (utilizando uma chave hexagonal **G6**).

**NOTA: NÃO se coloque** em cima ou caminhe sobre a placa da estação de carregamento.

**NOTA: NÃO faça** novos orifícios na placa da estação de carregamento. A estação deve ser aparafusada ao solo utilizando os orifícios existentes.

### 3. COLOCAÇÃO DO CABO DE RETENÇÃO

O fio de limite é utilizado para delimitar a área de trabalho e guiar o robô de volta à estação de carregamento.

**NOTA:** Se o seu vizinho também estiver a utilizar um robô de corte, mantenha uma distância mínima de 1 m entre os fios de paragem de ambos os robôs.

### PLANEAMENTO DA LINHA DE CONFINAMENTO

Antes de traçar a linha de fronteira, caminhe ao longo da fronteira designada e remova quaisquer objectos desnecessários, como pedras.

**NOTA:** O comprimento do cabo de retenção não deve exceder 200 metros.

**ATENÇÃO!** O robô não pode passar por cima de gralva ou de materiais semelhantes que possam danificar as lâminas.

### COLOCAÇÃO DO CABO DE RETENÇÃO FIG. C

Siga as instruções abaixo para colocar o cabo de contenção à volta da área de trabalho e dos obstáculos. Utilize o calibre incluído no kit para colocar corretamente o cabo de contenção.

**CUIDADO:** O cabo de retenção é alimentado com uma tensão muito baixa e é seguro para pessoas e animais de estimação.

**NOTA:** Comece pelo conector "-" na parte de trás da **estação de carga fig. B6** puxe-o para baixo da estação (e deixe uma margem de 10 cm) e coloque o cabo à volta do relvado no sentido contrário ao dos ponteiros do relógio, terminando no conector "+" na parte de trás da estação de carregamento (deixe uma margem de 10 cm). Certifique-se de que o cabo faz contacto metálico nos conectores "+" e "-" **Fig. B6** Lembre-se de cortar qualquer excesso de fio de retenção.

- Deixe pelo menos 2 m vazios entre o cabo de paragem e a estação de carregamento. O cabo desta secção é utilizado para levar o robô até à estação de carga.
- Manter um espaço de 30 cm entre o fio de paragem e o bordo do relvado **Fig. C2; Fig. C3**.
- Fixar o fio de paragem à terra com os pinos fornecidos no kit **fig. G5**. O fio de paragem deve estar direito e ligeiramente esticado. As cavilhas devem ser espaçadas a cada 1 m (isto pode ser alterado dependendo da forma do relvado) **fig. C4**. Não enterre o cabo a uma profundidade superior a 2 cm, para não enfraquecer o sinal.
- Colocar o cabo de modo a que os ângulos sejam superiores a 90° **fig. C5**. Coloque o cabo de limite em curvas suaves nestes pontos, o que facilitará muito a deslocação do robô na área a ser cortada.
- Se existirem canteiros de flores, lagos ou árvores no relvado, rodeie-os com laços de fio de limite **Figura C4**.
- Manter uma distância mín. 30 cm de distância entre o cabo de retenção e as arestas dos obstáculos.

**ATENÇÃO:** No trajeto de entrada e saída do laço, os cabos de retenção não devem cruzar-se **Fig. C4**.

- Deixe um espaço estreito na área de trabalho do cortador de relva. Certifique-se de que a distância entre os cabos de limite paralelos é superior a 1 m.

**NOTA: Certifique-se** de que a estação de acoplamento está dentro do laço que marca a área de corte. (fora para dentro / dentro para fora) **Fig. B2**

### 4. INSTALAÇÃO DE POSTOS DE CARREGAMENTO

Ligar a fonte de alimentação

1. Insira a ficha de alimentação numa tomada de parede de 110-240V.
2. verificar o estado das luzes LED na estação de carregamento **fig. B1**:
  - Luz verde fixa: ligação estabelecida (robô não carregado ou totalmente carregado)
  - Luz verde intermitente: o robô está a carregar.
  - Luz vermelha intermitente: o erro mais comum é a "desconexão do cabo limitador".
  - Luz apagada: a falha mais comum é "Sem fonte de alimentação 100-240 V" ou "Sem ligação à fonte de alimentação".

### FUNCIONAMENTO / DEFINIÇÕES

#### Arranque inicial do robô de corte

- Ao ligar o robô pela primeira vez, coloque a unidade na estação de acoplamento de modo a que os conectores de carregamento da estação **fig. B3** não entrem em contacto com os conectores de carregamento do robô de corte **fig. A10**.
- Quando o robô corta-relva é iniciado pela primeira vez a partir da aplicação do telemóvel, é necessário efetuar uma atualização do firmware. O método de execução é descrito abaixo em atualização de software.
- **NOTA:** Durante a primeira ligação, o telemóvel e o robô devem estar ao alcance da rede Wi-Fi.

### ACTUALIZAÇÃO DO FIRMWARE ANTES DE UTILIZAR O ROBÔ.

A atualização deve ser efectuada da seguinte forma.

- 1) Colocar o robô dentro do laço mas fora da estação de carregamento.

- 2) Colocar o interruptor **Fig. A4** na posição 1.
3. premir e manter premido o interruptor **Fig. D5**
4. iniciar a aplicação, ler o **código QR**
- 5) Ligar a aplicação ao robô
6. Expandir as definições do software premindo o ícone no canto superior direito do ecrã.
7. Seleccione a opção: Atualização do firmware.
- 8) Em seguida, siga as instruções apresentadas no ecrã.

**Após a instalação do software, o dispositivo está pronto a funcionar**

#### NOTA!

- O ecrã mostra se o robô está ao alcance de Wi-fi ou Bluetooth
- A ligação à rede é indicada por um ícone intermitente para o respetivo tipo de ligação. Uma vez ligado, o ícone deixa de piscar.
- O robô só pode ser emparelhado com um telemóvel.
- Se for necessário ligar outro (o mesmo robô de corte), o primeiro deve ser removido da aplicação. Na aplicação iOS, também a partir das definições Bluetooth.

#### REGULAÇÃO DA ALTURA DE CORTE:

Regular a altura de corte para 60 mm antes do primeiro corte, depois mudar para a altura desejada quando todo o relvado estiver relativamente plano.

- Rodar o botão da **figura A2** no sentido dos ponteiros do relógio para aumentar a altura de corte.
  - Rodar o botão da **figura A2** para a esquerda para reduzir a altura de corte.
  - A altura de corte pode ser ajustada de 20 mm (MIN) a 60 mm (MAX).
- NOTA:** O motor de acionamento do tambor do cortador **Fig. A7** liga-se cerca de 10 segundos depois de sair da base, iniciando o funcionamento.

#### LIGAR/DESLIGAR

1. Colocar o interruptor **da Fig. A4** na posição "O" para desligar a alimentação eléctrica.
2. Colocar o interruptor **da Fig. A4** na posição "I" para ligar a corrente eléctrica.

#### ACTIVAÇÃO DO ROBOT E PROGRAMAÇÃO DO TEMPO DE TRABALHO EM MODO MANUAL

1. Premir e manter premido o botão de alimentação **Fig. D5** para pôr o robô em funcionamento. Nota: não agitar o robô durante o arranque para evitar um erro de arranque. Se o robô não arrancar corretamente (todas as luzes estão continuamente acesas), reinicie o robô.

2. Introduza a palavra-passe premindo **duas vezes o botão D6**, depois duas vezes o botão **D7** e uma vez o botão **D8** (palavra-passe programada na fábrica).

3. programar o tempo de funcionamento (incluindo o tempo de corte e o tempo de carregamento):

- Prima o botão **fig. D6** para definir o tempo de funcionamento. Uma luz significa 2 horas, o tempo máximo de funcionamento é de 8 horas e 4 luzes **fig. D4** estão acesas. Prima o botão **fig. D8** para confirmar e iniciar o robot.

**NOTA:** Assim que o tempo de funcionamento tiver sido definido, o robô lembrar-se-á das definições e começará a cortar a relva à hora programada todos os dias. O tempo de corte será efectuado de acordo com as definições introduzidas.

- O tempo de funcionamento programado do robô de 2 horas a 8 horas é o tempo de corte incluindo o tempo de carregamento.
- Os tempos de funcionamento e de carregamento variam consoante a bateria utilizada.

Se pretender alterar o tempo de funcionamento, siga novamente os passos 2-3.

#### A PROGRAMAÇÃO HORÁRIA EM MODO AUTOMÁTICO, HORÁRIO DE 7 DIAS, ESTÁ DISPONÍVEL ATRAVÉS DAS DEFINIÇÕES NA APLICAÇÃO

- Após uma paragem de emergência, o robô deve primeiro ser desbloqueado, seguindo o passo 2 acima. Uma vez desbloqueado, o robô pode regressar à estação premindo os botões: **fig. D7** e confirmar com a **fig. D8** para devolver o cortador de relva à estação de carga.
- Premir o botão de paragem de emergência STOP elimina o ciclo de trabalho do modo manual e automático da aplicação, se esta tiver sido iniciada desta forma. Para voltar a pôr o robô a funcionar depois de uma paragem de emergência, volte a colocá-lo na estação de carregamento e defina novamente o horário manual. Para o horário automático, execute a mesma ação no horário da aplicação e confirme as suas definições.

**NOTA:** A hora de arranque programada no horário automático não deve ser considerada muito exacta. A unidade pode arrancar alguns minutos após a hora definida.

- A ativação do modo manual elimina o horário programado na aplicação e vice-versa.
- O corte dos bordos em modo manual é efectuado automaticamente a cada poucos ciclos de corte. Consiste em cortar a relva ao lado do cabo que define a zona de trabalho. **ATENÇÃO:** É necessário ter o cuidado de fixar corretamente o cabo para não o expor a um corte accidental.
- O robô corta-relva regressa à estação de acoplamento assim que o dispositivo detetar o início da precipitação.
- Se o robô encontrar um obstáculo durante o trabalho, saltará sobre ele e continuará a trabalhar.

#### LUZ DE ESTADO DO CARREGAMENTO NA ESTAÇÃO DE CARREGAMENTO:

Luz verde contínua - bateria totalmente carregada.  
Luz verde intermitente - a carregar.

#### FORA DA ESTAÇÃO DE CARREGAMENTO:

Luz verde contínua - bateria =20%  
Luz verde intermitente - bateria <20%

**ATENÇÃO!** O robô pára automaticamente de funcionar e regressa à estação de carregamento se o nível da bateria descer abaixo dos 20%.

#### LUZ DE ERRO:

Luz verde contínua - o sistema precisa de ser atualizado. Ligue-se à aplicação para efetuar a atualização.  
Luz verde intermitente - atualização do sistema em curso.  
Luz vermelha intermitente - mensagem de erro 1 a 5, reiniciar o robot.  
Luz vermelha contínua - mensagem de erro 6 a 12, premir "STOP" ou "OK" para apagar.

#### LUZ INDICADORA DO CABO DE LIMITAÇÃO:

Luz verde contínua - sinal correto  
Luz vermelha contínua - sem sinal  
Controlos **Fig. D4:**

Luz intermitente - robô bloqueado.  
Luz contínua - robô desbloqueado.

A luz 1 acende-se a verde: 2 horas de funcionamento.

As luzes 1 e 2 acendem-se a verde: 4 horas de funcionamento.

As luzes 1, 2 e 3 acendem-se a verde: 6 horas de funcionamento.

As luzes 1, 2, 3 e 4 acendem-se a verde: 8 horas de funcionamento.

#### SOFTWARE DE CONTROLO DO ROBÔ CEIFEIRO

Transferência IOS:

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Descarregamento para Android:

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

As instruções do programa podem ser descarregadas em:

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### PARAGEM DE EMERGÊNCIA DO ROBÔ

Premir o botão "STOP" **Fig. A1** para parar o robô, premir e manter premido o botão de alimentação para desligar o robô.

#### DESLOCAÇÃO DO ROBÔ

Por baixo do robô encontra-se uma pega de elevação da **figura A10** para uma operação fácil com uma só mão.

#### MANUTENÇÃO E ARMAZENAMENTO

- Desligar sempre o robot antes da limpeza e manutenção.
  - Desligue a fonte de alimentação antes de limpar e efetuar a manutenção da estação de carregamento.
  - Utilize sempre luvas de proteção grossas quando mudar as lâminas e limpar a parte de baixo do robô.
  - Verificar regularmente o aperto dos parafusos e das porcas. As peças danificadas devem ser reparadas ou substituídas por razões de segurança.
  - Verificar regularmente se as lâminas podem rodar livremente.
- NOTA:** Quando virar o robô ao contrário, coloque-o sobre um relvado ou uma superfície macia para não danificar ou riscar a cobertura.

#### LIMPEZA

**ATENÇÃO!** Antes de iniciar a limpeza, desligar a corrente eléctrica com o interruptor **Fig. A4**.

- Lave a parte da frente do robot com um produto de limpeza a baixa pressão e uma escova ou pano macio.
- Utilize uma escova dura para remover aparas de relva e detritos das lâminas, rodas e outras peças na parte inferior do robô.

- Verifique regularmente se as rodas têm lama ou aparas de relva e limpe-as com uma escova.

**NOTA: Remova regularmente os detritos vegetais da parte inferior do robot para evitar uma redução da produtividade.**

### SUBSTITUIÇÃO DA LÂMINA

**ATENÇÃO!** Desligar primeiro o interruptor principal e calçar as luvas de protecção.

**ATENÇÃO!** Utilizar apenas as lâminas originais indicadas e aprovadas pelo fabricante.

- As três lâminas e os respectivos parafusos devem ser substituídos numa única substituição **Figura A6**.
- Os parafusos devem ser desaparafusados e apertados com uma chave de fendas.
- Verificar se as novas lâminas podem rodar livremente.

### RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS

O quadro seguinte fornece orientações para ajudar a diagnosticar problemas.

Se possível, repare você mesmo o aparelho. Se não conseguir resolver o problema, contacte um revendedor autorizado ou um centro de assistência técnica.

**ATENÇÃO! Devem ser tomadas medidas de protecção.**

Problema	Causas possíveis	Soluções
A luz vermelha pisca na estação de carregamento	Interrupção do cabo de retenção	Encontrar a secção do cabo com defeito e corrigi-lo
O robô tem dificuldade em ligar-se à estação de carregamento	A estação de carregamento não está corretamente instalada	Ver secção "Preparação para o trabalho".
	O cabo de retenção não está corretamente posicionado	
Não há sinal do cabo de retenção	Sem alimentação eléctrica	Verificar a fonte de alimentação
	O cabo de restrição foi ligado ao contrário	Trocar os conectores "+" e "-."
	Cabo de restrição não ligado à estação de carregamento	Verificar se o cabo de retenção está corretamente ligado a uma estação de carregamento
	Interrupção do cabo de retenção	Verificar até ao fim, que o cabo não foi cortado
	O fio de restrição cruza-se no caminho de entrada e saída do circuito	Verificar se o cabo de retenção está corretamente instalado
O robô ultrapassa a fronteira	O cabo de restrição foi ligado ao contrário	Trocar os conectores "+" e "-."
O robô vibra ou faz ruídos invulgares	Lâmina danificada ou em falta	Verificar e reparar os parafusos de fixação da lâmina
	O disco da lâmina está solto	
	Substituir a lâmina	

Código de erro	Descrição	Solução
E01 fig. F1	Erro de inicialização - sensor giroscópio	Colocar o robô numa superfície plana e reiniciar.
E02 fig. F2	Falha do sensor de elevação ou do sensor de colisão	Ajustar a barra de colisão e a roda de torção na frente do cortador, verificar se não estão bloqueadas; colocar o robot numa superfície plana e reiniciar.

E03 fig. F3	Erro de inicialização do motor de corte	Colocar o robô numa superfície plana e reiniciar. Se o problema persistir, contactar o serviço pós-venda.
E04 Fig. F4	Erro na ligação da fonte de alimentação	
E05 fig. F5	Velocidade incorrecta do motor de corte	
E06 Fig. F6	Aviso de inclinação	Colocar o robô numa superfície plana. Prima STOP ou OK para apagar o alarme.
E07 Fig. F7	Aviso de elevação	Colocar o robô numa superfície plana. Prima STOP ou OK para apagar o alarme.
E08 fig. F8	Erro de canal ADC	Colocar o robô numa superfície plana e reiniciar. Se o problema persistir, contactar o serviço pós-venda.
E09 fig. F9	Sinal incorreto	Ver acima na tabela: problema - nenhum sinal do fio de paragem. Verificar todos os pontos, um de cada vez, e depois colocar o robô numa superfície plana. Prima STOP ou OK para apagar o alarme. Reinicie o robô. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
E010 fig. F10	Robô encravado	Coloque o robô numa superfície plana. Prima STOP ou OK para apagar o alarme. Reinicie o robô. Se o problema persistir, contacte o serviço pós-venda.
E011 Fig. F11	Velocidade incorrecta do motor de rolamento esquerdo	Reiniciar o robot. Se o problema persistir, contactar o serviço pós-venda.
E012 fig. F12	Velocidade incorrecta do motor de marcha	

### CONTEÚDO DO KIT:

- Robô cortador de relva 1 unidade.
- Estação de ancoragem e carregamento 1 unidade.
- Fonte de alimentação e cabo de extensão 1 unidade.
- Cabo para demarcação da área de trabalho área100m 100pcs.
- Pinos de fixação de cabos 6pcs.
- Pinos de fixação da estação de ancoragem 3pcs.
- Lâminas de corte 2pc.
- Conectores de cabos 1 unidade.
- Chave hexagonal 1 unidade.

### DADOS TÉCNICOS

Robô de corte de relva 04-621	
Parâmetro	Valor
Tensão de alimentação	18 V DC
Potência nominal máxima do motor de corte:	50 W
Potência máxima do motor de propulsão:	20 W
Grau de protecção IP para a estação de carregamento	IPX4
Grau de protecção IP do robô	IPX5
Grau de protecção IP para o adaptador de carregamento	IP 65
Classe de protecção do robô	III
Classe de protecção da estação de carregamento	II
Largura de corte	180 mm
Regulação da altura de corte na gama	20 mm - 60 mm
Velocidade	3100 rpm
Massa	10,2 kg
Ano de produção	2023

### DADOS SOBRE RÚIDO E VIBRAÇÕES

Nível de pressão sonora	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Nível de potência sonora medido	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

## Informações sobre o ruído e as vibrações

O nível de emissão de ruído do equipamento é descrito por: o nível de pressão sonora emitido  $L_{pA}$  e o nível de potência sonora  $L_{WA}$  (em que K representa a incerteza de medição). As vibrações emitidas pelo equipamento são descritas pelo valor da aceleração da vibração  $a_h$  (em que K representa a incerteza de medição).

O nível de emissão de pressão sonora  $L_{pA}$ , o nível de potência sonora  $L_{WA}$  e o valor de aceleração da vibração  $a_h$  especificados neste manual foram medidos de acordo com a norma EN 62841-1:2015+A11. O nível de vibração especificado  $a_h$  pode ser utilizado para comparar equipamentos e efetuar uma avaliação preliminar da exposição a vibrações.

O nível de vibração indicado é apenas representativo da utilização básica da unidade. Se a unidade for utilizada para outras aplicações ou com outras ferramentas de trabalho, o nível de vibração pode mudar. Um nível de vibração mais elevado será influenciado por uma manutenção insuficiente ou demasiado infrequente da unidade. As razões acima referidas podem resultar numa maior exposição a vibrações durante todo o período de trabalho.

**Para estimar com exatidão a exposição às vibrações, é necessário ter em conta os períodos em que o dispositivo está desligado ou em que está ligado mas não é utilizado para trabalhar. Quando todos os fatores são estimados com precisão, a exposição total às vibrações pode ser significativamente inferior.**

Para proteger o utilizador dos efeitos das vibrações, devem ser aplicadas medidas de segurança adicionais, como a manutenção cíclica da máquina e dos instrumentos de trabalho, a garantia de uma temperatura adequada para as mãos e uma organização correcta do trabalho.

## DADOS SOBRE RUÍDO E VIBRAÇÕES

### PROTEÇÃO DO AMBIENTE



Os produtos eléctricos não devem ser eliminados juntamente com o lixo doméstico, mas devem ser levados para instalações adequadas para eliminação. Contacte o revendedor do produto ou as autoridades locais para obter informações sobre a eliminação. Os resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos contêm substâncias inertes para o ambiente. Os equipamentos que não são reciclados representam um risco potencial para o ambiente e para a saúde humana.

"Grupa Topex Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa com sede social em Varsóvia, ul. Pograniczna 2/4 (doravante: "Grupa Topex") informa que todos os direitos de autor sobre o conteúdo deste manual (doravante: "Manual"), incluindo, entre outros, O seu texto, fotografias, diagramas, desenhos, bem como a sua composição, pertencem exclusivamente ao Grupa Topex e estão sujeitos a proteção legal ao abrigo da Lei de 4 de fevereiro de 1994 relativa aos direitos de autor e direitos conexos (Diário Oficial de 2006 n.º 90 Poz. 631, conforme alterado). A cópia, o processamento, a publicação e a modificação para fins comerciais de todo o Manual e dos seus elementos individuais, sem o consentimento expresso por escrito do Grupa Topex, são estritamente proibidos e podem resultar em responsabilidade civil e criminal.

## Declaração CE de Conformidade

Fabricante: Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

Produto: Robô cortador de relva E+  
Modelo: 04-621

Nome comercial: NEO TOOLS

Número de série: 00001 + 99999

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

O produto descrito acima está em conformidade com os seguintes documentos:

Diretiva Máquinas 2006/42/CE

Diretiva RED 2014/53/UE

Diretiva RoHS 2011/65/UE, com a redação que lhe foi dada pela Diretiva 2015/863/UE

E cumpre os requisitos das normas:

EN 60335-1:2012/A15:2021; EN 50636-2-107:2015/A3:2021; EN 62233:2008

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017

EN IEC 63000:2018

Esta declaração refere-se apenas à máquina tal como colocada no mercado e não inclui os componentes acrescentadas pelo utilizador final ou por ele realizadas posteriormente.

Nome e endereço da pessoa residente na UE autorizada a preparar o dossier técnico:

Assinado em nome de:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Rua Pograniczna, 2/4

02-285 Varsóvia

Paweł Kowalski

Paweł Kowalski

Responsável pela qualidade do GRUPO TOPEX

Varsóvia, 2023-09-11

## Declaração de Conformidade UE

Fabricante: Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

Produto: Estação de carregamento

Modelo: K145455

Nome comercial: NEO TOOLS

Número de série: 00001 + 99999

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

O produto descrito acima está em conformidade com os seguintes documentos:

Diretiva RED 2014/53/UE

Diretiva RoHS 2011/65/UE, com a redação que lhe foi dada pela

Diretiva 2015/863/UE

E cumpre os requisitos das normas:

EN IEC 55014-1:2021; EN IEC 55014-2:2021; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021; EN 61000-3-3:2013/A2:2021; EN 301 489-1 V2.2.3:2019;

EN 301 489-3 V2.3.2:2023; EN 300 328 V2.2.2; EN 50663:2017  
EN IEC 63000:2018

Esta declaração refere-se exclusivamente à máquina no estado em que foi introduzida na

comercialização e não inclui componentes adicionados pelo utilizador final ou

as suas actividades posteriores.

Nome e endereço do residente da UE autorizado a

preparação de documentação técnica:

Assinado em nome de:

Grupa Topex Sp. z o.o. Sp.k.

Rua Pograniczna, 2/4

02-285 Varsóvia

Paweł Kowalski

Paweł Kowalski

Responsável pela qualidade do GRUPO TOPEX

Varsóvia, 2023-11-09

FR  
MANUEL DE TRADUCTION (UTILISATEUR)  
ROBOT DE TONTE 04-621  
ATTENTION : AVANT D'UTILISER DES OUTILS ÉLECTRIQUES, VEUILLEZ LIRE ATTENTIVEMENT CES INSTRUCTIONS ET LES CONSERVER POUR RÉFÉRENCE ULTÉRIEURE.

## RÈGLES DE SÉCURITÉ SPÉCIFIQUES

### INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ POUR LES ROBOTS DE TONTE

Sécurité dans l'utilisation pratique du robot de tonte

### RECOMMANDATIONS

Lisez attentivement les instructions. Familiarisez-vous avec les systèmes de contrôle et le fonctionnement correct de l'appareil.

Ne laissez pas l'appareil être utilisé par des enfants ou des personnes qui n'ont pas lu le mode d'emploi. Les réglementations nationales peuvent indiquer un âge minimum pour l'opérateur.

N'utilisez pas le robot en présence d'autres personnes, en particulier d'enfants ou d'animaux.

Veillez noter que l'opérateur ou l'utilisateur est responsable des accidents ou des risques encourus par d'autres personnes ou par l'environnement.

### PRÉPARATION

- Avant de tondre, vérifiez à chaque fois que toutes les pièces du robot fonctionnent correctement.
- Pour de meilleurs résultats, il est recommandé de tondre par temps sans pluie. En effet, lorsqu'on tond sous la pluie, l'herbe peut coller au robot, qui risque alors de glisser.
- NE PAS tondre par mauvais temps, par exemple en cas de fortes pluies, d'orages ou de chutes de neige.



- Vérifiez régulièrement la zone de tonte et enlevez les pierres, les débris, les fils, les os et autres obstacles. La garantie limitée ne couvre pas les dommages causés par des objets laissés sur la pelouse.
- Pour éviter tout dommage, ne pas tondre à moins de 1 m des têtes d'arrosage.

**REMARQUE** : Le robot et les arroseurs ne doivent PAS être mis en marche en même temps.

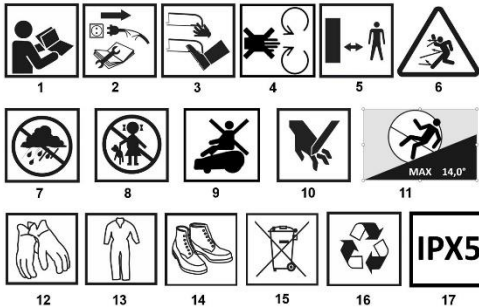
Le robot doit être programmé pour fonctionner à une heure différente de celle des arroseurs.

Ne laissez **JAMAIS** les enfants toucher le bloc d'alimentation, la station de charge, en particulier les contacts, les lames, le compartiment à piles ou toutes les parties présentant des interstices, telles que les roues.

#### UTILISER

- Attention aux lames rotatives ! Ne pas mettre les mains ou les pieds sous les lames en rotation.
- Attention aux objets éparpillés sur la pelouse pendant la tonte ! Lorsque le robot est en marche, gardez une distance de sécurité.
- Ne laissez pas l'appareil sans surveillance si vous savez que des animaux, des enfants ou des membres du public se trouvent à proximité.
- Maintenir une position sûre. Maintenez l'équilibre et une position stable sur les pentes. Lorsque vous utilisez le robot ou ses périphériques, vous pouvez marcher, mais vous ne devez pas courir.
- Familiarisez-vous avec les instructions indiquant quand, où et comment vérifier si le robot et ses périphériques, les câbles et les rallonges ne sont pas endommagés ou usés et réparer le robot, l'auto-modification, la réparation n'est pas autorisée - au risque d'annuler la garantie.
- Ne pas brancher ou toucher un câble d'alimentation endommagé avant de l'avoir débranché de l'alimentation électrique en raison du risque de contact avec des composants sous tension.
- Ne branchez le robot et/ou les équipements périphériques que sur des circuits d'alimentation protégés par un disjoncteur différentiel dont le courant de déclenchement n'est pas supérieur à 30 mA.
- Si le robot émet un son anormal ou une vibration anormale, ou s'il signale une alarme, appuyez immédiatement sur le bouton STOP.
- **NE TOUCHEZ PAS** les pièces mobiles dangereuses avant de mettre le robot hors tension.
- **NE PAS** toucher les pièces dangereuses tant qu'elles ne sont pas complètement arrêtées.
- Portez toujours des chaussures solides et des pantalons longs lorsque vous manipulez le robot.
- Couper l'alimentation : avant de verrouiller le robot.
- Avant de procéder à des essais, au nettoyage ou à l'entretien.

#### PICTOGRAMMES ET AVERTISSEMENTS



1. lire le mode d'emploi, respecter les avertissements et les conditions de sécurité qu'il contient !
2. débrancher l'alimentation électrique avant de procéder au nettoyage ou à l'entretien.
3. ne pas mettre les mains ou les pieds sous la protection du mécanisme de coupe
4. Pièces rotatives risquent de blesser
5. garder une distance de sécurité par rapport au robot de tonte
6. faire attention aux risques de blessures causées par des objets jetés au rebut
7. protéger de la pluie
8. tenir hors de portée des enfants
9. ne pas monter sur le robot
10. perte possible des doigts, prudence

11. inclinaison maximale du sol 14°/25%
12. protéger les mains avec des gants de travail
13. le port de vêtements de protection est obligatoire
14. porter des chaussures de protection
15. ne pas jeter avec les ordures ménagères
16. collecte sélective des déchets
17. degré de protection

**ATTENTION** : Cet appareil peut être utilisé par des enfants de plus de 8 ans et des personnes dont les capacités physiques et mentales sont limitées et dont les connaissances ou l'expérience sont insuffisantes, à condition qu'ils soient surveillés ou qu'ils aient reçu des instructions appropriées concernant l'utilisation sûre de l'appareil et qu'ils soient conscients des risques encourus. Les enfants ne doivent pas jouer avec cet appareil. Les enfants ne doivent pas nettoyer ou effectuer l'entretien de l'appareil sans surveillance.

#### DESCRIPTION DES ÉLÉMENTS GRAPHIQUES

La numérotation ci-dessous se réfère aux composants de l'appareil illustrés sur les pages graphiques de ce manuel.

Désignation Fig. A	Description
1	Arrêt d'urgence
2	Réglage de la hauteur de coupe
3	Panneau de commande de la tondeuse
4	Interrupteur de la tondeuse
5	Roues motrices
6	Lames de coupe
7	Tambour du mécanisme de coupe
8	Roues pivotantes
9	Poignée de transport
10	Connecteurs de charge
11	Couvercle du compartiment à piles
Désignation Fig. B	Description
1	Panneau de commande de la station d'accueil
2	Trous de fixation de la station d'accueil
3	Connecteurs de charge
4	Station d'accueil
5	Couvercle de la station d'accueil
6	Connecteurs pour le câble d'alimentation pour délimiter la zone de travail
7	Trous de câbles pour le marquage de la zone de travail et de l'alimentation électrique
8	Prise d'alimentation de la station d'accueil
9	Marquage pour l'acheminement correct des câbles
Désignation Fig. D	Description
1	Témoin de l'état de charge
2	Indicateur de défaut de signal
3	Indicateur de câble de restriction
4	Heures de fonctionnement / message d'erreur, voyants 1-4
5	Bouton d'alimentation
6	Interrupteur
7	Bouton d'ancrage
8	Bouton "Confirmer"
Désignation Fig. H	Description
1	Vis
2	Couvercle du compartiment à piles avec poignée de transport
3	Compartiment à piles
4	Prise de batterie sur le couvercle de la chambre
5	Batterie rechargeable (non incluse)
Désignation Fig. I	Description
1	Pelouse
2	Mur / mur
3	Station d'accueil
4	Distance de la station par rapport au mur
5	Section initiale de la ligne délimitant la zone de fauche
6	Longueur de la section



Désignation Fig. J	Description
1a	Câble pour limiter la zone de fauche à partir de
1b	Câble limitant la surface à faucher Fin
2	Câble d'alimentation
3	Station d'accueil

\* Il peut y avoir des différences entre le graphique et le produit réel.

## PRÉPARATION AU TRAVAIL

### INSTALLATION DE LA BATTERIE

- Renversez le robot de tonte de manière à pouvoir accéder au dessous du robot.
- A la place de l'interrupteur Fig. A4 et de la poignée de transport Fig. A9 se trouve le couvercle du compartiment à piles Fig. H2 fixé par les 4 vis marquées de flèches Fig. H1.
- Dévissez ensuite les vis marquées d'une flèche.
- Retirez avec précaution le couvercle du compartiment Fig. H2 afin de ne pas casser ou déconnecter les fils de l'interrupteur Fig. A4 (il est fixé au couvercle du compartiment à piles).
- Retournez ensuite le couvercle, la prise de la batterie sur la face inférieure du couvercle est fixée Fig. H4.
- Une batterie de la série ENERGY+ est insérée dans la prise.
- Inversez le couvercle avec la batterie attachée et insérez-la dans le compartiment de la figure H3.
- Serrez les vis de fixation du couvercle. Retournez le robot avec le bas vers le bas, l'unité est prête.

### ENVIRONNEMENT DE TRAVAIL DU ROBOT DE TONTE

Assurez-vous que les conditions suivantes sont remplies sur le site du robot :

- La hauteur de l'herbe ne dépasse pas 60 mm.
- **REMARQUE** : Si l'herbe est plus haute que 60 mm, coupez d'abord la pelouse à l'aide d'une tondeuse manuelle.
- Il n'y a pas de pierres, de morceaux de bois, de fils, de câbles sous tension ou d'autres objets étrangers.
- Le site de fauche est plat, sans fossés ni tranchées, et la pente est inférieure à 25 % (14°) Fig. C1
- Les outils suivants sont nécessaires pour l'installation :
  - Marteau en caoutchouc (pour enfoncer les chevilles dans le sol lors de la pose du câble de retenue)
  - La clé hexagonale (pour fixer la station de charge) est incluse dans le kit.
  - Pince (pour couper le câble délimitant la zone de travail)

### 1. INSTALLATION DE LA STATION DE BASE

Choisir un lieu approprié

La station de recharge doit être placée à l'endroit suivant Fig. C3 :

- Partie relativement plate et horizontale de la pelouse.
- Près du bord de la pelouse.
- Près d'une prise de courant.
- Placez le câble d'extension de 10 m et le bloc d'alimentation dans un endroit ombragé, frais et sec.
- Aucun obstacle ne doit se trouver à moins de 2 m de la station de recharge.
- Il est recommandé de placer la station de recharge dans un endroit sec et abrité.
- L'alimentation électrique doit être située à 30 cm au-dessus du sol.

### 2. FIXATION DE LA STATION DE CHARGE

Fixez la station de recharge au sol à l'aide de 6 vis de fixation (G1) (à l'aide d'une clé hexagonale G6).

**REMARQUE** : NE PAS se tenir debout ou marcher sur la plaque de la station de charge.

**REMARQUE** : NE PAS percer de nouveaux trous dans la plaque de la station de charge. La station doit être boulonnée au sol en utilisant les trous existants.

### 3. POSE DU CÂBLE DE RETENUE

Le câble périphérique sert à délimiter la zone de travail et à guider le robot jusqu'à la station de charge.

**REMARQUE** : Si votre voisin utilise également un robot de tonte, maintenez une distance d'au moins 1 m entre les fils d'arrêt des deux robots.

### PLANIFICATION DE LA LIGNE DE CONFINEMENT

Avant de poser la ligne de démarcation, marchez le long de la limite désignée et enlevez tout objet inutile, tel que des pierres.

**NOTE** : La longueur du câble de retenue ne doit pas dépasser 200 mètres.

**ATTENTION** ! Le robot ne doit pas rouler sur du gravier ou des matériaux similaires qui pourraient endommager les lames.

### POSE DU CÂBLE DE RETENUE FIG. C

Suivez les instructions ci-dessous pour poser le câble de retenue autour de la zone de travail et des obstacles. Utilisez la jauge incluse dans le kit pour poser correctement le câble de retenue.

**ATTENTION** : Le câble de retenue est alimenté à très basse tension et ne présente aucun danger pour les humains et les animaux domestiques.

**REMARQUE** : Commencez par le connecteur "-" à l'arrière de la station de charge fig. B6, le tirer sous la station (en laissant une marge de 10 cm) et poser le câble autour de la pelouse dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, en terminant par le connecteur "+" à l'arrière de la station de charge (en laissant une marge de 10 cm). Veillez à ce que le câble soit en contact avec le métal au niveau des connecteurs "+" et "-". N'oubliez pas de couper l'excédent de fil de retenue.

- Laissez un espace d'au moins 2 m entre le câble d'arrêt et la station de charge. Le câble de cette section est utilisé pour amener le robot à la station d'accueil.
- Maintenez un espace de 30 cm entre le fil d'arrêt et le bord de la pelouse Fig. C2 ; Fig. C3.
- Fixer le fil d'arrêt à la terre à l'aide des broches fournies dans le kit fig. G5. Le fil d'arrêt doit être droit et légèrement tendu. Les piquets doivent être espacés tous les 1 m (ceci peut être modifié en fonction de la forme de la pelouse) fig. C4. Ne pas enterrer le câble à plus de 2 cm de profondeur afin de ne pas affaiblir le signal.
- Poser le câble de manière à ce que les angles soient supérieurs à 90° fig. C5. Le câble périphérique est posé en courbes douces à ces endroits, ce qui facilitera grandement le déplacement du robot dans la zone à tondre.
- S'il y a des parterres de fleurs, des étangs ou des arbres dans la pelouse, entourez-les de boucles de câble périphérique Figure C4.
- Maintenir une distance min. 30 cm entre le câble de retenue et les bords des obstacles.

**ATTENTION** : Sur le chemin vers et depuis la boucle, les câbles de retenue ne doivent pas se croiser Fig. C4.

- Laissez un espace étroit dans la zone de travail de la tondeuse. Veillez à ce que la distance entre les câbles périphériques parallèles soit supérieure à 1 m.

**REMARQUE** : Assurez-vous que la station d'accueil se trouve à l'intérieur de la boucle marquant la zone de tonte. (extérieur-intérieur / intérieur-extérieur) Fig. B2

### 4. INSTALLATION DE STATIONS DE RECHARGE

Connecter l'alimentation électrique

1. Insérez la fiche d'alimentation dans une prise murale de 110-240V.
2. vérifier l'état des voyants DEL sur la station de charge fig. B1 :
  - Voyant vert fixe : connexion établie (robot non chargé ou complètement chargé)
  - Lumière verte intermittente : le robot est en train de se charger.
  - Feu rouge intermittent : l'erreur la plus fréquente est la "déconnexion du câble de limitation".
  - Voyant éteint : le défaut le plus courant est "Pas d'alimentation 100-240 V" ou "Pas de connexion à la source d'alimentation".

### FONCTIONNEMENT / RÉGLAGES

#### Mise en service initiale du robot de tonte

- Lors du premier démarrage du robot, placez l'appareil sur la station d'accueil de façon à ce que les connecteurs de charge de la station fig. B3 n'entrent pas en contact avec les connecteurs de charge du robot de tonte fig. A10.
- Lorsque le robot de tonte est démarré pour la première fois à partir de l'application du téléphone, une mise à jour du micrologiciel doit être effectuée. La méthode d'exécution est décrite ci-dessous dans la section Mise à jour du logiciel.
- **NOTE** : Lors de la première connexion, le téléphone et le robot doivent être à portée du réseau Wi-fi.

#### LA MISE À JOUR DU MICROLOGICIEL AVANT D'UTILISER LE ROBOT.

La mise à jour doit être effectuée comme suit.

1. placez le robot à l'intérieur de la boucle mais en dehors de la station de charge.
2. mettre l'interrupteur Fig. A4 en position 1.
3. appuyer sur l'interrupteur et le maintenir enfoncé Fig. D5
4. lancer l'application, scanner le QR-code
5. connecter l'application au robot

6. développez les paramètres du logiciel en appuyant sur l'icône en haut à droite de l'écran.

7 Sélectionnez l'option : Mise à jour du micrologiciel.

8. suivez ensuite les instructions qui s'affichent à l'écran.

### Une fois le logiciel installé, l'appareil est prêt à fonctionner

#### REMARQUE !

- L'écran indique si le robot est à portée Wi-fi ou Bluetooth.
- La connexion au réseau est indiquée par le clignotement de l'icône correspondant au type de connexion. Une fois la connexion établie, l'icône cesse de clignoter.
- Le robot ne peut être associé qu'à un seul téléphone.
- Si un autre robot de tonte (le même) doit être connecté, le premier doit être supprimé de l'application. Dans l'application iOS, il faut également le supprimer des paramètres Bluetooth.

#### RÉGLAGE DE LA HAUTEUR DE COUPE :

Réglez la hauteur de coupe à 60 mm avant la première tonte, puis passez à la hauteur souhaitée lorsque la pelouse est relativement plate.

- Tournez le bouton **figure A2** dans le sens des aiguilles d'une montre pour augmenter la hauteur de coupe.
- Tournez le bouton **figure A2** vers la gauche pour réduire la hauteur de coupe.
- La hauteur de coupe peut être réglée de 20 mm (MIN) à 60 mm (MAX).

**REMARQUE :** Le moteur d'entraînement du tambour de fauche **Fig. A7** se met en marche environ 10 secondes après avoir quitté la base, pour commencer à travailler.

#### MARCHE/ARRÊT DE L'ALIMENTATION

1. mettre l'interrupteur de la **Fig. A4** en position "O" pour couper l'alimentation électrique.
2. placer l'interrupteur de la **Fig. A4** en position "I" pour mettre l'appareil sous tension.

#### ACTIVATION DU ROBOT ET PROGRAMMATION DU TEMPS DE TRAVAIL EN MODE MANUEL

1 Appuyez sur le bouton d'alimentation **Fig. D5** et maintenez-le enfoncé pour démarrer le robot. Remarque : ne secouez pas le robot pendant le démarrage afin d'éviter une erreur de démarrage. Si le robot ne démarre pas correctement (tous les voyants sont allumés en permanence), redémarrez le robot.

2. introduire le mot de passe en appuyant **deux fois** sur le bouton **D6**, puis deux fois sur le bouton **D7** et une fois sur le bouton **D8** (mot de passe programmé en usine).

3. programmer le temps de fonctionnement (y compris le temps de tonte et le temps de charge) :

- Appuyer sur le bouton **fig. D6** pour régler la durée de fonctionnement. Une lumière signifie 2 heures, le temps de fonctionnement maximum est de 8 heures et 4 lumières **fig. D4** sont allumés. Appuyez sur le bouton **fig. D8** pour confirmer et démarrer le robot.

**REMARQUE :** Une fois le temps de fonctionnement défini, le robot se souviendra des réglages et commencera à tondre à l'heure programmée chaque jour. La durée de la tonte correspondra aux réglages effectués.

- Le temps de fonctionnement programmé du robot, de 2 à 8 heures, correspond au temps de tonte, y compris le temps de charge.
- Les temps de fonctionnement et de charge varient en fonction de la batterie utilisée.

Si vous souhaitez modifier la durée de fonctionnement, suivez à nouveau les étapes 2-3.

#### LA PROGRAMMATION HORAIRE EN MODE AUTOMATIQUE, SUR 7 JOURS, EST DISPONIBLE DANS LES RÉGLAGES DE L'APPLICATION

• Après un arrêt d'urgence, le robot doit d'abord être déverrouillé en suivant l'étape 2 ci-dessus. Une fois le robot déverrouillé, il est possible de le ramener à la station en appuyant sur les boutons : **fig. D7** puis confirmer avec la **fig. D8** pour ramener la tondeuse à la station de charge.

• L'appui sur le bouton d'arrêt d'urgence STOP supprime le cycle de travail en mode manuel et automatique de l'application, si elle a été démarrée de cette manière. Pour remettre le robot en marche après un arrêt d'urgence, remettez-le dans la station de charge et paramétrez à nouveau le programme manuel. Pour le programme automatique, effectuez la même action dans le programme de l'application et confirmez ses paramètres.

**REMARQUE :** L'heure de démarrage programmée dans le programme automatique ne doit pas être considérée comme très précise. L'appareil peut démarrer quelques minutes après l'heure programmée.

• L'activation du mode manuel supprime l'horaire programmé dans l'application et vice versa.

• La coupe de bordures en mode manuel s'effectue automatiquement tous les quelques cycles de tonte. Il consiste à tondre l'herbe à côté du câble qui délimite la zone de travail. ATTENTION : Il faut veiller à ce que le câble soit correctement fixé afin de ne pas l'exposer à une coupe accidentelle.

• Le robot de tonte retournera à la station d'accueil une fois que l'appareil aura détecté le début des précipitations.

• Si le robot rencontre un obstacle pendant qu'il travaille, il rebondit dessus et continue à travailler.

#### LE VOYANT D'ÉTAT DE CHARGE DE LA STATION DE CHARGE :

Lumière verte continue - batterie entièrement chargée.

Voyant vert intermittent - charge.

#### À L'EXTÉRIEUR DE LA STATION DE RECHARGE :

Lumière verte continue - batterie  $\geq 20\%$ .

Voyant vert intermittent - batterie  $< 20\%$ .

**ATTENTION !** Le robot s'arrête automatiquement et retourne à la station de charge si le niveau de la batterie descend en dessous de 20 %.

#### VOYANT D'ERREUR :

Lumière verte continue - le système doit être mis à jour. Connectez-vous à l'application pour effectuer la mise à jour.

Voyant vert intermittent - mise à jour du système en cours.

Lumière rouge intermittente - message d'erreur 1 à 5, redémarrer le robot.

Lumière rouge continue - message d'erreur 6 à 12, appuyez sur "STOP" ou "OK" pour effacer.

#### LE VOYANT DU CÂBLE DE LIMITATION :

Lumière verte continue - signal correct

Feu rouge continu - pas de signal

Contrôles **Fig. D4** :

Lumière intermittente - robot bloqué.

Lumière continue - robot déverrouillé.

Le voyant 1 s'allume en vert : durée de fonctionnement de 2 heures.

Les voyants 1 et 2 s'allument en vert : 4 heures de fonctionnement.

Les voyants 1, 2 et 3 s'allument en vert : 6 heures d'autonomie.

Les voyants 1, 2, 3 et 4 s'allument en vert : 8 heures d'autonomie.

#### LOGICIEL DE COMMANDE DU ROBOT DE TONTE

Téléchargement IOS :

<https://apps.apple.com/cn/app/toua/id6449251720>

Téléchargement Android :

<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.toua.robot>

Les instructions du programme peuvent être téléchargées à l'adresse suivante

<https://bit.ly/3QBB6Gm>

#### ARRÊT D'URGENCE DU ROBOT

Appuyez sur le bouton "STOP" **Fig. A1** pour arrêter le robot, appuyez sur le bouton d'alimentation et maintenez-le enfoncé pour éteindre le robot.

#### DÉPLACEMENT DU ROBOT

Sous le robot se trouve une poignée de levage **figure A10** pour une utilisation facile d'une seule main.

#### ENTRETIEN ET STOCKAGE

• Éteignez toujours le robot avant de procéder au nettoyage et à l'entretien.

• Débrancher l'alimentation électrique avant de procéder au nettoyage et à l'entretien de la station de charge.

• Portez toujours des gants de protection épais pour changer les lames et nettoyer le dessous du robot.

• Vérifiez régulièrement le serrage des boulons et des écrous. Les pièces endommagées doivent être réparées ou remplacées pour des raisons de sécurité.

• Vérifiez régulièrement que les lames tournent librement.

**REMARQUE :** Lorsque vous retournez le robot, placez-le sur une pelouse ou une surface souple afin de ne pas endommager ou rayer le couvercle.

#### NETTOYAGE

**ATTENTION !** Avant de commencer le nettoyage, coupez l'alimentation à l'aide de l'interrupteur **Fig. A4**.

• Lavez l'avant du robot avec un nettoyeur à basse pression et une brosse ou un chiffon doux.

• Utilisez une brosse dure pour enlever l'herbe coupée et les débris des lames, des roues et des autres parties situées sous le robot.

• Vérifiez régulièrement que les roues ne contiennent pas de boue ou d'herbe coupée et nettoyez-les à l'aide d'une brosse.

**REMARQUE : Enlevez régulièrement les débris végétaux sous le robot afin d'éviter une réduction de la productivité.**

### REMPLACEMENT DES LAMES

**ATTENTION !** Coupez d'abord l'interrupteur principal et mettez des gants de protection.

**AVERTISSEMENT !** N'utilisez que les lames d'origine indiquées et approuvées par le fabricant.

- Les trois lames et leurs vis doivent être remplacées en une seule fois **Figure A6**.
- Les vis doivent être dévissées et serrées à l'aide d'un tournevis.
- Vérifiez que les nouvelles lames peuvent tourner librement.

### RÉSOLUTION DE PROBLÈMES

Le tableau ci-dessous fournit des conseils pour aider à diagnostiquer les problèmes.

Si possible, réparez l'appareil vous-même. Si vous ne parvenez pas à résoudre le problème, veuillez contacter un revendeur ou un centre de service agréé.

#### ATTENTION ! Des mesures de protection doivent être prises.

Problème	Causes possibles	Solutions
Le voyant rouge clignote à la station de charge	Interruption du câble de retenue	Trouver la section de câble défectueuse et le réparer
Le robot a des difficultés à se connecter à la station de charge	La station de recharge n'est pas correctement installée	Voir la section "Préparation au travail".
	Câble de retenue mal positionné	
Pas de signal du câble de retenue	Pas d'alimentation électrique	Vérifier la source d'alimentation
	Le câble de restriction a été branché à l'envers	Intervir les connecteurs "+" et "-".
	Le câble de restriction n'est pas connecté à la station de charge	Vérifier que le câble de retenue est correctement connecté à une station de recharge
	Interruption du câble de retenue	Vérifier tout au long du processus, que le câble n'a pas été sectionné
	Les fils de restriction se croisent à l'entrée et à la sortie de la boucle.	Vérifier que le câble de retenue est correctement installé
Le robot dépasse les frontières	Le câble de restriction a été branché à l'envers	Intervir les connecteurs "+" et "-".
Le robot vibre ou émet des bruits inhabituels	Lame endommagée ou manquante	Vérifier et réparer les vis de fixation de la lame
	Le disque de la lame est desserré	
	Remplacer la lame	

Code d'erreur	Description	Solution
<b>E01 fig. F1</b>	Erreur d'initialisation - capteur gyroscopique	Placez le robot sur une surface plane et redémarrez.
<b>E02 fig. F2</b>	Défaut du capteur de levage ou du capteur de collision	Réglez la barre de collision et la roue de torsion à l'avant de la tondeuse, vérifiez qu'elles ne sont pas bloquées ; placez le robot sur une surface plane et redémarrez.
<b>E03 fig. F3</b>	Erreur d'initialisation du moteur de coupe	Placez le robot sur une surface plane et redémarrez. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
<b>E04 Fig. F4</b>	Erreur de connexion de	

	l'alimentation électrique	
<b>E05 fig. F5</b>	Vitesse incorrecte du moteur de coupe	
<b>E06 Fig. F6</b>	Avertissement de basculement	Placez le robot sur une surface plane. Appuyez sur STOP ou OK pour supprimer l'alarme.
<b>E07 Fig. F7</b>	Avertissement de levage	Placez le robot sur une surface plane. Appuyez sur STOP ou OK pour supprimer l'alarme.
<b>E08 fig. F8</b>	Erreur de canal ADC	Placez le robot sur une surface plane et redémarrez. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
<b>E09 fig. F9</b>	Signal incorrect	Voir ci-dessus dans le tableau : problème - pas de signal du fil d'arrêt. Vérifiez tous les points un par un, puis placez le robot sur une surface plane. Appuyez sur STOP ou OK pour supprimer l'alarme. Redémarrez le robot. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
<b>E10 fig. F10</b>	Confiture de robots	Placez le robot sur une surface plane. Appuyez sur STOP ou OK pour supprimer l'alarme. Redémarrez le robot. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
<b>E101 Fig. F11</b>	Vitesse incorrecte du moteur de roulement gauche	Redémarrez le robot. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
<b>E102 fig. F12</b>	Vitesse incorrecte droit moteur de marche	

#### CONTENU DU KIT :

- Robot de tonte 1pc.
- Station d'accueil et de chargement 1pc.
- Alimentation et câble d'extension 1pc.
- Câble de délimitation de la zone de travail zone de travail100m
- Goupilles de fixation de câble 100pcs.
- Goupilles de fixation de la station d'accueil 6pcs.
- Lames de coupe 3pcs.
- Connecteurs de câble 2pc.
- Clé hexagonale 1pc.

#### DONNÉES TECHNIQUES

Robot tondeur 04-621	
Paramètres	Valeur
Tension d'alimentation	18 V DC
Puissance nominale maximale du moteur de coupe :	50 W
Puissance maximale du moteur automoteur :	20 W
Degré de protection IP pour la station de recharge	IPX4
Degré de protection IP du robot	IPX5
Degré de protection IP pour l'adaptateur de charge	IP 65
Classe de protection du robot	III
Classe de protection de la station de charge	II
Largeur de coupe	180 mm
Réglage de la hauteur de coupe dans la plage	20 mm - 60 mm
Vitesse	3100 tr/min
Masse	10,2 kg
Année de production	2023

#### DONNÉES SUR LE BRUIT ET LES VIBRATIONS

Niveau de pression acoustique	$L_{pA} = 56\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$
Niveau de puissance acoustique mesuré	$L_{WA} = 67\text{dB (A) K} = 3\text{dB(A)}$

Informations sur le bruit et les vibrations

Le niveau d'émission sonore de l'équipement est décrit par : le niveau de pression acoustique émis  $L_{pA}$  et le niveau de puissance acoustique  $L_{WA}$  (où K représente l'incertitude de mesure). Les vibrations émises par l'équipement sont décrites par la valeur de l'accélération vibratoire  $a_h$  (où K est l'incertitude de mesure).

Le niveau d'émission de pression acoustique  $L_{pA}$ , le niveau de puissance acoustique  $L_{WA}$  et la valeur d'accélération des vibrations  $a_h$  spécifiés dans ce manuel ont été mesurés conformément à la norme EN 62841-1:2015+A11. Le niveau de vibration spécifié  $a_h$  peut être utilisé pour comparer les équipements et procéder à une évaluation préliminaire de l'exposition aux vibrations.

Le niveau de vibration indiqué n'est représentatif que de l'utilisation de base de l'appareil. Si l'appareil est utilisé pour d'autres applications ou avec d'autres outils de travail, le niveau de vibration peut changer. Un niveau de vibration plus élevé sera influencé par un entretien insuffisant ou trop peu fréquent de l'appareil. Les raisons susmentionnées peuvent entraîner une exposition accrue aux vibrations pendant toute la période de travail.

**Afin d'estimer avec précision l'exposition aux vibrations, il est nécessaire de prendre en compte les périodes pendant lesquelles l'appareil est éteint ou lorsqu'il est allumé mais non utilisé pour le travail. Lorsque tous les facteurs sont estimés avec précision, l'exposition totale aux vibrations peut être considérablement réduite.**

Afin de protéger l'utilisateur des effets des vibrations, des mesures de sécurité supplémentaires doivent être mises en œuvre, telles que l'entretien cyclique de la machine et des outils de travail, la garantie d'une température adéquate des mains et une bonne organisation du travail.

## DONNÉES SUR LE BRUIT ET LES VIBRATIONS

### PROTECTION DE L'ENVIRONNEMENT



Les produits électriques ne doivent pas être jetés avec les ordures ménagères, mais doivent être déposés dans des installations appropriées pour être éliminés. Contactez le revendeur de votre produit ou les autorités locales pour obtenir des informations sur l'élimination. Les déchets d'équipements électriques et électroniques contiennent des substances inertes pour l'environnement. Les équipements qui ne sont pas recyclés présentent un risque potentiel pour l'environnement et la santé humaine.

"Grupa TopeX Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością" Spółka komandytowa, dont le siège social est situé à Varsovie, ul. Pograniczna 2/4 (ci-après : "Grupa TopeX") informe que tous les droits d'auteur sur le contenu de ce manuel (ci-après : "Manuel"), y compris, entre autres. Son texte, ses photographies, ses diagrammes, ses dessins, ainsi que sa composition, appartiennent exclusivement à Grupa TopeX et font l'objet d'une protection juridique en vertu de la loi du 4 février 1994 sur le droit d'auteur et les droits connexes (Journal officiel 2006 n° 90 Poz. 631, telle qu'amendée). La copie, le traitement, la publication, la modification à des fins commerciales de l'ensemble du manuel et de ses différents éléments, sans le consentement écrit de Grupa TopeX, sont strictement interdits et peuvent entraîner des responsabilités civiles et pénales.

### Déclaration de conformité CE

**Fabricant :** Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produit :** Robot tondeur E+

**Modèle :** 04-621

**Nom commercial :** NEO TOOLS

**Numéro de série :** 00001 + 99999

Cette déclaration de conformité est délivrée sous la seule responsabilité du fabricant.

Le produit décrit ci-dessus est conforme aux documents suivants :

**Directive Machines 2006/42/CE**

**Directive RED 2014/53/EU**

**Directive RoHS 2011/65/EU modifiée par la directive 2015/863/EU**

Et répond aux exigences des normes :

**EN 60335-1:2012/A15:2021 ; EN 50636-2-107:2015/A3:2021 ; EN 62233:2008**

**EN IEC 55014-1:2021 ; EN IEC 55014-2:2021 ; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021 ; EN 61000-3-3:2013/A2:2021 ; EN 301 489-1 V2.2.3:2019 ;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023 ; EN 300 328 V2.2.2 ; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Cette déclaration ne concerne que la machine telle qu'elle est mise sur le marché et n'inclut pas les composants

ajoutés par l'utilisateur final ou effectués par lui ultérieurement.

Nom et adresse de la personne résidant dans l'UE autorisée à préparer le dossier technique :

Signé au nom de :

Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 rue Pograniczna

02-285 Varsovie

Paweł Kowalski

Paweł Kowalski

GRUPE TOPEX Responsable de la qualité

Varsovie, 2023-09-11

### Déclaration de conformité de l'UE

**Fabricant :** Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k., Pograniczna 2/4 02-285 Warszawa

**Produit :** Station de recharge

**Modèle :** K145455

**Nom commercial :** NEO TOOLS

**Numéro de série :** 00001 + 99999

Cette déclaration de conformité est délivrée sous la seule responsabilité du fabricant.

Le produit décrit ci-dessus est conforme aux documents suivants :

**Directive RED 2014/53/EU**

**Directive RoHS 2011/65/EU modifiée par la directive 2015/863/EU**

Et répond aux exigences des normes :

**EN IEC 55014-1:2021 ; EN IEC 55014-2:2021 ; EN IEC 61000-3-2:2019/A1:2021 ; EN 61000-3-3:2013/A2:2021 ; EN 301 489-1 V2.2.3:2019 ;**

**EN 301 489-3 V2.3.2:2023 ; EN 300 328 V2.2.2 ; EN 50663:2017**

**EN IEC 63000:2018**

Cette déclaration ne concerne que la machine dans l'état dans lequel elle a été introduite dans la

et ne comprend pas les composants ajoutés par l'utilisateur final ou par un tiers.

ses activités ultérieures.

Nom et adresse du résident de l'UE autorisé à

la préparation de la documentation technique :

Signé au nom de :

Grupa TopeX Sp. z o.o. Sp.k.

2/4 rue Pograniczna

02-285 Varsovie

Paweł Kowalski

Paweł Kowalski

GRUPE TOPEX Responsable de la qualité

Varsovie, 2023-11-09