

Robo Scooter 500



Originalbetriebsanleitung - de 2

Original operating instructions - en 29

Original bruksanvisning - no 56

Originální návod k provozu - cs 83

Instrucciones de servicio originales - es 110



Lesen Sie die Gebrauchsanweisung sorgfältig, und machen Sie sich mit den Bedienungselementen und dem richtigen Gebrauch des Gerätes vertraut. Der Benutzer ist verantwortlich für Unfälle mit anderen Personen oder deren Eigentum. Beachten Sie die Hinweise, Erläuterungen und Vorschriften.



Lassen Sie nie Kinder oder andere Personen, die die Gebrauchsanweisung nicht kennen, den Rasenmäher benutzen. Jugendliche unter 16 Jahre dürfen das Gerät nicht benutzen. Örtliche Bestimmungen können das Mindestalter des Benutzers festlegen.

Inhalt

Kapitel 1 - Sicherheitshinweise	2
Kapitel 2 - Gerätebeschreibung	4
Kapitel 3 - Installation	6
Kapitel 4 - Menü	15
Kapitel 5 - Einsatz	19
Kapitel 6 - Wartung und Lagerung	21
Kapitel 7 - Displaymeldungen	23
Kapitel 8 - Fehler und Probleme	27
Kapitel 9 - Zubehör	28
Kapitel 10 - Garantie	28

Kapitel 1 - Sicherheitshinweise

Bedeutung der Symbole



Diese Symbole befinden sich auf Ihrem Robo Scooter 500; Lesen Sie deren Bedeutung sorgfältig, bevor Sie Ihren Robo Scooter 500 in Betrieb nehmen:



- Sicherheitswarnsymbol – WARNUNG - Dies ist ein gefährliches Elektrowerkzeug. Benutzen Sie den Robo Scooter 500 mit Sorgfalt und befolgen Sie alle Sicherheitsanweisungen und Warnhinweise.



- Betriebsanleitung lesen – Lesen Sie vor Inbetriebnahme des Robo Scooter 500 die Bedienungsanleitung
- Gefahr durch geworfene oder fliegende Gegenstände - Der ganze Körper kann getroffen werden. Vorsicht!
- Wahren Sie einen ausreichenden Sicherheitsabstand vom arbeitenden Gerät. Alle Personen, vor allem Kinder, Haustiere und Umstehende, von dem Bereich fern halten, in dem Robo Scooter 500 im Einsatz ist.



- Gefahr der Abtrennung von Zehen oder Finger durch rotierende Mähmesser. Halten Sie Hände und Füße fern und versuchen Sie nicht, Robo Scooter 500 in diesem Bereich anzuheben.
- Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie am Robo Scooter 500 arbeiten oder ihn anheben. Nehmen Sie das Akkupack heraus bevor Sie am Robo Scooter 500 arbeiten, und bevor Sie Robo Scooter 500 heben.
- GEFAHR! Scharfe rotierende Messer. Hände und Füße fern halten. Es besteht die Gefahr schwerer Verletzungen. Vorsicht – Rotierende Messer nicht berühren.



- Nicht auf dem Robo Scooter 500 sitzen.



Warnungen

- Lesen Sie dieses Handbuch gründlich bevor Sie Robo Scooter 500 einsetzen. Machen Sie sich genau mit der Bedienung des Robo Scooter 500 vertraut und befolgen Sie alle Sicherheitshinweise.
- Verwenden Sie Robo Scooter 500 nicht für Zwecke für die er nicht konstruiert ist.
- Erlauben Sie weder Kindern noch Personen ohne Funktionskenntnisse Robo Scooter 500 einzusetzen.
- Mähen Sie niemals wenn Personen, speziell Kinder oder Haustiere, zugegen sind.
- Der Benutzer ist verantwortlich für Unfälle oder Ereignisse, die Anderen oder deren Besitz Schaden zufügen.
- Wir empfehlen dringend, die "Kindersicherung" oder "Anti Diebstahl" Option zu aktivieren, um zu verhindern, dass Kinder oder Personen ohne Sicherheits- und Funktionskenntnisse den Robo Scooter 500 einsetzen.
- Der Mäher sollte weder von Kindern noch von körperlich oder geistig benachteiligten Personen ohne Fachkenntnisse betrieben werden, bevor sie nicht instruiert oder unterwiesen wurden. Kinder sollten beaufsichtigt werden, um sicher zu gehen, dass sie nicht mit dem Mäher spielen.
- Warnung! Bei Gewittergefahr, trennen Sie den Begrenzungsdraht von der Ladestation / dem Signalgeber und ziehen den 230V/120V Netzstecker aus der Netzsteckdose.

Vorbereitung

- Befolgen Sie genau die Anweisungen zur Installation des Begrenzungsdrahtes.
- Wenn Sie die Fernsteuerung benutzen, tragen Sie immer feste Schuhe und lange Hosen.
- Inspizieren Sie regelmäßig die Einsatzfläche des Robo Scooter 500, entfernen Sie Steine, Äste, Kabel, Knochen und andere Objekte und Gegenstände, die von den Messern ergriffen und davon geschleudert werden könnten und so Personen verletzen könnten.
- Verwenden Sie ausschließlich Zubehör und Teile, die für dieses Produkt entworfen wurden.
- Tragen Sie Handschuhe und Schutzbrille wenn Sie den Signaldraht verlegen und die Rasennägel einschlagen. Schlagen Sie alle Rasennägel komplett ein um zu vermeiden dass sich in der Installation Stolperfallen bilden.

Einsatz

- Lassen Sie Robo Scooter 500 nie ohne Aufsicht arbeiten.
- Arbeiten Sie nur bei Tageslicht oder guter Beleuchtung mit der Fernbedienung des Robo Scooter 500.
- Arbeiten Sie nicht ohne Schuhe oder mit offenen Schuhen mit der Fernbedienung des Robo Scooter 500. Tragen Sie immer feste Schuhe und lange Hosen.
- Vermeiden Sie den Einsatz von Robo Scooter 500 auf nassem Gras oder bei Regen.
- Wenn Sie von Hand an einer Steigung mähen, achten Sie besonders darauf, dass Sie sicher stehen.
- Verwenden Sie den Mäher nicht an Hanglagen die steiler sind als 18°.
- Verändern Sie nichts an Abdeckungen, Aufklebern, Sicherheitseinrichtungen und Sensoren. Ersetzen Sie beschädigte Teile, einschließlich der Aufkleber. Verwenden Sie Robo Scooter 500 nicht solange irgendein Teil beschädigt ist.
- Verwenden Sie Robo Scooter 500 nicht wenn Sicherheitsmerkmale defekt sind oder nicht richtig arbeiten.
- Versuchen Sie nicht Sicherheitsvorrichtungen abzuschalten oder zu übergehen.
- Bei Verwendung der Fernbedienung starten Sie bitte die Mähmotoren nach Anweisung und stellen Sie sicher, dass Ihre Füße stets Abstand zu den Messern haben.
- Diese Maschine hat scharfe, rotierende Messer! Niemals ohne Vorkenntnisse verwenden; halten Sie Zuschauer, Kinder und Tiere vom arbeitenden Mäher fern.
- Erlauben Sie niemals Personen auf dem Mäher mit zu fahren oder zu sitzen.
- Halten Sie stets Abstand zu den Messern und anderen beweglichen Teilen.
- Heben Sie den Mäher niemals hoch, solange die Motoren arbeiten.
- Versuchen Sie niemals Einstellungen vorzunehmen, solange der Mäher arbeitet.
- Versuchen Sie nicht, die Messer zu inspizieren während der Mäher in Betrieb ist.
- Entnehmen Sie immer die Sicherung, bevor Sie den Mäher anheben oder Einstellungen vornehmen.
- Lassen Sie Robo Scooter 500 nie ohne Aufsicht arbeiten.
- Wenn Sie die Startzeiten im Wochenprogramm einprogrammieren, achten Sie darauf, Tage und Zeiten so zu wählen, dass sich beim Mähen keine Kinder, Zuschauer oder Tiere auf der zu mähenden Fläche befinden.
- Stellen Sie keine metallischen Gegenstände in die Nähe der Ladestationskontakte.
- Geben Sie immer den aktuellen Tag und die aktuelle Zeit ein, wenn Sie das Akku-Pack zeitweilig entnommen haben. Fehleinstellungen können zu unbeabsichtigten Abfahrten des Robo Scooter 500 führen, zu denen sich Personen auf dem Rasen befinden, die verletzt werden können.
- Spritzen Sie kein Wasser in den direkten Eingangsbereich der Ladestation.

Transport

- Um sich sicher zum Arbeitsfeld hin oder weg zu bewegen:
 - Verwenden Sie die Fernbedienung (Zubehör) um den Mäher von Ort zu Ort zu fahren.
 - An Stufen oder Höhenunterschieden deaktivieren Sie den Hauptschalter des Mähers, öffnen Sie die Stoßfängertür (auf der Oberseite), tragen Sie den Mäher am Tragegriff und stützen Sie das Heck auf Ihrem Oberschenkel ab (wie im Bild rechts).
 - Transportieren Sie den Mäher längere Zeit, beispielsweise im Auto, entnehmen Sie die Sicherung.

Wartung und Lagerung

- Wartung, Service und Lagerung des Robo Scooter 500 erfolgen nach den Anweisungen in *Kapitel 6 - Wartung und Lagerung*, Seite 21.
- Entnehmen Sie bitte die Sicherung, bevor Sie den Robo Scooter 500 anheben oder Wartungsarbeiten am Gerät vornehmen.
- Sorgen Sie für festen Sitz aller Schrauben, Bolzen und Stifte um sicher arbeiten zu können.
- Zu Ihrer Sicherheit tauschen Sie beschädigte Teile sofort aus.
- Tragen Sie dicke Arbeitshandschuhe wenn Sie die Messer kontrollieren oder tauschen.
- Verwenden Sie mit diesem Mäher nur original Zubehör, Batterien und Netzteile. Falsches Laden kann zu Überhitzen, Auslaufen oder Verschleiß der Batterien führen.
- Versuchen Sie niemals, die Batterien zu öffnen. Auslaufendes Elektrolyt ist ätzend und kann Ihre Haut oder Augen verletzen.
- Verwenden Sie das Ladenetzteil nicht, wenn das Kabel beschädigt ist.
- Beim Einsetzen der Sicherung in den Robo Scooter 500 kann ein Funke entstehen. Daher dürfen diese Handlungen nicht in der Nähe von entflammenden Materialien ausgeführt werden. Es ist zudem aufgrund dieses Feuerrisikos beim Einsetzen des Akkupacks oder der Sicherung verboten, ein Spray oder andere Reinigungsflüssigkeiten zur Reinigung elektronischer Kontakte zu verwenden.

Ende der Produktlebenszeit

- Robo Scooter 500 und Zubehör müssen nach Ende Ihrer Lebensdauer separat gesammelt werden, um die Verschwendung von elektrischem oder elektronischem Material zu vermeiden und deren Recycling sicher zu stellen zu Gunsten des Umweltschutzes und Verbesserung der Lebensraumqualität, zum Schutz menschlicher Gesundheit und der Vorräte an natürlichen Bodenschätzen, die nicht verschwendet werden dürfen.
- Lagern Sie keine defekten Teile des Robo Scooter 500 (einschließlich Netzteil, Ladestation und Signalgeber) als unsortierten Abfall – diese müssen separat gesammelt werden.
- Fragen Sie beim Händler nach, welche Sammelsysteme vorhanden sind.
- Werfen Sie das Akku-Pack keinesfalls ins Feuer und werfen Sie keinesfalls alte Batterien in den Hausabfall. Batterien müssen gesammelt und wiederverwertet oder in umweltfreundlicher Weise vernichtet werden.

Kapitel 2 - Gerätebeschreibung

Kurzanleitung

1. Zum Einsatz des Robo Scooter 500 ist eine einmalige Installation notwendig; ein schmaler Draht, genannt Begrenzungsdraht, wird rund um die Rasenkante und alle Bereiche, in denen der Mäher nicht arbeiten soll, gelegt.
2. Rasennägel, die mit dem Robo Scooter 500 geliefert werden, verwendet man um den Begrenzungsdraht direkt auf dem Boden zu fixieren, unterhalb der Rasennabe; der Draht wird bereits nach kurzer Einsatzzeit des Robo Scooter 500 vom Gras überwachsen und damit nicht mehr sichtbar sein.
3. Die Ladestation wird entlang dem Begrenzungsdraht installiert und hat zwei Hauptfunktionen:
 - das Drahtsignal zu generieren (sehr niedrige Stromstärke);
 - den Robo Scooter 500 aufzuladen.
4. Nach der einmaligen Installation wird ein Test der Drahtverlegung und der Ladestation vorgenommen. Nun geben Sie lediglich noch ein Wochenprogramm ein und vergessen Rasenmähen für die ganze Saison!

Packungsinhalt

1. Öffnen Sie die Packung und heben Sie Robo Scooter 500 an seinem Tragegriff heraus;
2. Der Robo Scooter 500 und seine Ladestation sind mit Plastikstreifen verbunden; zerschneiden Sie diese und ziehen Sie das Gerät von den Ladestationskontakten und der Station herunter.

Robo Scooter 500



Ladestation



Heringe für Ladestation



Außernetzteil



Draht



Rasennägel



Anschlusstecker



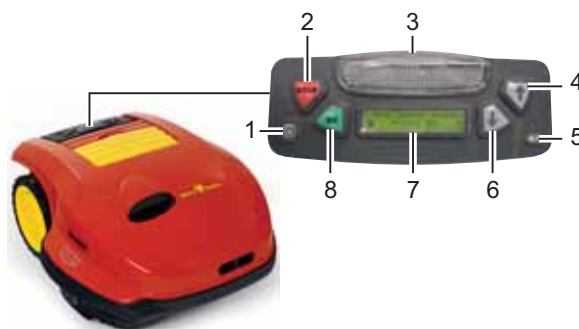
Drahtverbinder



RoboRuler (Maßstab)



Geräteteile



1. EIN-/AUS-Taste
2. STOP-Taste
3. Betriebsleuchte
4. AUF-Taste
5. Regensensor
6. AB-Taste
7. LCD-Display
8. GO-Taste
9. Tragegriff
10. Sicherung
11. Stecker zum Winterladen
12. Schnitthöhenregulierung
13. Mähroboter
14. Rammschutz

Sicherheitsmerkmale des Robo Scooter 500

- **Kindersicherung / Sicherheitssperre**
Diese Menüoption ist eine Sicherheitsfunktion, die Ihnen hilft, Kinder oder Personen, die keine Kenntnisse bezüglich der sicheren Bedienung des Rasenmähers besitzen, daran zu hindern, diesen zu betreiben.
- **Diebstahlsicherung / Sicherheitssperre**
Die Diebstahlsicherung ermöglicht es dem Besitzer, sicher zu stellen, dass niemand den Robo Scooter 500 einsetzt oder fährt, der nicht den entsprechenden Code besitzt. Sie werden aufgefordert einen vierstelligen Code Ihrer Wahl einzugeben, der als Sicherheitscode verwendet wird.
- **Hebesensor**
Im vorderen Teil des Robo Scooter 500 befindet sich ein magnetischer Hebesensor. Wird die Front des Robo Scooter 500 rund 2,5 cm vom Boden angehoben, während die Messer arbeiten, werden diese automatisch gestoppt (stop in <1 Sekunde).
- **Tilt Sensor**
Es befindet sich ein optischer Sensor im vorderen Teil des Robo Scooter 500. Wird der Robo Scooter 500 zu weit in eine vertikale Position gebracht, stoppen die Messer des Robo Scooter 500 sofort, und der Benutzer erhält eine Warnung, die Sicherung zu entfernen, bevor er den Mäher anhebt.
- **Stoßsensoren**
Die Haube des Robo Scooter 500 ist mit einem Stoßsensor verbunden, der ausgelöst wird, wenn Robo Scooter 500 auf ein feststehendes Hindernis trifft oder die Haube geöffnet wird. Wird der Stoßsensor ausgelöst, stoppt der Mäher die Messer sofort (<1 Sek.); außerdem wird der Robo Scooter 500 sofort anhalten, wenden und in eine andere Richtung weiterfahren.
- **Not Stop Taste**
Dieser rote Schalter befindet sich auf der Oberseite des Tastenfelds. Drücken Sie diese Taste während des Betriebs, wird der Betrieb des Rasenmähers sofort gestoppt (in < 1 Sekunde).
- **Sicherung**
Die Sicherung befindet sich links unter der Haube. Diese zu entfernen wird jeglichen Start des Mähers verhindern. Es ist nötig, die Sicherung zu entfernen, bevor Sie Robo Scooter 500 anheben und Wartungsarbeiten durchführen.
- **Totmannschalter**
Wenn Sie die Fernbedienung einsetzen, ist es nötig zwei Tasten zu betätigen bevor Sie die Messer starten können. Einmal aktiviert muss eine der beiden Tasten gedrückt gehalten werden um weiter zu mähen. Wird die Taste losgelassen, muss die Tastenkombination erneut gedrückt werden.
- **Elektronisch gesteuertes Ladesystem**
Robo Scooter 500 ist mit einem Ladesystem ausgestattet. Dieses erlaubt Ihnen, den Mäher stets am Ladestrom zu belassen, auch wenn die Batterie voll geladen ist. Das System wird ein Überladen der Batterie verhindern und dafür sorgen, dass Sie für den nächsten Einsatz immer voll geladen ist.
- **Versiegelte Batterien**
Die Batterie des Robo Scooter 500 ist vollständig versiegelt und es können unabhängig von der Position keine Flüssigkeiten austreten. Zusätzlich besitzt Robo Scooter 500 eine Einmalsicherung gegen Kurzschlüsse und technische Störungen.

- **Ladestation/Signalgeber und Begrenzungsdraht**
Robo Scooter 500 kann nicht ohne einen installierten Begrenzungsdraht, aktiviert durch den Signalgeber, betrieben werden. Sollte der Signalgeber ausgeschaltet oder der Begrenzungsdraht unterbrochen sein, stellt der Rasenmäher seinen Betrieb ein. Eine Unterbrechung des Begrenzungsdrahtes verhindert den Betrieb des Robo Scooter 500. Dieser kann nur innerhalb der Induktionsschleife betrieben werden.
- **Automatischer Alarm vor dem Einsatz**
Wenn der Mäher so programmiert ist, dass die Ladestation automatisch zu einer vorher einprogrammierten Uhrzeit verlassen wird, ertönt 5 Minuten vor Abfahrt ein Warnton und die Betriebslampe wird aktiviert. Dies ist ein Warnzeichen für alle, das Gebiet, in dem der Rasen gemäht wird, zu kontrollieren und zu verlassen.
- **Überlastungsschutz**
Der Messermotor und jeder Antriebsmotor wird kontinuierlich während des gesamten Betriebs überwacht, um ein Überhitzen in jeder Situation zu verhindern. Sollte dieser Fall trotzdem eintreten, hält Robo Scooter 500 mindestens diesen Motor oder den gesamten Mäher an und weist darauf hin, dass der Motor abkühlen muss. Obwohl dieser Fall äußerst selten ist, kann er eintreten, wenn der Rasenmäher auf zu hohem Gras eingesetzt wird, die Unterseite des Rasenmähers durch schlechte Reinigung verstopft ist, der Rasenmäher auf ein Hindernis trifft bei dem die Sensoren im Stoßfänger nicht aktiviert werden oder der Rasenmäher auf einem problematischen Geländestück stecken bleibt und sich nicht mehr bewegen kann.

Kapitel 3 - Installation

Vorbereitung



Achtung!

Bevor Sie mit der Installation beginnen, lesen Sie dieses Kapitel genau durch, um alle nötigen Schritte der Installation zu kennen und die beste Position für die Ladestation und den Aufbau des Begrenzungsdrahtes zu bestimmen.

- Wir empfehlen, dass Sie Ihren Rasen noch einmal mit einem konventionellen Rasenmäher mähen und den Boden wässern, bevor Sie installieren, um die Rasennägel leichter einschlagen zu können.
- Stellen Sie sicher, dass Sie alle Teile für die Installation besitzen (siehe *Packungsinhalt*, Seite 4).
- Während der Installation benötigen Sie folgendes Werkzeug:
 - Hammer
 - Kombizange
 - Schlitzschraubendreher

Position der Ladestation

- Setzen Sie die Ladestation in die größte Zone oder Fläche;
- Sie sollte entlang des Drahtes (bei Installation in der Fläche) oder außerhalb der Fläche positioniert werden;
 - Beispielsweise im hinteren Garten, wo sie nicht von der Straße aus sichtbar ist;
 - An einem schattigen Platz (besser für die Batterielebenszeit);
 - und auf relativ ebenem Grund;
 - In der Nähe einer Steckdose (230V) – da die Länge des Netzkabels 15 m beträgt



Hinweise

- Es handelt sich um ein Widerstandskabel, die Länge darf nicht verändert werden
- Das Netzteil ist für den Außenbetrieb geeignet, dennoch sollten Sie es an einem sicheren, trockenen Platz installieren, der gut belüftet und vor direkter Sonneneinstrahlung geschützt ist.
- Robo Scooter 500 ist wasserfest, dennoch sollten Sie die Ladestation nicht direkt an einer Sprinkleranlage installieren, um maximalen Schutz zu gewährleisten.



Warnung - Verletzungsgefahr!

Wenn Sie das Stromkabel zur Ladestation verlegen, stellen Sie sicher, dass es gut auf dem Boden befestigt ist und keine Stolperfalle darstellt.

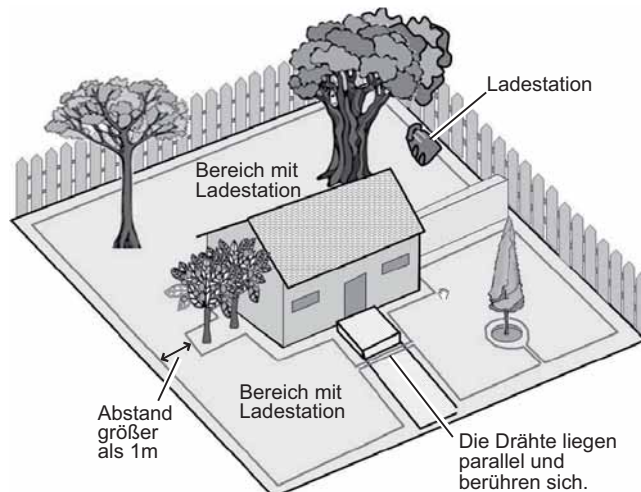
- Verlegen Sie das Kabel nicht über Wegen, Pfaden oder Einfahrten, an denen es nicht sicher am Boden befestigt werden kann.
- Stellen Sie die Ladestation mindestens in einem Meter Entfernung zu Ecken auf;
- Installieren Sie die Station mit dem Rammschutz zur Innenseite der Fläche.

Mehrere Zonen/Flächen

Es kann sein, dass auf Ihrem Grundstück mehrere Zonen nötig sind, um das ganze Grundstück effektiv von Robo Scooter 500 bearbeiten zu lassen. Wo Grasflächen nicht miteinander verbunden oder durch Zäune, Gehsteige oder Objekte voneinander getrennt sind, ist es nötig, zwei oder mehr Zonen zu installieren. Bei Installation mehrerer Zonen gibt es zwei Möglichkeiten, den Draht zu verlegen.

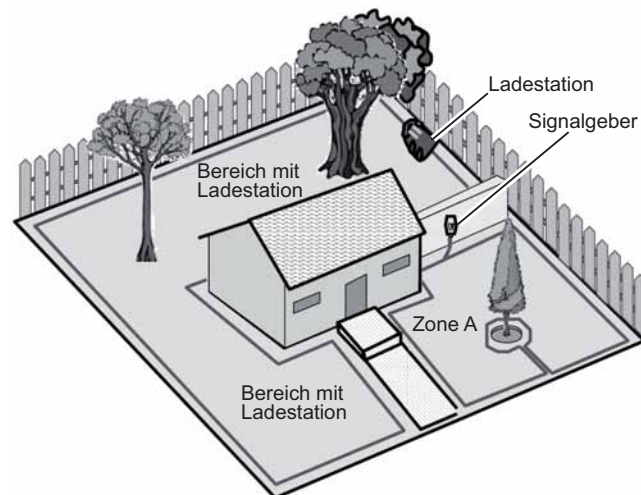
Möglichkeit 1

Alle Zonen sind miteinander und mit der Ladestation verbunden. Ist der Abstand zwischen zwei nebeneinander liegenden Drähten größer als 1 Meter, können Sie die Zone in die Schleife einbeziehen, die an die Ladestation angeschlossen ist. So kann Robo Scooter 500 effektiv hindurchfahren, um sich während des Mähens zwischen den beiden Zonen bewegen zu können. Sonst müssen die beiden Bereiche in getrennte Zonen aufgeteilt werden. Der Signaldraht darf in einer Schleife bis 500 Meter lang sein, wenn er mit Ladestation betrieben wird.



Möglichkeit 2

Es werden mehrere getrennte Zonen gebildet, die an Ladestation und Signalgeber angeschlossen werden (erhältlich als Zubehör - siehe Kapitel 9 - Zubehör, Seite 28).



Um andere Bereiche zu mähen, fahren oder tragen Sie Robo Scooter 500 einfach an den gewünschten Einsatzort und setzen Sie ihn dort in Gang. Falls hierbei eine Zone eine geringere Arbeitszeit benötigt, können Sie dies ganz einfach einstellen. Ist die separate Zone gemäht, fahren Sie den Mäher einfach zum Aufladen zurück in seine Station.

Bestimmen des Abstands zwischen nebeneinanderliegenden Begrenzungsdrähten

- Wenn die Rasenzonen mit dem gleichen Begrenzungsdraht eingerichtet sind, der an die gleiche Quelle (Ladestation / Signalgeber) angeschlossen ist, dann reicht ein Abstand von einem Meter zwischen den Drähten um eine Interferenz zu vermeiden.
- Wenn die Rasenzonen mit verschiedenen Begrenzungsdrähten eingerichtet sind, die nicht untereinander verbunden sind, und jede seine eigene Quelle (Ladestation / Signalgeber) hat, dann ist einer der folgenden Punkte erforderlich:
 - Halten Sie einen Mindestabstand von 30-50 cm zwischen den Drähten, was es Ihnen erlaubt so zu mähen, dass sich die Rasenzonen überlappen. Synchronisieren Sie die Wochenprogramme so, dass sichergestellt ist, dass es keine Interferenzen zwischen den Zonen geben wird. ODER
 - Halten Sie einen Abstand von zwei Metern zwischen den Begrenzungsdrähten ein, so müssen Sie die Wochenprogramme nicht synchronisieren.

Hindernisse durch Drahtinseln definieren

- Stabile Hindernisse, die höher sind als 15 cm, wie z. B. Bäume, Telefon- und Strommasten können ohne Drahtinsel in der Fläche verbleiben. Der Robo Scooter 500 wird an dieser Art von Hindernissen anstoßen und kehrt machen.
- Hindernisse wie Blumenbeete, Sprinklerköpfe und kleine Bäume müssen durch Begrenzungsdraht vor dem Robo Scooter 500 geschützt werden. Dies wird während der ersten Installation vorgenommen. Das Ergebnis ist eine Begrenzungsinsel. Für eine besonders „leise“ Installation empfiehlt es sich, alle Hindernisse durch Begrenzungsinseln auszusparen.

Um eine Begrenzungsinsel zu schaffen

1. Ziehen Sie den Draht von der nächsten Stelle der Umgrenzung zum Hindernis.
2. Verlegen Sie ihn mit den Maßen des RoboRuler um das Hindernis.
3. Kehren Sie wieder zum Ausgangspunkt in der Umgrenzung zurück.



Hinweise

- Die Kabel zum Hindernis und wieder zurück sollten eng zusammen liegen und dürfen sich auch berühren, ABER dürfen nicht gekreuzt werden. Sie können mit den gleichen Rasennägeln am Boden fixiert werden. Der Robo Scooter 500 wird diese beiden Kabel behandeln als würden sie nicht existieren. Das einzelne Kabel um das Hindernis wird erkannt und sorgt dafür, dass der Mäher den Bereich innerhalb der Insel nicht befährt.
- Bereiche mit mehreren eng stehenden Hindernissen sollten mit einer größeren Begrenzungsinsel oder, falls Sie ohnehin nahe an der Begrenzung sind, komplett ausgespart werden.

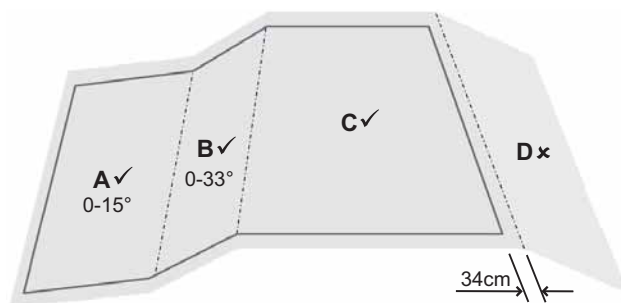


Achtung!

Wenn der Begrenzungsdraht gegen den Uhrzeigersinn um das Hindernis ausgelegt wird, wird Robo Scooter 500 in die Insel hineinfahren.

Steigungen

- **A:** Die maximale Steigung, die für das Auslegen des Begrenzungsdrahtes erlaubt ist, beträgt 15%.
- **B:** Die maximale Steigungsgrenze, innerhalb welcher der Robo Scooter 500 noch fähig ist, die Fläche zu bearbeiten, beträgt 33%, was etwa einem Anstieg von 33 cm auf 1 m entspricht. Jeder Anstieg, der den Robo Scooter 500 veranlasst, sein Vorder- teil vom Boden hochzuheben, ist zu steil und sollte nicht in die Mähzone mit eingeplant werden. Zonen mit einer höheren Steigung als 33% sollten nicht in die Arbeitszone mit einbezogen werden.
- **D:** Der Begrenzungsdraht sollte nicht über einen Abhang gelegt werden, der mehr als 15 cm auf 1 m Distanz ansteigt (15%), sonst wird der Robo Scooter 500 Mühe beim Wenden haben und möglicherweise den Draht, insbesondere bei feuchtem Wetter, überqueren, da dann die Räder auf dem feuchten Rasen ausrutschen können.
- **D:** Der Begrenzungsdraht kann bei einer Steigung höher als 15% ausgelegt werden, vorausgesetzt dass ein Hindernis (Zaun, Mauer oder dichte Hecke) den Robo Scooter 500 daran hindert, aus der Mähzone zu rutschen.



Position der Ladestation

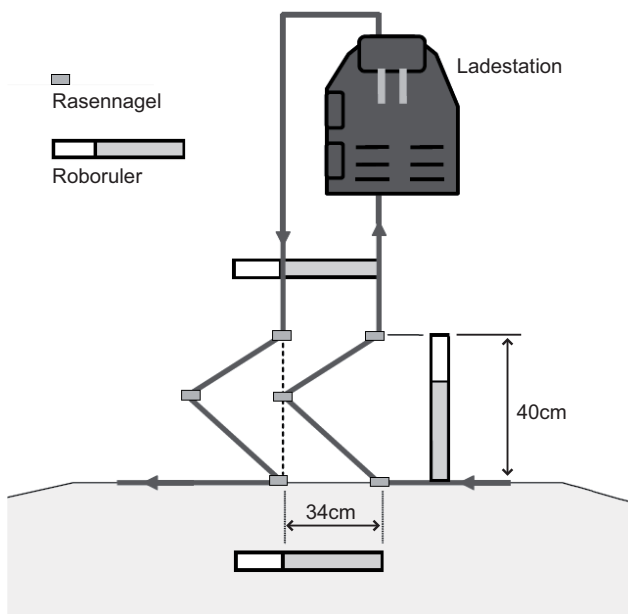
Es gibt zwei Möglichkeiten die Ladestation zu platzieren:

Innerhalb der Fläche (entlang des Begrenzungsdrahtes)

- Wählen Sie einen Platz, an dem Sie die Ladestation installieren möchten.
- Platzieren Sie die Ladestation an dem gewünschten Platz genau mittig auf dem Begrenzungsdraht. Der Rammschutz muss in die Fläche weisen.

Außerhalb der Fläche (Extern)

- Wählen Sie einen Platz an dem Robo Scooter 500 in der Station stehen und aufladen soll.
- Stellen Sie sicher, dass der Weg zum gewünschten Platz befahrbar ist und Robo Scooter 500 sich weder an Höhenunterschieden noch ungeeignetem Boden festfahren kann.
- Der Boden zwischen Ladestation und Fläche sollte hart (ein Gehweg oder fester Grund) und weder erdig noch sandig sein, damit Robo Scooter 500 nicht wegrutscht oder stecken bleibt.
- Der Weg zwischen Fläche und Station sollte frei von Hindernissen und Gegenständen sein.
- Der Engpass zwischen Station und Fläche sollte mit einem Dreieck beginnen, um die Chance zu erhöhen, dass Robo Scooter 500 den Weg zur Station nicht befährt, während er die Fläche mäht.



- Das Abstandsmaß für den Engpass zur Ladestation beträgt 26 cm (RoboRuler Innenmaß).
- Die Station sollte auf der rechten Seite des Enpasses installiert werden (vom Rasen aus).



Hinweis

Da die Kabel sehr eng zusammen liegen, können Sie die Drahtsensoren im Robo Scooter 500 beeinflussen. Deshalb sollte die Ladestation nicht unbedingt mittig auf dem Draht installiert sein. Verwenden Sie ggf. eine der äußeren Markierungen an der Station. Verschieben Sie die Station also um 10-20 cm nach rechts.

- Die Station sollte mindestens 25 cm vor dem Ende des externen Enpasses aufgestellt werden, damit Robo Scooter 500 leicht in die Station hinein und aus ihr heraus fahren kann.

Begrenzungsdrahtintallation

Nachdem Sie den Platz für die Station ausgewählt und die Installation geplant haben, können Sie damit anfangen, den Begrenzungsdraht in der Dockzone zu verlegen.

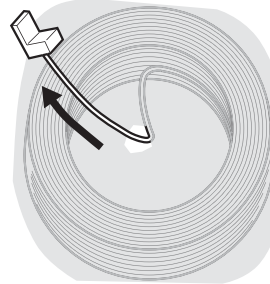
Startpunkt

- Platzieren Sie die Station entsprechend Ihrem Plan mit dem Rammschutz Richtung Fläche.
- Machen Sie ein Loch in die Mitte der Verpackung des Drahtes und ziehen Sie das Ende mit dem Anschlussstecker heraus; Der Stecker ist bereits in richtiger Polarität angeschlossen.

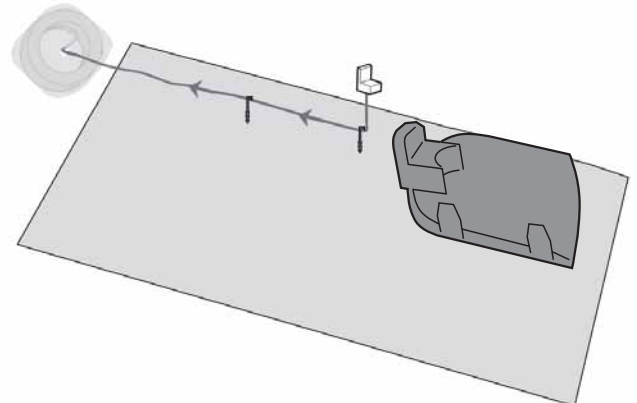


Hinweis

Die Plastikverpackung des Drahtes ist als Kabelspender konstruiert; nehmen Sie diese also nicht komplett ab.



- Befestigen Sie den Draht mit dem ersten Nagel dort, wo die Ladestation stehen soll; lassen Sie 30 cm Draht vor dem ersten Nagel stehen, um die Installation am Ende damit abzuschließen.
- Beginnen Sie nun mit der Drahtverlegung gegen den Uhrzeigersinn.

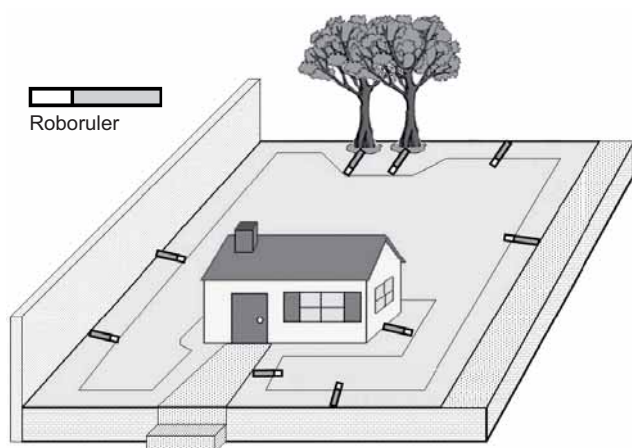


Draht am Boden befestigen

- Es ist nicht nötig den Draht zu vergraben. Wenn Sie es jedoch möchten, dann können Sie dies bis zu 10 cm Tiefe problemlos tun.
- Es werden kleine Rasennägel mit dem Robomow mitgeliefert, mit denen der Draht auf dem Boden unter der Rasennabe befestigt werden kann.
- Benutzen Sie anfangs nur wenige Nägel zum Befestigen. Denken Sie daran, dass Sie die Verlegung erst testen müssen, bevor Sie den Draht endgültig fixieren, da vielleicht noch kleine Änderungen oder Feinjustierungen vorgenommen werden müssen.
- Wenn Sie die Nägel dann komplett einschlagen, ziehen Sie dabei den Draht straff. Übrigens ist es viel einfacher, die Nägel in nassem Boden zu schlagen, wässern Sie also das Grundstück vorher.

Auslegen des Begrenzungsdrahtes

- Starten Sie die Installation, indem Sie alle paar Meter einen Rasennagel einschlagen. Richtungsänderungen nehmen Sie nach Plan mit einem Nagel vor. Vergessen Sie nicht, Hindernisse nach Bedarf mit Draht auszugrenzen.
- Ziehen Sie nach und nach mehr Draht aus der Packung und legen Sie ihn lose entlang der Rasenkante. Bleiben Sie in der richtigen Richtung.
- Nachdem Sie genug Draht entlang der Zone verlegt haben, benutzen Sie den mitgelieferten RoboRuler, um genau entlang der Kante und um Hindernisse zu verlegen. Er ist praktisch, um den Draht genau entlang von Mauern, Zäunen, Gehwegen, Blumenbeeten und anderen Bereichen verlegen zu können.
- Sie finden zwei Basismaße am RoboRuler vor:
 - die kurze Distanz wird verwendet, wenn die Bereiche neben der Fläche eben und frei von Hindernissen sind und der Mäher überhängend mähen kann (z. B. Gehwege, Blumenbeete).
 - die lange Distanz wird an den Teilen der Kante verwendet, an denen sich Hindernisse befinden oder die einen Höhenunterschied zur Fläche aufweisen (z. B. Mauern und Zäune).



Achtung!

Falls die Rasenfläche an einem Teich, Schwimmbecken oder Wasserlauf bzw. einer Stufe die höher als 70 cm ist endet, so ist es notwendig zwischen dem Draht und dem Wasser (bzw. der Stufe), einen Abstand von mindestens 1,2 m einzuhalten. Alternativ können Sie auch ein künstliches Hindernis schaffen, das den Robomow davon abhält die Mähzone zu verlassen. Der Zaun muss mindestens 15 cm hoch sein, um zu sicher zu stellen, dass der Robomow unter keinen Umständen den Draht über die Arbeitszone hinaus überquert.

Warnung - Verletzungsgefahr!

Beim Einschlagen der Rasennägel können Sie Ihre Augen verletzen. Verwenden Sie daher geeigneten Augenschutz und Arbeitskleidung. Bei hartem oder trockenem Boden können die Nägel abbrechen. Im Extremfall kann es vorteilhaft sein, den Rasen vor der Verlegung zu wässern.

Warnung - Verletzungsgefahr!

Die Nägel sollten in einem Abstand verwendet werden, der sicherstellt, dass der Draht fest am Boden liegt und nicht zu einer Stolperfalle wird.

- Wenn der Draht und die Rasennägel richtig verlegt sind, wird der Draht bald von Gras überwachsen und nicht mehr sichtbar sein.



Achtung!

Falls Sie zusätzlichen Draht benötigen um die Installation zu komplettieren, verwenden Sie die wasserdichten Kabelverbinder aus dem Lieferumfang, um zwei Drahtenden wie miteinander zu verbinden.

- Lüsterklemmen oder verdrehte Kabel sind keine gute Verbindungsmöglichkeit. Am Boden werden die offenen Kabelteile korrodieren, was zu einer Unterbrechung des Signalkreises führt.

Fertigstellen der Drahtinstallation

Ist der Draht komplett am Boden verlegt, ist der letzte Schritt zum Fertigstellen der Verlegung das Verbinden der Drahtenden mit der Ladestation.

1. Sie haben nun zwei Drahtenden am Startpunkt der Installation. Verwenden Sie den ersten Rasennagel auch für das Drahtende und verdrehen Sie die Kabel ab diesem Rasennagel.



2. Schneiden Sie die Drahtenden auf gleiche Länge – um einen überstehenden Drahtrest zu vermeiden.



3. Entfernen Sie am zweiten Drahtende etwa 6 mm Isolierung.

4. Befestigen Sie das freiliegende Ende mit einem Schraubendreher im Anschlussstecker; ziehen Sie die Schraube fest, um das Kabel sicher im Stecker anzuschließen.



Aufstellen und Anschließen der Ladestation

1. Öffnen Sie die Haube der Ladestation.



2. Stecken Sie das Begrenzungskabel mit dem Stecker an das Board der Ladestation.



3. Bevor Sie nun das Stromkabel ebenfalls anschließen, legen Sie es auf volle Länge aus, beginnend von der Ladestation bis hin zur Steckdose. Stellen Sie sicher, dass es gut am Boden befestigt ist und keine Stolperfalle darstellt.



Achtung!

Verlegen Sie das Kabel nicht über Boden, an dem es sich nicht befestigen lässt, wie Gehsteige oder Auffahrten.

- Für eine besonders sichere Verlegung können Sie einen Kabelkanal am Boden verwenden.

4. Stecken Sie das Stromkabel an das Board der Ladestation.



5. Führen Sie das Stromkabel in die Haube der Ladestation.



6. Schließen Sie die Haube der Ladestation; stellen Sie sicher, dass sie fest geschlossen ist.



7. Positionieren Sie die Station auf dem Draht. Das Drahtkabel sollte ebenso verlaufen, wie die beiden mittigen Markierungen vorne und hinten an der Ladestation.



Achtung!

Befestigen Sie die Station noch nicht endgültig, da Sie zuerst noch die Richtigkeit der Position der Ladestation prüfen müssen.



8. Schließen Sie das Stromkabel an eine normale Haushaltssteckdose mit 230 Volt AC an.



Hinweis

- Ein kleines, grünes Licht auf der Haube der Station zeigt an, dass das System aktiv ist und funktioniert.
- Durchgehendes Piepen weist auf einen abgetrennten oder durchbrochenen Begrenzungsdraht hin.
- Regelmäßiges Piepen weist auf schlechte Signalstärke hin. Dies kann bei schlechten Verbindungen oder zu langem Draht der Fall sein (max. 500 m in einer Schleife).



Robo Scooter 500 Vorbereitung & Einstellung

Schnitthöhe einstellen.

1. Heben Sie die Haube vorne am Robo Scooter 500 an.



2. Um die Schnitthöhe zu regeln, drehen Sie am Knopf für die Höhenverstellung.



Sicherung einsetzen

Ihr Robo Scooter 500 wird Ihnen mit entnommener Sicherung zugestellt, ohne die er nicht arbeitet. Die Sicherung befindet sich aber bereits in Ihrem Gummihalter unter der Stoßfänger-Haube.

1. Heben Sie die Haube vorne am Robo Scooter 500 an. Die Sicherung hat keine Polarität.



2. Setzen Sie die Sicherung ein.



Hinweis

Robo Scooter 500 wird nun aktiviert (aufwachen).

- Die Batterien wurden vom Werk geladen und haben genug Strom für das erste Setup und den Testlauf.
- Dennoch sollten Sie die Batterien nach diesem Setup und Testlauf, vor dem ersten Einsatz, mindestens 16 Stunden in der Ladestation aufladen.

Einstellung des Robo Scooter 500

Kontrollfeld

Oben auf der Rückseite des Robo Scooter 500 befindet sich das Kontrollfeld. Es besteht aus einem Display, den Steuertasten und der Betriebsleuchte.

- Die grüne START-Taste wird verwendet, um verschiedene Einstellungen zu bestätigen.
- Die AUF/AB Pfeile verwenden Sie zum navigieren durch die Menüstruktur.
- Die STOP-Taste hat zwei Funktionen:
 - während dem Automatik-Modus wird Robo Scooter 500 und das Mähwerk sofort gestoppt.
 - Drücken Sie die Stop-Taste bei der Auswahl im Menü, gelangen Sie stets einen Schritt zurück.
- Der EIN-/AUS-Schalter wird verwendet um Robo Scooter 500 auszuschalten. Sie müssen Robo Scooter 500 ausschalten, wenn Sie ihn zwischen zwei Zonen hin und her tragen.

Sprache, Zeit und Datum einstellen



Achtung!

Die Sprache ist die erste Einstellung die Sie treffen müssen, nachdem Robo Scooter 500 erwacht.

1. Drücken Sie GO

Sprache
Drücke GO

2. Blättern Sie AUF/AB um Ihre Sprache zu wählen und drücken Sie GO um zu bestätigen.

Deutsch (DE)
Bestätigen

3. Drücken Sie GO

Zeit und Datum
Drücke GO

4. Blättern Sie, um Zeit und Datum zu setzen und drücken Sie GO für die nächste Zahl

00:00 dd/mm/yy
Nächste Zahl ↕

5. Drücken Sie GO um zu bestätigen und fahren Sie fort mit den Anweisungen im nächsten Untermenü (Einstellungen Wochenprogramm)

15:23 16/04/07
Bestätigen

Wochenprogramm



Hinweis

Das Wochenprogramm erlaubt es Ihnen, ein automatisches Programm entsprechend Ihrer Zonengröße direkt an der Ladestation einzustellen.

- Wenn Sie die Größe der Dockzone eingeben, wird Robo Scooter 500 ein passendes Wochenprogramm für Ihren Rasen einrichten.
- Robo Scooter 500 startet an aktiven Tagen um 13:00 Uhr und kehrt nach dem Mähen automatisch wieder zum Aufladen zur Station zurück.



Warnung - Verletzungsgefahr!

Lassen Sie Robo Scooter 500 niemals ohne Aufsicht arbeiten. Es könnten Personen verletzt werden. Sind Zeit und Datum nicht richtig oder gar nicht eingestellt, stimmen auch die Zeiten der automatischen Abfahrt nicht. Eine Abfahrt zur falschen Zeit kann gefährlich sein, wenn sich Kinder, Haustiere oder Zuschauer noch auf der Rasenfläche befinden.

1. Drücken Sie GO

Dockingzone
Drücke GO

2. Drücken Sie GO, um ein automatisches Wochenprogramm für diese Zone zu setzen oder blättern Sie auf AUS.

Programm Ein
Bestätigen ↓



Wählen Sie AUS, wenn Sie keine automatischen, geplanten Einsätze benutzen möchten.

3. Drücken Sie GO

Dockingzone
Drücke GO

4. Blättern Sie AUF um die Flächengröße zu wählen, die mit der Ladestation verbunden ist.

150 - 200 m²
Bestätigen

5. Drücken Sie GO

200 - 250 m²
Bestätigen

6. Folgen Sie den Anweisungen im nächsten Unterprogramm (Docking Position Testen).

Docking Position
GO zum Testen

Testen der Ladestation und des Begrenzungsdrahtes



Achtung!

Es ist notwendig, die Position der Ladestation und des Begrenzungsdrahtes zu testen, um festzustellen, ob noch kleine Feineinstellungen vorgenommen werden müssen.

1. Positionieren Sie Robo Scooter 500 in der Fläche, in Fahrtrichtung zum Draht und mindestens 2 Meter entfernt von der Ladestation.

2. Drücken Sie GO um die Position der Ladestation zu testen.

Docking Position
GO zum Testen



Hinweis

Sollten Sie vergessen haben, den Stecker an eine 230 V Steckdose anzuschließen, erscheint „Kein Drahtsignal“ als Nachricht im LCD Bildschirm, nachdem Sie GO gedrückt haben.

- Schließen Sie dann bitte den Strom an.



Hinweis

Haben Sie die Enden der Signaldrähte falsch herum angeschlossen, wird „Kabel im St. tauschen“ als Nachricht angezeigt, nachdem Sie GO gedrückt haben.

- Tauschen Sie dann die Drahtenden im Anschlussstecker.



3. Folgen Sie dem Robo Scooter 500 und bestätigen Sie, dass er richtig an der Ladestation andockt.

Dock suchen



Hinweis

Wenn es Robo Scooter 500 misslingt, auf die Ladestation aufzufahren, wird er stoppen.

Dock. neu stellen
Drücke GO

- Bewegen Sie die Ladestation ein wenig, so dass Robo Scooter 500 die Ladestation so zentriert wie möglich anfährt; Positionieren Sie Robo Scooter 500 neu und drücken Sie 'GO', um den Test zu wiederholen.

4. Befestigen Sie die Station mit den zwei Heringen an ihrem Platz und drücken Sie GO.

Montiere Docking
dann GO drück.



5. Drücken Sie GO um die Position des Drahtes zu testen.

Drahtposition
GO zum Testen

6. Laufen Sie an der Seite des Robo Scooter 500 entlang, während er der Kante folgt, bis er eine Schleife des Kabels vollendet hat, ohne einen Gegenstand zu berühren (er wird in der Ladestation stehen bleiben).

Drahtposition



Hinweis

Stößt Robo Scooter 500 an Gegenstände, fährt zurück und stoppt.

Draht justieren
dann GO drück.

- Justieren Sie das Kabel und drücken Sie GO, um den Test der Drahtposition fortzusetzen.

Draht endgültig auf dem Boden befestigen

- Nach erfolgreichem Test der Ladestation und der Drahtposition gehen Sie entlang des Drahtes zurück und schlagen Sie dort Rasennägel ein, wo der Draht nicht fest auf dem Boden liegt. Überall dort, wo der Draht locker anliegt oder sich sogar wölbt, sollte er straff gezogen und mit Rasennägeln am Boden befestigt werden (Entfernung zwischen zwei Rasennägeln auf Geraden rund 0,5 bis 1 Meter, in Kurven benutzen Sie mehr Rasennägel).

Installation einer Zone ohne Ladestation



Hinweis

Das Einrichten einer Zone, die nicht mit der Ladestation verbunden ist, erfordert einen Signalgeber (erhältlich als Zubehör – siehe Kapitel 9 - Zubehör, Seite 28).

Position des Signalgebers

- Wählen Sie einen geeigneten Platz außerhalb der Fläche der Zone, am besten einen der für Sie leicht zugänglich ist.
- Der Signalgeber muss vertikal montiert werden um sicher zu stellen das er wasserdicht bleibt. Am besten geeignet ist ein trockener, schattiger Ort.
- Der Begrenzungsschalter wird mit einem Netzteil für Innenräume geliefert.

Installieren des Signalgebers

- Der Anschluss des Signalgebers ist für schnelles An- und Abstecken entworfen, was Ihnen erlaubt, den Signalgeber für mehrere verschiedene Zonen zu verwenden.
- Er wird mit einem langen Pfahl geliefert, der an der Rückseite befestigt werden kann. Damit ist es noch leichter, den Signalgeber in einer Zone abzustecken, bei der nächsten Zone einfach erneut in den Boden zu stecken und dann an den Draht anzustecken.
- Zusätzlich kann der Signalgeber auch an einer Wand angeschraubt werden (z. B. Hauswand oder Gartenmauer). Zum Anschrauben werden einfach Schrauben durch die Löcher in der hinteren Haube des Schalters gedrückt und an einer Wand festgeschraubt:



1. Zum Öffnen drücken Sie die Seiten zusammen.



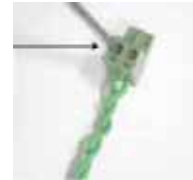
2. Montieren Sie den Schalter durch die drei Schraubenlöcher in der Haube.



Signaldraht verlegen

- Sobald Sie einen geeigneten Platz für Ihren Signalgeber festgelegt haben, können Sie mit der Verlegung des Drahtes beginnen. Der Draht wird in einer Zone ohne Ladestation mit den gleichen Maßen und Befestigungsregeln verlegt wie in einer Zone mit Ladestation.

1. Isolieren Sie an der Position des Signalgebers 5 mm des Drahtes ab.



2. Schrauben Sie dieses Ende links im Anschlussstecker fest.

3. Fixieren Sie das Kabel am Ort des Signalgebers mit einem ersten Rasennagel.

4. Verlegen Sie den Draht von der Position des Signalgebers bis zur Fläche; stellen Sie dabei sicher, dass Sie vor dem ersten Rasennagel genügend Draht überstehen lassen, um am Ende die Installation abschließen zu können.

5. Verlegen Sie nun den Draht gegen den Uhrzeigersinn (von der Flächeninnenseite aus)

Fertig stellen und Testen der Installation

Ist das Drahtkabel fertig verlegt und befestigt, ist auch in einer Zone ohne Ladestation der letzte Schritt, es an den Signalgeber anzuschließen und die Verlegung zu testen.

1. Befestigen Sie beide Drähte am Start- bzw. Endpunkt mit dem gleichen Rasennagel, führen Sie beide Drähte nun dicht beieinander von der Fläche weg bis zur Position des Signalgebers (verwenden Sie immer denselben Nagel, um beide Drähte am Boden zu fixieren).
2. Am Signalgeber angekommen schneiden Sie beide Drahtenden auf gleiche Länge zu, indem Sie überstehenden Draht entfernen.
3. Entfernen Sie auch am zweiten Drahtende 5 mm der Isolierung.

4. Stecken Sie dieses Ende rechts in den Anschlussstecker und drehen Sie es mit der Schraube im Stecker fest.



5. Stecken Sie den Anschlussstecker in den Signalgeber.



6. Schließen Sie den Strom an. Halten Sie den Begrenzungsschalter und drücken Sie beide Seiten.



7. Entfernen Sie die Abdeckung auf der Rückseite des Begrenzungsschalters.

8. Verbinden Sie den Netzgerätestecker mit der Platine des Begrenzungsschalters und setzen Sie ihn Begrenzungsschalter wieder zusammen.



9. Schließen Sie das Netzgerät an eine gewöhnliche 230 Volts AC Haushalts-Steckdose an.



Achtung!

Das Netzgerät ist nur für die Benutzung drinnen bestimmt.

- Platzieren Sie es deshalb an einem trockenen, gut belüfteten Ort (decken Sie es nicht mit einer Plastikhülle ab).
- Vergewissern Sie sich, ob sich das Netzgerät und der Anschluss an das Niederspannungskabel an einem trockenen Ort befinden und nicht Wasser und Regen ausgesetzt sind.

10. Drücken Sie die ON Taste:

- Ein kleines, grünes Licht auf der Haube der Station zeigt an, dass das System aktiv ist und funktioniert.
- Durchgehendes Piepen weist auf einen abgetrennten oder durchbrochenen Begrenzungsdraht hin.
- Regelmäßiges Piepen weist auf schlechte Signalstärke hin. Dies kann bei schlechten Verbindungen oder zu langem Draht der Fall sein (max. 500 m in einer Schleife).



Hinweis

- Der Signalgeber schaltet sich automatisch ab, dadurch müssen Sie sich nicht um die Abschaltung kümmern. Er wird nach 12 Stunden selbstständig abschalten.
- Sie können den Schalter auf Wunsch aber ausschalten, indem Sie 3 Sekunden die ON-Taste gedrückt halten. Ein Ton nach 3 Sekunden signalisiert, dass der Signalgeber abschaltet ist.

11. Testen Sie die Drahtposition durch Wählen der Menüoption „Draht testen“.

12. Drücken Sie GO

Mähen
Drücke GO

13. Blättern Sie nach unten bis „Einstellungen“ erscheint

Einrichtung der Zone
Drücke GO ↑↓

14. Drücken Sie GO

Einstellungen
Drücke GO ↑↓

15. Blättern Sie nach oben bis „Drahtposition“ erscheint

Drahtposition
Drücke GO ↑↓

16. Drücken Sie „GO“

17. Drücken Sie auf „GO“ und folgen Sie dem Robo Scooter 500 während dieser dem Begrenzungsdraht folgt.

Drahtposition
GO zum Testen



Hinweis

Gehen Sie mit dem Robo Scooter 500 Ihre Drahtinstallation ab, bis dieser eine Umrundung der Kante ohne Hinderniskontakt vollenden konnte. Trifft Robo Scooter 500 auf ein Hindernis, hält er an, fährt ein Stück zurück und wartet, bis Sie den Draht justiert haben.

Drahtposition
GO zum Testen

Kapitel 4 - Menü

Hauptmenü



Hinweise zur Navigation im Menü

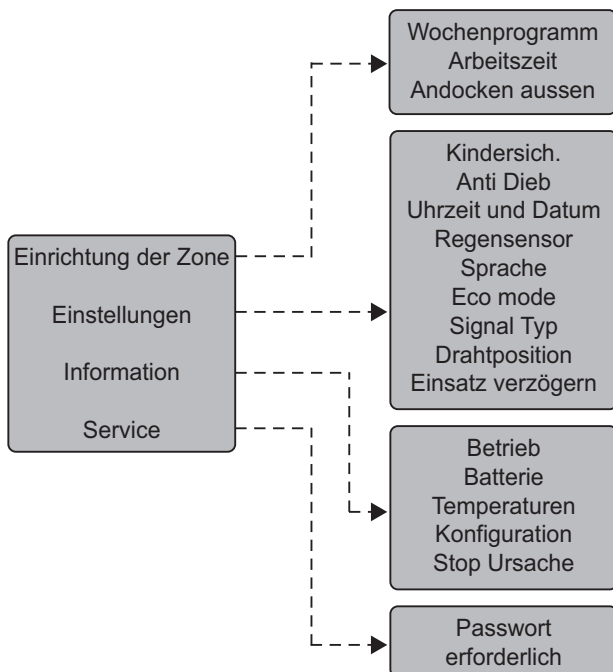
- Um zum Hauptmenü und den Unterpunkten zu gelangen nutzen Sie bitte die GO-Taste, mit der Sie verschiedene Menüpunkte bzw. Einstellungen auswählen oder bestätigen können.
- Drücken Sie die GO-Taste, um sich durch das Menü zu bewegen oder Textmitteilungen, die in der zweiten Reihe des Displays stehen, zu bestätigen.
- Wenn Sie die STOP-Taste während der Menüauswahl drücken, werden Sie automatisch einen Schritt zurückgeführt.
- Um in den Unterprogrammen blättern zu können, benutzen Sie bitte die AUF/AB-Pfeile.

Damit Sie die Hauptmenüpunkte einsehen können, folgen Sie bitte einer der folgenden Möglichkeiten:

- Befindet sich der Mäher außerhalb der Ladestation, blättern Sie bis „manuelle Einstellungen“ angezeigt wird und drücken Sie GO
- Befindet sich der Mäher in der Ladestation, blättern Sie bitte direkt in den gewünschten Menüpunkt.

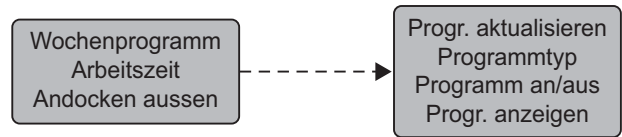
Hauptmenü und Untermenüpunkte

- Blättern Sie mit den Pfeiltasten AUF/AB, um zu dem gewünschten Menüpunkt zu gelangen.
- Drücken Sie GO, um den Untermenüpunkt auszuwählen.



Einrichtung der Zone

Das Menü „Zonen Setup“ ermöglicht es Ihnen, ein Wochenprogramm zu definieren und Arbeitszeiten zu programmieren.



Wochenprogramm

Der Menüpunkt „Wochenprogramm“ besteht aus vier Unterpunkten:

- „Progr. aktualisieren“
Hier können Sie ein Programm festlegen und Einstellungen ändern.
- „Programmtyp“
Ermöglicht Ihnen den Programmtyp festzulegen, auch wenn jede Fläche eine andere Größe hat. Die Größe kann von Ihnen eingestellt werden.
- „Programm an/aus“
Hier können Sie das Wochenprogramm deaktivieren – („Programm“ auf „aus“). Wenn der Robo Scooter 500 in der Ladestation ist, kann das Drücken des EIN-/AUS-Knopfes als Tastenkürzel benutzt werden, um das Wochenprogramm auszuschalten. Dies wird das Programm ausschalten und anhand der GO-Taste ein manuelles Starten und Aufladen ermöglichen.
- „Progr. anzeigen“
Zeigt Ihnen das wöchentliche Programm mit den aktiven Tagen und zusätzliche Informationen über die Arbeitsabläufe der letzten Woche.

Programmtyp

Einstellen nach Gebiet

Geben Sie die Flächengröße der Zone mit Ladestation und die gewünschte Startzeit des Robo Scooter 500 ein. Der Robo Scooter 500 legt das effizienteste Wochenprogramm für Ihre Rasenfläche fest.

1. Drücken Sie GO

Dock Zone Bereich
Drücke GO

2. Blättern Sie AUF/AB um den Rasenbereich zu wählen, der an die Ladestation angeschlossen ist.

150 - 200 m²
Bestätigen

3. Drücken Sie GO

200 - 250 m²
Bestätigen

4. Blättern Sie zur Startzeit und drücken Sie GO um zu bestätigen (die Startzeit ist für alle Tage gleich).

Start: 14:00
Bestätigen

Wenn Sie das Wochenprogramm „nach Gebiet“ einstellen, werden die aktiven Tage automatisch eingestellt und zwar wie in der Tabelle unten.

Zone m ²	Mo	Di	Mi	Do	Fr	Sa	So
0-50		x			x		
50-100		x			x		
100-150	x		x		x		
150-200	x	x		x	x		
200-250	x	x	x	x	x		
250-300	x	x	x	x	x	x	
300-	x	x	x	x	x	x	x

Einstellen nach Tagen

Wählen Sie die Tage aus, an denen Sie den Robo Scooter 500 mähen lassen wollen. Geben Sie die Start- und Arbeitszeit ein, die Sie für alle aktiven Tage wünschen.

Hinweise

- Der Cursor zeigt den Tag an, der eingestellt wird.
- „+“ steht für einen aktiven Tag.

1. Benutzen Sie die AUF/AB-Pfeile, um den Status des Tages zu ändern.
2. Drücken Sie GO um zum nächsten Tag weiter zu gehen.

M+D-M-D-F-S-S
Nächster Tag ↑

3. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

M+D-M-D-F-S-S
Bestätigen ↓

4. Benutzen Sie die AUF/AB-Pfeile, um den Status der Uhrzeit zu ändern (die Startzeit ist für alle Tage gleich).

Start: 13:00
Nächste Zahl ↓

5. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

Start: 14:00
Bestätigen

6. Benutzen Sie die AUF/AB-Pfeile, um die Arbeitszeit zu ändern.

Zone: Dock 1:30
Bestätigen ↓

7. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

Programm anzeigen

Das Wochenprogramm zeigt zusätzliche Informationen über die Einsätze der letzten Woche an sowie ein „+“ für aktive Tage.

M D M D F S S
R + + + m - -



Hinweis

Um das Programm anzuzeigen, drücken Sie den AUF-Pfeil, während sich Robo Scooter 500 in der Ladestation befindet. Das Programm wird für 10 Sekunden angezeigt, bevor es zur Hauptmenüanzeige zurückspringt. Drücken Sie innerhalb dieser 10 Sekunden, in der das Programm angezeigt wird, die GO-Taste, wenn Sie das Programm aktualisieren möchten.

Die folgenden Anzeigen können erscheinen:

Anzeige	Bedeutung
+	Aktiver Tag
B	Übergangen, wegen zu niedriger Akkuspannung. Robo Scooter 500 ist nicht zum programmierten Zeitpunkt von der Ladestation abgefahren, da die Akkuspannung zur festgelegten Abfahrt zu niedrig war.
b	Zu früh zur Ladestation zurückgekehrt aufgrund zu niedriger Akkuspannung. Robo Scooter 500 hat seine Arbeit nicht komplett ausgeführt und ist zur Ladestation zurückgefahren, da die Akkuspannung zu niedrig war – dies ist nur von Bedeutung, wenn „Arbeitszeit“ eingegeben wurde.
d	Robo Scooter 500 ist nicht zur Ladestation zurückgekehrt, da der Antrieb überlastet war. „Start anderswo“ oder „Antriebsproblem“. Der Robo Scooter 500 fährt vor Ablauf der Zeit zurück in die Ladestation aufgrund Überhitzung des Antriebs.
M	Übersprungen aufgrund von Überstrom in der Ladestation, bevor Robo Scooter 500 den Einsatz gestartet hat.
m	Robo Scooter 500 fährt vor abgelaufener Arbeitszeit zurück in die Ladestation, da er Probleme beim Mähen hatte (Überspannung oder Überhitzung).
O	Übersprungen, da sich der Mäher zur geplanten Zeit außerhalb der Ladestation befand.
P	Fährt zurück aufgrund von Spannungsproblemen (keine Ladespannung zum eingegebenen Zeitpunkt).
R	Übergangen wegen Regen. Robo Scooter 500 ist zum programmierten Zeitpunkt nicht von der Ladestation abgefahren, da es regnete.
r	Zurückgefahren in Ladestation, da es regnete. Robo Scooter 500 hat seine Arbeit nicht beendet und ist zur Ladestation zurückgefahren, da er beim Mähen Regen erkannt hat.
S	Robo Scooter 500 fuhr zurück aufgrund von Signalproblemen. Tritt auch bei Problemen mit den Drahtsensoren, durchtrenntem Begrenzungsdraht oder schlechter Verbindung des Begrenzungsdrahts auf, oder wenn die Drahtschleife zu groß ist.
s	Robo Scooter 500 fuhr zurück, da er über eine Stunde kein Signal empfangen hat
U	Übersprungen aufgrund von Benutzerauswahl/Störung (gewöhnlich „nächsten Start überspringen“ oder wenn das „Programm“ auf „aus“ gesetzt wurde).
u	Robo Scooter 500 fuhr aufgrund von Benutzerauswahl nicht zurück in die Ladestation.

Arbeitszeit

- Hier können Sie die Arbeitszeit von 15 Minuten auf bis zu 2 Stunden und „max“ erhöhen. Max entspricht im allgemeinen ca. 2,5 bis 3,5 Stunden, abhängig von Ihrer Grasart und -beschaffenheit.
- Dieser Menüpunkt wird sowohl verwendet, wenn Sie den Mäher manuell von der Ladestation aus starten, als auch wenn er eigenständig die Ladestation verlässt. Die „Arbeitszeit“ ist wie beschrieben im Wochenprogramm festgelegt.

1. Drücken Sie GO

Arbeitszeit
Drücke GO ↑

2. Blättern Sie AUF/AB, um unterschiedliche Betriebszeiten zu wählen.

Max
Bestätigen ↓

3. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

1:30
Bestätigen ↓

Externe Ladestation

- Mit Hilfe dieses Menüpunktes können Sie die Ladestation auch außerhalb des Rasens installieren. Dies wird empfohlen, wenn Sie nicht möchten, dass Ihr Mäher gesehen wird solange er nicht mäht.
- Die Werkseinstellung ist auf „aus“. Installieren Sie den Robomow außerhalb Ihres Rasens, müssen Sie die Einstellung der „Externe Ladestation“ auf „an“ setzen.
- Bei „externe Ladestation - an“ folgt der Robomow dem Kabel 5 m ab der Ladestation, bevor er beginnt den Rasen zu mähen. Daher ist es empfehlenswert, die Ladestation maximal 3-4 m vom Rasen weg zu platzieren. Möchten Sie den Mäher in einem größeren Abstand zu Ihrem Rasen installieren, müssen sie die „Distanz“ Einstellung (im Menü „Externe Ladestation“) entsprechend anpassen.

Einstellungen

Kindersicherung

Diese Option verhindert nach Aktivierung, dass Kinder und Unbefugte den Mäher einsetzen können. So ist es niemandem möglich den Robo Scooter 500 zu starten, der nicht mit der Bedienung vertraut ist.



Achtung! Verletzungsgefahr!

Wir empfehlen dringend, die Option „Kindersicherung“ zu nutzen, um sicher zu stellen, dass weder Kinder noch Personen, die nicht mit dem Gerät vertraut sind, den Robo Scooter 500 starten.

- Um die Kindersicherung aufzuheben drücken Sie zunächst die Pfeiltaste AUF und anschließend die STOP-Taste. Nach zwei Minuten ohne Eingabe werden die Tasten wieder gesperrt.

Anti-Diebstahl

Das Antidiebstahlsystem stellt Ihnen eine Funktion zur Verfügung, die den Robo Scooter 500 ausschaltet, so dass keiner ihn benutzen oder wegfahren kann, ohne den gültigen Code einzugeben.

1. Sie werden aufgefordert, einen vierstelligen Code Ihrer Wahl einzugeben, der Ihren persönlichen Sicherheitscode darstellt.
2. Nutzen Sie die Pfeile zum Blättern, um jede Position auf eine eigene Ziffer einzustellen.
3. Drücken Sie anschließend GO, um zur nächsten Ziffer zu gelangen.



Hinweis

Um das Passwort zu ändern, benutzen Sie bitte die „Passwort ändern“ Option im „Anti Dieb“ Menü. Sie werden dort aufgefordert, das alte Passwort einzugeben, bevor Sie ein Neues eintragen können.

Zeit und Tag

Ermöglicht es Uhrzeit und Datum zu erfassen:

1. Drücken Sie GO

Zeit und Datum
Drücke GO

2. Blättern Sie AUF/AB, um Uhr und Datum einzustellen und drücken Sie GO für die nächste Zahl.

00:00 dd/mm/yy
Nächste Zahl ↓

3. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

10:37 23/04/07
Bestätigen

Regensensor

Der Regensensor ermöglicht es Robo Scooter 500, den Mähprozess zu unter- oder abubrechen, sobald er Regen erkannt hat.

Regensensor an/aus

1. Drücken Sie GO

Regensensor
Drücke GO ↑

2. Blättern Sie AUF/AB, um den Regensensor ein-oder auszuschalten.

Regensensor EIN
Drücke GO ↓

3. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

Regensensor AUS
Drücke GO ↓

Empfindlichkeit festlegen

1. Drücken Sie GO

Regensensor
Drücke GO ↑

2. Blättern Sie AUF/AB, um die Empfindlichkeit einzustellen.

Empfindl. einst.
Drücke GO ↓

3. Drücken Sie GO um zu bestätigen.

Auslesen (29) 25
Bestaetigen ↓

Sprache

Ermöglicht es Ihnen, die Display-Anzeigen auf verschiedene Sprachen einzustellen.

ECO-Modus

Der ECO-Modus (Energiesparmodus) ermöglicht es, den Robo Scooter 500 unter minimalem Energieaufwand zu betreiben, um das Gras zu schneiden und den Rasen zu pflegen.



Hinweis

Die Standardeinstellung des ECO-Modus ist auf "ein" gestellt. Es ist ratsam, den ECO-Modus nur in Zonen mit Ladestation zu benutzen, wo häufiger gemäht wird und das Gras nur wenig gekürzt werden muss.

Signaltyp

Es kann unter Umständen durch andere Drahtsignal-Frequenzen zu Interferenzen kommen beim Drahtsignal. Im Fall einer Signal-Interferenz, werden Sie eines der folgenden Symptome beobachten (normalerweise in der Nähe des Nachbarrasens):

- Der Robo Scooter 500 schlenkert heftig, während er auf dem Begrenzungsdraht entlangfährt;
- Der Robo Scooter 500 ändert seine Richtung, ohne den Begrenzungsdraht zu erreichen;
- Der Robo Scooter 500 fährt außerhalb der vorgesehenen Zone über den Draht;
- Die Anzeige „Start inside“ erscheint, obwohl sich der Robo Scooter 500 innerhalb der vorgesehenen Zone befindet und der Begrenzungsdraht mit korrekt ausgerichteter Polarität angeschlossen ist



Hinweis

Das Ändern der Signal-Frequenz ist nun nicht mehr möglich. Sollte Ihr Rasenmäher eines der oben genannten Symptome zeigen, dann kontaktieren Sie den Kundenservice.

Drahtposition

Ermöglicht es Ihnen, nachdem die Installation abgeschlossen wurde die Drahtposition im „Kante“ Modus zu überprüfen, während die Mähmotoren ausgeschaltet sind, um jegliche Beschädigung am Begrenzungsdraht zu verhindern.

Einsatz verzögern

Diese Option ermöglicht es Ihnen, zwar die GO-Taste zu drücken, aber dennoch den Einsatz des Robo Scooter 500 zu verzögern.

Um diese Option zu nutzen, befolgen Sie die unten stehenden Schritte:

1. Setzen Sie „Einsatz verzögern“ auf X-Stunden (wählen Sie von 1er bis zu 8 Stunden).
2. Schalten Sie den Signalgeber ein (dieser ist für 12 Stunden aktiv) und platzieren Sie Ihren Mäher in der zu mähenden Fläche direkt vor dem Signalgeber.
3. Drücken Sie zuerst STOP, dann GO (während Sie die STOP-Taste gedrückt halten). Auf Ihrem Display erscheint GO drücken um Kante zu überspringen. Am Ende des Aufwärmprozesses zeigt Ihr Mäher die Textmitteilung „Einsatz verzögert – warten...“
4. Der Mäher startet den Einsatz nach X-Stunden (wie im Menü „Einsatz verzögern“ eingestellt) ab dem Zeitpunkt, an dem Sie die GO-Taste gedrückt haben.

Information

Das Menü „Information“ wird nur für die Anzeige von Informationen genutzt. Hier können Sie zwischen den folgenden Menüpunkten zu blättern:

Einsatz

„Gesamtzeit“: Zeigt die gesamten Arbeitsstunden, die Robo Scooter 500 bereits geleistet hat.

Gesamtzeit
253h47m ↓

„Inbetriebnahme“: Zeigt das Datum, an dem Robo Scooter 500 zum ersten Mal eingesetzt wurde.

Erst Einsatz
Datum: 13/03/08 ↓

Akku

„Akku Spannung“ – Zeigt die momentane Akkuspannung.

Akku Spannung
12.8 25.5 12.7 ↓

„Letzte Laufzeit“ – Zeigt die Laufzeit der letzten 10 Einsätze, sowie die Spannung des Akkus bei Beginn und das Datum des Einsatzes.

Letzte Laufzeit
Drücke GO ↓

1) 2h34m 25.8V
25/05/08 ↓

Temperatur

Zeigt die Temperatur der Antriebsmotoren, Mähmotoren und des Mainboards an.

Mähmot. Temp.
+24 C +75 F ↓

Konfiguration

Zeigt die Konfiguration des Robo Scooter 500: Main Board Teilenummer, Software Version und Ladestation Teilenummer.

Software
5.4v 21/10/07 ↓

Letzter Stopp-Grund

Zeigt die letzten zehn Stopp-Gründe und das dazugehörige Datum.

1) 11 [3]
10:35 25/05/08 ↓

Kapitel 5 - Einsatz

Kante mähen



Hinweis

- Die erste Mäharbeit für den Robo Scooter 500 ist das Mähen der Kante. Die Kante ist die äußere Begrenzung der aktiven Zone, in der der Robo Scooter 500 arbeitet.
 - Das Mähen der Kante liefert einen klaren ebenen Schnitt um die Begrenzung und hilft, die Größe der Randstreifen an Wänden und anderen Objekten zu minimieren.
 - Robo Scooter 500 verlässt die Basisstation (zum eingestellten Zeitpunkt oder wenn Sie die GO-Taste einmal drücken), um die Kante der Grünfläche zu mähen.
1. Er wird genau eine Runde fahren bis er die Kontakte der Basis Station erreicht.
 2. Er wird zurücksetzen und zum Mähen des inneren Abschnittes der Grünfläche übergehen.

Kante in einer normalen Zone

1. Platzieren Sie den Robo Scooter 500 innerhalb der Grünfläche, schalten Sie den Signalgeber an und drücken Sie die GO-Taste einmal.
2. Der Robo Scooter 500 findet die Kante automatisch (Begrenzungsdraht). Er wird jetzt beginnen die Kante zu mähen, vollendet ein bis zwei komplette Runden am Begrenzungsdraht entlang und wird dann in den inneren Abschnitt des Rasens drehen.
3. Robo Scooter 500 wird den inneren Abschnitt der Grünfläche mähen.



Kante mähen übergehen

Es gibt die Möglichkeit, das Mähen der Kanten auszulassen und sofort mit dem Mähen der Grasfläche zu beginnen.

- Drücken Sie dazu einfach zweimal direkt hintereinander auf die Taste GO, wenn Sie den Mäher starten. Dieses zweimalige Drücken von GO ist für den Robo Scooter 500 die Anweisung das Kanten mähen zu übergehen.

Mähen der inneren Fläche



Hinweis

Das Bewegungssystem des Robo Scooter 500 ist eine Kombination aus unregelmäßiger Winkelsteuerung und regelmäßiger Steuerung in Engpässen.

- Denken Sie daran, dass der Robo Scooter 500 nicht das ganze Gras beim ersten Arbeitsgang abmäht, Tatsache ist, dass er ungeschnittenes Gras innerhalb der vielen Spuren, die er macht, stehen lässt. Diese ungeschnittenen Flächen werden bei den nachfolgenden Arbeitsgängen des Robo Scooter 500 über die Grünfläche abgemäht.
- Robo Scooter 500 wird den Mähvorgang fortsetzen, um das bestmögliche Ergebnis in der ausgewählten Zeit zu erzielen oder der Vorgabe „max“ (maximale) Zeit, welche normalerweise 2,5 Stunden beträgt, abhängig vom Grastyp und der -beschaffenheit.

Einsatz in Zone mit Ladestation

Automatische Abfahrt

Dieser Modus lässt Sie ein Wochenprogramm speichern. Danach wird der Robo Scooter 500 automatisch abfahren, mähen und wieder andocken wenn er fertig ist.



Warnung! Verletzungsgfähr!

Lassen Sie nie zu, dass Robo Scooter 500 ohne Aufsicht arbeitet. Es können schwere Verletzungen auftreten.

- Sorgen Sie dafür, dass sich zu den einprogrammierten Arbeitszeiten keine Personen, Kinder oder Haustiere auf der Mähzone befinden.
- Programmieren Sie nur Zeiten, an denen Sie sicher sind, dass die Mähzone frei von Kindern, Haustieren und Zuschauern sein wird.

Manuelle Abfahrt

Manuelle Abfahrt kann in folgenden Fällen benutzt werden:

- zu anderen Zeiten mähen als den programmierten.
 - wenn der Rasen erst von Gegenständen, Haustieren und Personen geräumt werden muss.
1. Um das Mähen manuell zu starten drücken Sie einmal GO um die Sequenz zu starten. Der Robo Scooter 500 wird von der Ladestation aus abfahren und automatisch dem Begrenzungsdraht folgen, bis er in die Ladestation zurückkehrt. Von dort aus fährt er dann in Ihre Rasenfläche und beginnt mit dem Mähen.
 2. Um das Mähen der Kante zu übergehen drücken Sie zweimal GO, wenn sie den manuellen Abfahrt- und Mähprozess starten.

Zurück zur Ladestation

Automatisch Laden

Robo Scooter 500 kehrt automatisch am Ende des Mähprozesses in die Ladestation zurück. Er lädt nach und hält sich für die nächste automatische Abfahrt, die einprogrammiert ist, bereit.



Hinweis

Wenn sich der Mäher in der Ladestation befindet und die Batterie geladen ist, erscheint eine der folgenden Nachrichten im Display:

Anzeige, wenn es kein wöchentliches Programm gibt oder wenn das wöchentliche Programm auf „aus“ gesetzt wurde.

Mähen
Drücke GO

Anzeige, wenn ein wöchentliches Programm eingestellt ist.

Mon 15:34
Next: Di 13:00

Option „Zurück zu Dock“

Sie können von egal welchem Punkt im Rasen den Rasenmäher manuell zur Ladestation schicken.

- Drücken Sie einmal die obere Pfeiltaste, damit die „zurück zu Dock“ Anzeige erscheint und drücken Sie dann auf die GO-Taste. Der Robo Scooter 500 wird den Begrenzungsdraht finden und dem Draht bis zur Ladestation folgen – während dieser Sequenz wird „Dock suchen“ angezeigt.



Hinweis

Das Ladesystem und die Batterie sind so konstruiert, dass sie angeschlossen bleiben können, wann immer sie nicht genutzt werden, ohne dass Sie Überladung, Überhitzung oder einen Schaden an der Batterie befürchten müssen.

Einsatz in Zone ohne Ladestation



Achtung!

Wenn in einer Nicht-Dock-Zone gemäht wird, müssen Sie zunächst die Arbeitszeit bestimmen und die für den Zonenbereich entsprechende Zeit einstellen.

Zonen aktivieren

1. Drücken Sie die EIN-/AUS-Taste, um den Signalgeber anzuschalten.



Hinweis

Neben der Taste ist eine grüne LED-Leuchte angebracht, die leuchtet, wenn der Signalgeber angeschaltet ist und das Signal aktiv und ok ist. Wenn Sie ein unterbrochenes Piepen hören, kurz nachdem der Schalter eingeschaltet wurde, gibt es ein Problem aufgrund eines gebrochenen Kabels oder einer mangelhaften Kabelverbindung.

- Sehen Sie nach, welche der roten LED leuchtet um das Problem festzustellen. Das Problem muss behoben sein, bevor Robo Scooter 500 automatisch arbeiten kann.
2. Setzen Sie den Mäher in den aktiven Begrenzungsdraht.
 3. Drücken Sie die GO-Taste. Falls Sie vergessen haben, den Signalgeber einzuschalten, wird die Nachricht „Kein Drahtsignal“ angezeigt, um Sie daran zu erinnern, den Signalgeber zu aktivieren.

Fertigstellen des Arbeitsvorgangs

- Wenn der Robo Scooter 500 die eingestellte Zeit gearbeitet hat, muss die Stop-Taste gedrückt werden und der Robo Scooter 500 zum Aufladen zurück zur Ladestation gefahren werden. Sonst wird der Robo Scooter 500 dem Signaldraht folgen und die Ladestation suchen.



Hinweis

Wenn der Robo Scooter 500 mit dem Mähvorgang fertig ist und es länger als 15 Minuten dauert, bis Sie kommen um ihn zu bewegen, schaltet sich das LCD-Display ab.

- Drücken Sie den GO-Knopf um ihn wieder zu aktivieren und die letzte angezeigte Nachricht auf dem Display vor Einsetzen des Schlaf-Modus zu sehen.

Tipps zur Pflege Ihres Rasens

Die beste Zeit zu Mähen

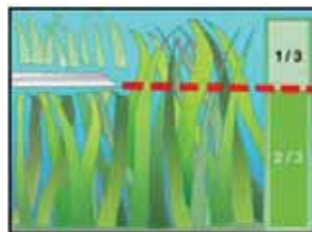
Mähen Sie den Rasen wenn das Gras trocken ist. Das verhindert, dass Schnittgut Klumpen auf dem Rasen bildet. Mähen Sie lieber gegen Abend, statt während der Hitze eines Sommertages.

Mähfrequenz

Häufiges Mähen erzeugt ein sauberes Schnittbild. Während der Mäh-saison sollte die Mähfrequenz auf einmal Mähen alle 3-5 Tage erhöht werden, damit das Gras nicht zu hoch wird. Feines Schnittgut zersetzt sich schneller und setzt sich nicht auf der Rasenoberfläche ab. Ist das Gras einmal zu hoch, mähen Sie auf höherer Stufe, mähen Sie häufiger, und verringern Sie die Schnitthöhe langsam während mehrerer Mähzyklen.

Schnitthöhe

Folgen Sie der „1/3 Regel“: mähen Sie nicht mehr als 1/3 der Grashöhe ab. Dieses „richtige Mähen“ sorgt für feines Schnittgut, das nicht auf der Rasenoberfläche liegen bleibt. Eventuell müssen Sie den Rasen öfter, oder sogar zweimal hintereinander mähen, wenn der Rasen während der Mäh-saison relativ schnell wächst, beispielsweise im Frühling.



Wasser

Grasrecycling reduziert den Wasserbedarf des Rasens, da der Verschnitt aus ca. 80 – 85 % Wasser besteht. Weiterhin verhindert Grasrecycling die Ausdünstung des Rasens und konserviert Feuchtigkeit. Die meisten Rasenarten benötigen somit weniger Wasser wenn Gras recycelt wird.

Bewässern

Die beste Zeit zum Bewässern des Rasens ist zwischen 4 und 8 Uhr Morgens. So hat der Boden genügend Zeit das Wasser aufzunehmen bevor die Nachmittagssonne es verdunstet. Der durchschnittliche Rasen benötigt ca. 3 – 4 cm Wasser wöchentlich. Tief wirkendes Bewässern erlaubt dem Rasen selbst ein System zu bilden, welches das Wasser verteilt, und ist somit vor Krankheitsbefall oder Vertrocknung geschützt.

Nicht Überbewässern

Zu viel Wasser ist nicht nur schädlich, sondern fördert auch die Torfbildung, was dazu führt dass häufiger gemäht werden muss. Lassen Sie den Rasen teilweise austrocknen bevor sie erneut bewässern. Wässern Sie wenn die oberen 4 – 6 cm der Rasenoberfläche leicht ausgetrocknet sind. Nutzen Sie einen Schraubendreher oder ähnliches um zu prüfen bis zu welcher Tiefe der Rasen trocken ist.

Düngen

Grasrecycling reduziert den Düngbedarf, da der feine Verschnitt ca. 1/4 des jährlichen Düngerbedarfs Ihres Rasens deckt.

Messer

Verwenden Sie nur ein scharfes Messer. Ein scharfes Messer ermöglicht einen sauberen, sicheren und effizienten Schnitt. Ein stumpfes Messer kann die Grasspitzen einreißen oder verletzen, was einen Schwachpunkt für den Befall durch schädliche Organismen bilden kann, die Rasenoberfläche also anfällig macht. Es wird empfohlen, das Messer einmal pro Jahr zu ersetzen.

Moos

Verschnitt und Moosbildung haben nichts miteinander zu tun. Wie bereits angemerkt besteht Grasverschnitt aus ca. 80 – 85 % Wasser und nur einem kleinen Anteil Lignin. Der Verschnitt zersetzt sich also sehr schnell. Denkt man einmal genauer darüber nach, wird schließlich auch auf Golfplätzen, in Sportanlagen oder Parks seit Jahren Rasen gemäht, ohne dass irgendjemand den Verschnitt sammelt. Außerdem ist wenig und feiner Grasabfall (ca. 2 cm Stückchen) sogar nützlich für den Rasen. Es schützt das Wasserleitsystem Ihres Rasens vor Hitze und Austrocknung.

Kapitel 6 - Wartung und Lagerung



Warnung - Verletzungsgefahr!

Das Messer ist sehr scharf und kann ernste Schnitte oder Risswunden verursachen.

- Entfernen Sie vor jeder Wartungsarbeit und Reinigung des Gerätes die Sicherung, bevor Sie den Robo Scooter 500 anheben.
- Tragen Sie immer schwere Arbeitshandschuhe, wenn Sie mit oder am Messer arbeiten.

Empfohlenes Wartungsvorgehen

Wartungs- Service-Intervall	Wartungsverfahren
Regelmäßig	• Entfernen Sie die Batteriesicherung und kontrollieren Sie das Messer auf Schäden jeder Art. • Überprüfen Sie das Mähdeck und entfernen Sie Grasreste und Schmutz, wenn nötig, vor allem wenn Sie nasses oder feuchtes Gras mähen • Laden sie die Batterien des Robo Scooter 500 nach jeder Nutzung.
Alle 150 – 200 Stunden	• Ersetzen Sie das Messer; ersetzen Sie das Messer häufiger, wenn die Kanten unter rauen oder sandigen Bedingungen abstumpfen.

Reinigung



Achtung!

Verwenden Sie niemals ätzende Reinigungsmittel. Reinigen Sie Robo Scooter 500 sowie die Ladestation niemals mit einem Gartenschlauch oder einem direkten Flüssigkeitsstrahl.

- Verwenden Sie nur einen feuchten Lappen und eine Bürste um Robo Scooter 500 und die Ladestation von außen zu reinigen.
- Eine geringe Menge in Wasser gelösten Reinigungsmittels auf einem nur feuchten Tuch ist ebenfalls gut geeignet.

Robo Scooter 500

- Vor einem Einsatz sollte stets die Unterseite des Mähdecks inspiziert und falls nötig gereinigt werden. Der Robo Scooter 500 ist ein hervorragender Mulchmäher, daher kann sich Verschnitt in der Mähkammer ansammeln, speziell wenn Sie nasses Gras mähen.
- Meistens können Sie den größten Verschnitt mit einem Stecken oder ähnlichem entfernen. Kratzen Sie ihn damit vorsichtig aus der Mähkammer. Wenn nötig entnehmen Sie das Messer um den umliegenden Bereich leichter reinigen zu können. Legen Sie den Mäher nie auf den Rücken, das kann die Stoßfänger-Haube beschädigen. Am besten lehnen Sie ihn gegen einen festen Gegenstand um Zugang zum Mähdeck zu bekommen.

Ladestation

- Halten Sie den Eingang und Bereich der Ladestation frei von Blättern, Stöcken und Zweigen und jeder anderen Art von Schmutz, der sich möglicherweise in diesem Bereich ansammelt.

Messer ersetzen



Warnung - Verletzungsgefahr!

Das Messer ist sehr scharf und kann ernste Schnitte oder Risswunden verursachen.

- Entfernen Sie vor jeder Wartungsarbeit und Reinigung des Gerätes die Sicherung, bevor Sie den Robo Scooter 500 anheben.
- Tragen Sie immer schwere Arbeitshandschuhe, wenn Sie mit oder am Messer arbeiten.



Warnung - Verletzungsgefahr!

Das Schärfen der Messer mit einer Schärfmaschine wird nicht empfohlen, da eine gute Auswuchtung nicht durch Maschinenschärfung erreicht werden kann.

1. Platzieren Sie Robo Scooter 500 senkrecht mit der Rückseite an eine Wand gelehnt, oder drehen sie ihn auf den Rücken auf einer weichen Unterlage.

2. Um das Messer auszutauschen benutzen Sie beide Hände und pressen Sie die Plastikflügel an der Basis des Messers.



3. Pressen Sie die Plastikflügel in Richtung der Pfeile.



4. Ziehen Sie die Messerhalter zur Seite, weg vom Mäher.



5. Halten Sie das Ersatzmesser an seiner Basis und drücken Sie, bis es an seinem Platz einrastet. Sie werden ein Klicken hören, wenn die Sperre einrastet. Wenn Sie kein Klicken hören, entfernen Sie das Messer und wiederholen Sie die Prozedur.

Batterie



Hinweise

Die Batterie ist wartungsfrei, aber hat eine begrenzte Lebenszeit von ein bis drei Jahren.

- Die Lebenszeit einer Batterie hängt ab von der Anzahl der Operationen pro Woche und der Länge der Saison.
- Die Batterie sollte ausschließlich von einer Servicewerkstatt ersetzt werden.
- Geben Sie Ihre gebrauchte Batterie nicht in den Hausmüll.
- Batterien müssen gesammelt, wiederaufbereitet oder entsorgt werden, in einer für die Umwelt verträglichen Art und Weise.
- Geben Sie alte Batterien in einen genehmigten, versiegelten Sammelbehälter.

Batteriewechsel



Warnung - Verletzungsgefahr!

Das Messer ist sehr scharf und kann ernste Schnitte oder Risswunden verursachen.

- Heben Sie die Haube hoch und entfernen Sie die Sicherung.

1. Ziehen Sie den Schnitthöhenregler ab.



2. Lösen Sie von Hand die fünf Schraubenmutter auf der Rückseite der Gehäuseabdeckung. Falls Sie damit Mühe haben, benutzen Sie einen breiten, flachen Schraubenzieher.



3. Heben Sie das Hinterteil der Abdeckung an.



4. Ziehen Sie nur die beiden Kabel der linken Batterie aus.



5. Setzen Sie die neue Batterie ein und schließen Sie die Kabel an die Batterieanschlüsse an, beachten Sie hierbei die jeweilige farbliche Markierung (rot / schwarz).
6. Ziehen Sie die Kabel der rechten Batterie ab.
7. Neue Batterie einsetzen und die Batterieanschlüsse mit einer Zange leicht quetschen, so dass sie fest auf die Batterielaschen passen.
8. Die Kabel den Farben entsprechend an die Batterielaschen anschließen;
9. Setzen Sie die Batteriesicherung ein und prüfen Sie, ob der Robo Scooter 500 aufwacht.

Winterlagerung

Robo Scooter 500

1. Entfernen Sie die Sicherung und säubern Sie den Mähroboter.
2. Bewahren Sie den Robo Scooter 500 auf seinen Rädern stehend in einem sauberen und trockenen Raum auf; stellen Sie sicher, dass der Bereich um die Stoßfänger frei ist.

3. Setzen Sie die Sicherung wieder ein und verbinden Sie das Winter-Ladegerät mit einer Steckdose - während der kompletten Zeitspanne, in der der Robo Scooter 500 nicht arbeitet; stellen Sie sicher, dass „Laden“ im Display angezeigt wird und „Fertig – laden lassen“, wenn die Batterie vollständig geladen ist.



Achtung!

Das Winterladegerät ist ein integrierter Teil des Robo Scooter 500 und es ist nur für den Gebrauch in trockenen Räumen konzipiert.

- Laden Sie den Robo Scooter 500 damit nicht an Orten, an denen die Kontakte feucht werden könnten.



Achtung!

Schließen Sie das Winterladegerät nie an, solange der Robo Scooter 500 in der Ladestation ist.



Hinweis

- Das Ladesystem und die Batterie sind so konstruiert, dass sie angeschlossen bleiben können, wann immer sie nicht genutzt werden, ohne dass Sie Überladung, Überhitzung oder einen Schaden an der Batterie befürchten müssen.

Ladestation / Signalgeber



Empfehlung

Bauen Sie die Ladestation während der Winterzeit ab.

1. Trennen Sie das Netzteil von der Haupt-Stromversorgung;
2. Öffnen Sie die Ladestation / Abdeckung des Signalgebers;
3. Entfernen Sie alle Verbindungen vom Board;
4. Sie können jetzt die Abdeckung der Ladestation / Signalgeber entfernen - bewahren Sie diese in einem trockenen Raum auf;
5. Es wird empfohlen, das Netzteil in einem trockenen Lager aufzubewahren; wenn das nicht möglich ist, schützen Sie das Ende des Drahtes vor Feuchtigkeit, um Rost vorzubeugen solange das Netzteil nicht an der Ladestation angeschlossen ist.
6. Entfernen Sie den grünen Anschlussstecker von den Enden des Begrenzungsdrahtes (lassen Sie ihn angeschlossen an das Board für die nächste Saison) und schützen Sie ihn vor Feuchtigkeit, um Rost an den Kabeln vorzubeugen, solange er nicht an die Ladestation angeschlossen ist;
7. Schützen Sie den Anschlussstecker mit der schwarzen Gummiabdeckung.

Nach der Winterlagerung

- Stellen Sie sicher, dass alle Verbindungen, Ladekontakte und Drahtenden sauber sind. Wenn nötig, säubern Sie die Kontakte mit einem kleinen Stück Sandpapier, Körnung „200“ oder höher oder benutzen Sie Stahlwolle „00“ oder höher.
- Bringen Sie die Ladestation auf Ihren Platz und verbinden Sie alle Kabel mit dem Board.
- Stellen Sie sicher, dass die im Display des Robo Scooter 500 angezeigte Uhrzeit und Datum korrekt sind.

Kapitel 7 - Displaymeldungen



Hinweis

Robo Scooter 500 ist mit einem LCD-Display ausgestattet, dass sie jederzeit über eventuelle Probleme bei einem Einsatz in Kenntnis setzt, damit Sie entsprechend eingreifen können.

- Ist keine Anzeige auf dem Display, drücken Sie die GO-Taste einmal, um den Mäher aufzuwecken und die letzte Meldung, die den Mäher zum Anhalten brachte, zu sehen.
- Taucht ein Problem öfter auf, empfehlen wir den Fehlercode zu notieren, bevor Sie den Service kontaktieren. Drücken Sie Pfeil AUF einmal, wenn eine Meldung angezeigt wird, so gelangen Sie sofort zu den Daten der letzten Fehlercodes „Letzte Stopp- Ursache“.

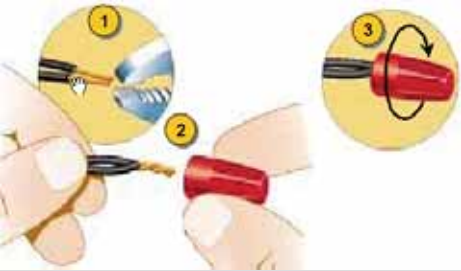
Display Meldung	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Draht justieren Drücke GO	• Robo Scooter 500 hat ein Hindernis entlang der Umrandung im "Drahtposition Test" erkannt.	• Berichtigen Sie die Position des Drahtes oder entfernen Sie das Hindernis. Setzen Sie mit GO fort.
Docking Problem	• Robo Scooter 500 konnte 3-mal hintereinander nicht korrekt in die Ladestation fahren.	• Justieren Sie die Position der Station. • Reinigen Sie die Kontakte der Station mit Bürste oder Tuch. • Stellen Sie sicher dass alle Kabel richtig an der Ladestation angesteckt sind. • Stellen Sie sicher dass der Boden vor der Station eben und auf gleichem Level ist, so dass keine Stufe entsteht.
Bumper gedr.	• Der Stoßfänger ist dauerhaft gedrückt.	• Entfernen Sie Robo Scooter 500 von dem andrückenden Hindernis.
Drähte tauschen	• Diese Meldung erscheint, wenn Sie bei der Drahtinstallation die Drahtenden in falscher Polarität mit dem Anschlussstück verbunden haben.	• Tauschen Sie einfach die Positionen der beiden Drahtenden im Stecker (grünes Anschlussstück).
Ladefehler	• Der Ladevorgang wird nicht gestartet.	• Kontaktieren Sie den nächsten Service.
Prüfe Mähhöhe	• Eine Mähwerküberhitzung durch Hochgras oder eine andere Messerstörung (Gegenstand) wurde zu lange ausgelöst. • Eines der Messer kann sich nicht frei drehen, beispielsweise wegen hoher Verschmutzung der Mähkammer oder einem Gegenstand in der Mähkammer. • Ein Objekt ist unter der Mähkammer verklemmt.	Achtung! Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie den Mäher anheben. • Entfernen Sie verklemmte Gegenstände aus der Mähkammer. • Reinigen Sie die Mähkammer mit einem Stück Holz oder einer Bürste von Verschnitt.
Prüfe Leistung (Ladestation)	• Das Netzteil ist nicht richtig mit der Ladestation oder Steckdose verbunden. • Der Ladevorgang wurde wegen einem Stromausfall unterbrochen.	• Prüfen Sie die Verbindung des Netzteils mit dem Hauptstrom.
	• Das Netzteil wird vom Anschluss nicht mit Strom versorgt.	• Aktivieren Sie den Hauptstrom wieder. • Prüfen Sie das Netzteil indem Sie es mit einer anderen Steckdose testen.
	• Die Mäher- oder Stationskontakte sind verschmutzt.	• Reinigen Sie die Kontakte mit einem Tuch oder einer Bürste.
Prüfe Leistung (Winternetzteil)	• Es konnte kein Ladevorgang initialisiert werden, obwohl der Mäher Kontakt mit der Ladestation hat.	• Stellen Sie die richtige Verbindung von Netzteil und Station sicher. • Stellen Sie sicher, dass die Kabel des Netzteils (rot & grün) richtig an der Ladestation angeschlossen sind (Schrauben fest).
	• Das Winternetzteil wurde nicht richtig mit einer Steckdose verbunden. • Die Steckdose liefert wegen einem Schaden oder einem Ausfall keinen Strom.	• Verbinden Sie das Netzteil korrekt mit einer Steckdose. • Aktivieren Sie den Strom der Dose. • Prüfen Sie das Netzteil im Test mit einer anderen Steckdose

Display Meldung	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Signal prüfen Drücke GO	- Die Einstellung „Signal Typ“ im Menü und die Signal-Steckbrücke im Begrenzungsschalter stimmen nicht überein; - Automatischer Betrieb wird eingeleitet, während Robo Scooter 500 außerhalb des Begrenzungsdrahtes platziert wird. - Der Begrenzungsdraht ist mit falscher Polarität an den Anschlussstecker angeschlossen. - Robo Scooter 500 erkennt Signalinterferenzen von benachbarten aktivierten Rasen oder von anderen Geräten, die in der Nähe des Bereichs in Betrieb sind;	- Stellen Sie den „Signal Typ“ auf „A“ und vergewissern Sie sich, dass die Signal-Steckbrücke auf der Platine des Begrenzungsschalters eingesetzt ist. Sie können den „Signal Typ“ auch auf „B“ stellen und die Signal-Steckbrücke von der Platine entfernen; - Platzieren Sie den Mäher auf der Rasenfläche und drücken Sie die GO-Taste. - Tauschen Sie die beiden Drahtenden aus, die an den Anschlussstecker (der grüne Stecker, der an die Ladestation angeschlossen ist) angeschlossen sind. - Falls Signalinterferenzen auftreten, bitten Sie den Kundendienst um Hilfe;
Draht prüfen	- Der Anschluss erkennt ein nicht ausreichend starkes Drahtsignal. Wenn Sie Draht verbinden genügt keine Lüsterklemme oder Kabelverdrehung. Verwenden Sie bitte wetterfeste Drahtverbinder. Ansonsten wird die Verbindung korrodieren und das Signal stark beeinträchtigen. - Begrenzungsdrahtschleife zu lang.	- Reparieren Sie alle evtl. korrodierten Kabelverbindungen. - Verwenden Sie nur die wetterfesten Original-Kabelverbinder. - Die maximale Drahtlänge einer Schleife ist 500m – benötigen Sie mehr, teilen Sie die Fläche bitte in zwei separate Zonen.
Haube schließen	- Die Stoßfänger-Haube ist nicht richtig geschlossen weil: – sie während dem Mähen von einem Stoßkontakt geöffnet wurde. – sie vom Benutzer nicht richtig geschlossen wurde.	Schließen Sie das Cover durch Drücken so dass es hörbar einrastet.  Achtung! Ist ein Hindernis von so ungünstiger Form, muss es mit einer Drahtinsel ausgegrenzt werden.
Außerh. Fläche	- Der Signaldraht liegt zu dicht an der realen Kante. - Die Drahtschleife ist zu groß. - Robo Scooter 500 konnte auf dem Draht nicht richtig drehen und ist aus der Zone gerutscht. - Die Schnitthöhe ist zu niedrig für den momentanen Rasenzustand.	- Ziehen Sie den Signaldraht etwas in die Fläche, schließen Sie keine zu steilen Hangstücke mit ein. - Füllen Sie Löcher oder Erdvertiefungen im Boden auf. - Setzen Sie die Schnitthöhe hinauf.
Fahrm. überl. abkühlen ...	- Das Fahrwerk stand zu lange unter zu hoher Belastung. - Kurzschluss in Antriebsmotoren erkannt.	- Es ist kein Eingriff notwendig, Robo Scooter 500 fährt die Aktion selbst fort, wenn das Fahrwerk abgekühlt ist. - Kontaktieren Sie Ihren Service-Händler.
Fehler: xyz	Interner Fehler	Drücke GO zum Bestätigen; wird die Nachricht weiter angezeigt, entfernen Sie die Sicherung für 10 Sek. und versuchen Sie neu zu starten. Wird der Fehler noch immer angezeigt, kontaktieren Sie Ihren Service Händler.
Vorderradproblem	Das Vorderrad wurde länger als 8-10 Sekunden angehoben.	 Warnung - Verletzungsgefahr! Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie den Mäher anheben. - Das Vorderrad wurde durch einen Hinderniskontakt angehoben. Schließen Sie das Hindernis aus der Schleife aus oder entfernen Sie es. - Der Robo Scooter 500 wurde an zu starker Steigung eingesetzt, schließen Sie diesen Bereich von der Installation aus. - Hochgras verhindert korrekten Bodenkontakt. Setzen Sie die Schnitthöhe herauf. - Es sind größere Löcher in der Rasenfläche, in die das Vorderrad fallen kann; füllen Sie diese auf.
Temp. hoch warten...	Robo Scooter 500 wird in der Station geladen und die Umgebungstemperatur ist zu hoch (über 70°C)	Sie müssen nichts tun, Robo Scooter 500 hat das Laden gestoppt und wartet, bis die Umgebungstemperatur in Ordnung ist. Sollte dies länger als 12 Stunden nicht der Fall sein erscheint „hohe Temperatur – drücke GO“ im Display.
Sicherung einst. zum Laden	Robo Scooter 500 wurde zum Laden angeschlossen, aber die Sicherung ist gezogen.	Trennen Sie Robo Scooter 500 vom Laden, setzen Sie die Sicherung ein, und schließen Sie erneut zum Laden an.
am Netz lassen wenn kein Eins.	- Diese Nachricht erscheint immer wenn Sie den Mäher vom Ladenetzteil trennen. - Außerdem wird die Nachricht gezeigt wenn der Mäher ohne Einsatz länger nicht ans Ladenetzteil gesteckt wird.	- Beliebige Taste drücken um Nachricht weiter zu schalten. - Schicken Sie den Mäher zurück in die Ladestation oder schließen Sie das Winternetzteil an.

Display Meldung	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Taste gedrückt	Eine der Tasten am Hauptbedienfeld ist dauerhaft gedrückt.	Drücken Sie GO zum weiterarbeiten; diese Nachricht erscheint um den Kunden über das Problem zu informieren, verhindert aber nicht den Einsatz.
Tasten gesperrt	Die Kindersicherung ist aktiviert	Drücken Sie Pfeil AUF und dann die STOP-Taste. Die Kindersicherung kann unter Anw. Ausw. deaktiviert werden.
Akku leer	- Der Mäher sucht nach der Ladestation, die Batterie ist aber zu schwach um weiter zu suchen. - Robo Scooter 500 hat den letzten Start übergangen da die Batterie zu schwach war.	- Fahren Sie den Mäher von Hand, oder tragen Sie ihn zum Laden in die Station. - Stellen Sie sicher dass der Robo Scooter 500 genug Ladezeit zwischen zwei Einsätzen hat (mind. 16 Stunden).
Temp. niedrig warten...	Robo Scooter 500 wird in der Station geladen aber die Umgebungstemperatur ist zu niedrig (unter 0° C)	Sie müssen nichts tun, Robo Scooter 500 hat das Laden gestoppt und wartet, bis die Umgebungstemperatur in Ordnung ist. Sollte dies länger als 12 Stunden nicht der Fall sein, erscheint „niedrige Temperatur – drücke GO“ im Display.
Mähm. überl. abkühlen ...	Der Mähmotor hat zu lange unter zu hoher Belastung gearbeitet.	Sie müssen nichts tun, Robo Scooter 500 setzt die Operation automatisch fort, wenn das Mähwerk abgekühlt ist.
Kein Drahtsignal	- Ladestation / Signalgeber sind nicht aktiv oder nicht richtig an die zu mähende Zone angeschlossen. - Der Signaldraht ist nicht an Ladestation / Signalgeber angeschlossen. - Der Signaldraht ist durchtrennt.	- Stellen Sie sicher dass die Station / der Signalgeber am Strom angeschlossen sind. - Entfernen Sie die Ladestation für 10 Sekunden vom Strom und stecken Sie diese dann erneut an. - Stellen Sie sicher dass der Signalgeber an der richtigen Zone steckt und aktiviert ist. - Prüfen Sie den Anschluss zwischen Draht und Station / Signalgeber. - Prüfen Sie den Draht auf Schäden.
Montiere Docking dann GO drück.	Diese Nachricht erscheint wenn der Positionstest der Station erfolgreich war.	Befestigen Sie die Station mit 2 Heringen
Regen erkannt GO für ignor.	- Robo Scooter 500 hat nach drücken von GO Regen erkannt. - Robo Scooter 500 hat die letzte Abfahrt wegen Regen übergangen.	- Setzen Sie Robo Scooter 500 nicht im Regen oder nassem Gras ein; wenn Sie dennoch durch GO drücken, gilt dieses Ignorieren nur für den aktuellen Einsatz. - Wir empfehlen, nicht bei Regen oder in nassem Gras zu mähen. Möchten Sie den Regensensor dennoch deaktivieren tun Sie dies unter „Anw. Ausw.“ -> „Regensensor“ „AUF/AB“, „EIN-/AUS“.
Regensensor getrennt	Fehler in den Anschlusskabeln des RS.	Drücke GO zum Bestätigen
Fertig! weiter laden	Die Batterie ist voll geladen (Wird nur angezeigt wenn mit dem Standardnetzteil geladen wird, nicht in der Ladestation)	Lassen Sie das Standardnetzteil weiterhin angeschlossen.
Akku laden	Die maximale Einsatzzeit wurde erreicht. (Wird in Zonen ohne Station angezeigt.)	Bringen Sie den Mäher zum Aufladen.
Sicherung entf. vor dem anheben.	Robo Scooter 500 wurde angehoben und die Sicherung war eingesetzt.	 Warnung - Verletzungsgefahr! Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie den Mäher anheben.
Sicherung entf. Messer prüfen	- Das Messer wird von einem Gegenstand blockiert. - Das Messer kann sich nicht frei bewegen, wegen zu viel Verschnitt in der Mähkammer oder weil ein Gegenstand das Messer blockiert. - Ein Gegenstand hat sich unter dem Mäher verkeilt und blockiert das Messer.	 Warnung - Verletzungsgefahr! Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie den Mäher anheben. - Kontrollieren Sie ob zu viel Verschnitt in der Mähkammer festgesetzt ist, oder ein Gegenstand das Messer blockiert. - Entfernen Sie alle Gegenstände oder reinigen Sie die Mähkammer mit einem Stecken oder einer Bürste.
Dock. neu stellen	Robo Scooter 500 konnte während dem „Stationstest“ nicht in die Ladestation gelangen.	Justieren Sie die Position der Station; normalerweise sollte die Station entsprechend den Markierungen auf dem Draht stehen. Befindet Sie sich in einem Engpass, dessen Breite geringer ist als 3 m, sollten Sie die Station ein paar Zentimeter Richtung Rand versetzen.

Display Meldung	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Verbinde Draht (Die Ladestation piept dauerhaft)	• Signaldraht durchtrennt. • Signaldraht von der Ladestation / dem Signalgeber getrennt.	• Stellen Sie sicher dass der Draht richtig an der Ladestation angeschlossen ist. • Kontrollieren Sie entlang dem Draht (auch Inseln) auf Trennstellen. Reparieren Sie diese indem Sie die originalen Drahtverbinder verwenden. • Ist ein Schnitt im Draht nicht sichtbar, kontaktieren Sie Ihren Service um mehr Informationen über das Auffinden einer Trennstelle zu erhalten.
Starte woanders	• Ein unbekannter Fehler macht den Eingriff des Kunden notwendig. • Die Fahrmotoren wurden im Auto- oder manuellen Modus zu lange hoher Belastung ausgesetzt.	• Fahren Sie den Mäher manuell an eine andere Stelle in der Fläche und starten Sie erneut. • Stellen Sie sicher dass der Mäher sich nirgends festgefahren hat. • Suchen und füllen Sie Löchern oder Vertiefungen im Boden, welche die Räder des Robo Scooter 500 blockieren. • Stellen Sie sicher dass die Räder des Mähers nicht blockiert sind. • Fahren Sie den Mäher an einen anderen Platz und starten Sie erneut.
Start in Fläche	• Der Automodus wurde gestartet während sich der Robo Scooter 500 außerhalb der Zone befand.	• Stellen Sie den Mäher in die Zone und drücken Sie die GO-Taste.
Stecke fest	• Robo Scooter 500 steckt an einer Stelle fest von der er sich nicht selbst lösen kann. • Robo Scooter 500 ist wegen starker Steigung oder nassem Gras aus der Zone gerutscht. • Robo Scooter 500 konnte schwer drehen, weil das Vorderrad in einer Vertiefung steckt oder weil er in einer Vertiefung gedreht hat ohne dass ein Stoßfänger oder Drahtkontakt erkannt wurde.	• Suchen Sie nach Löchern oder Vertiefungen im Boden die eventuell schlecht aufgefüllt sind und die Räder des Robo Scooter 500 blockieren – speziell entlang der Kante, wo sich der Mäher dreht. • Vermeiden Sie Arbeiten an zu starken Hanglagen und bei zu nassem Gras. • Stellen Sie sicher dass der Mäher nicht zu nahe an der Kante dreht – bessern Sie hier falls nötig nach. • Prüfen Sie dass die Schnitthöhe nicht zu niedrig eingestellt ist. • Es gibt eine Einstellung, mit der Robo Scooter 500 nach Drahtkontakt ein paar Meter zurück fährt, bevor er sich dreht (kontaktieren Sie Ihren Service für mehr Informationen).
Ausschalten vor dem anheben	• Der Kunde trägt den Robo Scooter 500 obwohl er eingeschaltet ist.	• Schalten Sie den Mäher aus, bevor Sie ihn an eine andere Stelle tragen.
Ausschalten vor dem anheben (während Robo Scooter 500 in der Ladestation ist)	• Robo Scooter 500 kann den Ladestrom der Docking Station nicht erkennen.	• Stellen Sie sicher dass die Kabel der Station richtig angeschlossen sind (rot und grün); die Schrauben müssen fest sitzen. • Stellen Sie sicher dass Robo Scooter 500 guten Kontakt mit den Stationskontakten hat. • Stellen Sie sicher dass die Stationskontakte sauber und nicht korrodiert sind.
Zeit und Datum	• Wird immer angezeigt wenn die Sicherung oder die Batterie aus dem Mäher genommen wurden (Reset durchgeführt).	• Stellen Sie das richtige Datum und die richtige Zeit ein.
Zeit abgelaufen	• Robo Scooter 500 hat die eingestellte Arbeitszeit vollendet.	• Laden Sie den Mäher auf, falls alle Mäharbeit für heute erledigt ist.
Warte auf Signal...	• Robo Scooter 500 hat im Automodus angehalten weil kein Drahtsignal mehr aktiv ist.	• Prüfen Sie den Strom der Ladestation. • Es gibt einen Stromausfall, eine Bedienung am Robo Scooter 500 ist nicht nötig – Robo Scooter 500 wird automatisch neu starten, wenn innerhalb einer Stunde wieder Strom anliegt; dauert es länger als eine Stunde, wird Robo Scooter 500 zum Laden in die Station fahren, den Mäheinsatz aber erst zum nächsten Termin fortsetzen.

Kapitel 8 - Fehler und Probleme

Problem	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Robo Scooter 500 arbeitet zur falschen Zeit	• Stellen Sie sicher dass Zeit und Datum im Robo Scooter 500 richtig eingestellt sind. • Der GO-Button wurde unabsichtlich gedrückt von einer Person oder einem Tier. („Letzte Stop Ursache“ im Menü Information sollte „805“ anzeigen).	• Zeit einstellen • Um unbeabsichtigtes Starten zu vermeiden können Sie die Kindersicherung aktivieren; so müssen mehrere Tasten zum Start gedrückt werden.
Robo Scooter 500 hat den eingestellten Einsatz übergangen	• Batteriespannung zu schwach. • Regen zum Abfahrtszeitpunkt erkannt. • Ein Gegenstand blockiert die Messer. • Ein Problem mit dem Drahtsignal • Das Programm wurde auf „aus“ gesetzt – das Display zeigt: „Zone: Andockzone“ aber es werden weder Datum noch nächste Abfahrt angezeigt.	• Immer wenn Robo Scooter 500 einen geplanten Einsatz nicht starten kann wird der Grund unter „Programm zeigen“ festgehalten. • Stellen Sie „Programm“ auf „ein“.
„Draht getrennt“ Lampe am Signalgeber leuchtet oder die Ladestation piept dauerhaft wegen „Draht getrennt“	• Draht vom Signalgeber oder der Ladestation getrennt.	• Stellen Sie sicher dass der Draht richtig mit Ladestation / Signalgeber verbunden ist. • Kontrollieren Sie entlang des Drahtes (auch Inseln) auf Trennstellen. Reparieren Sie diese, indem Sie die originalen Drahtverbinder verwenden. 1. Entfernen Sie 1 cm der Isolierung an jedem Ende des Kabels und verdrehen Sie die abisolierten Enden mit einer kleinen Zange. 2. Schieben Sie die verdrehten Kabel in den Verbinder. 3. Schrauben Sie den Kabelverbinder auf die verdrehten Kabel; versichern Sie sich, dass er fest sitzt.
	• Draht durchtrennt	 Achtung! Verdrillte Kabel oder eine Lüsterklemme, isoliert mit Isolierband, ergeben keine zufrieden stellenden Verbindungen. Bodenfeuchtigkeit wird die Leiter oxidieren und nach einiger Zeit zu einem gebrochenen Signalkreis führen.
	• Signal schwach	• Reparieren Sie Kabelverbindungen, die verschlissen oder korrodiert sind.
„Signal schwach“ leuchtet am Signalgeber oder die Ladestation piept unterbrochen für Draht durchtrennt oder Drahtschleife zu lang	• Wenn Sie Draht verbinden genügt keine Lüsterklemme oder Kabelverdrehung. Verwenden Sie bitte wetterfeste Drahtverbinder. Ansonsten wird die Verbindung korrodieren und das Signal stark beeinträchtigen. • Signalschleife zu lang in dieser Zone.	• Verwenden Sie die originalen Kabelverbinder, diese sind wetterfest und stellen eine gute elektrische Verbindung sicher. • Die maximal empfohlene Drahtlänge beträgt 500 m. Falls Sie mehr Draht benötigen installieren Sie bitte zwei Zonen.
Der Robo Scooter 500 arbeitet nicht und es ist keine Anzeige im Display.	• Der Mäher ist im Tiefschlaf. • Die Batterien sind stark entladen weil zu lange nicht aufgeladen wurde.	• Immer wenn Robo Scooter 500 länger nicht an Station oder Netzteil angeschlossen wird, spart er Energie indem er in Tiefschlaf geht. Halten Sie den EIN-/AUS-Button für 3 Sekunden gedrückt oder entfernen Sie für 3 Sek. die Sicherung, um den Mäher zu wecken. • Es ist nötig dass Sie das Netzteil immer zum Laden angesteckt lassen, wenn kein Einsatz ist. Wird dies länger nicht getan können die Batterien geschädigt werden. Kontaktieren Sie Ihren Service.

Problem	mögliche Ursache	mögliche Lösung
Der Robo Scooter 500 ist laut und vibriert	Beschädigtes oder unwuchtiges Messer	- Prüfen Sie auf Gegenstände oder Steine im Rasen welche das Messer des Robo Scooter 500 beschädigen können. - Ersetzen Sie das Messer
Schlechte Mulchqualität oder allgemein schlechtes Mähergebnis	Gras ist zu hoch in Relation zur eingestellten Schnitthöhe	- Es wird empfohlen nie mehr als 1/3 der Grashöhe zu mähen. - Erhöhen Sie die Schnitthöhe - Lassen Sie Robo Scooter 500 öfter mähen um Ihren Rasen zu betreuen
	Gras ist sehr nass	Für das beste Ergebnis empfehlen wir nur trockenes Gras zu mähen, am besten am frühen Abend.
	Verschlissenes Messer	Messer ersetzen.
	Robo Scooter 500 wird zu selten eingesetzt	Stellen Sie im Wochenprogramm mehr Einsätze für Robo Scooter 500 ein.
	Die zu mähende Zone ist zu groß	Verkleinern Sie die Zone
Das LCD Display ist in fremder Sprache.	Die Spracheinstellung wurde geändert oder falsch gesetzt.	- Fahren Sie den Mäher ggf. aus der Ladestation und folgen Sie dem Schema unten; - Drücken Sie die AUF-Taste 2x - Drücken Sie die GO-Taste 1x - Drücken Sie die AB-Taste 1x - Drücken Sie die GO-Taste 1x - Drücken Sie die AB-Taste 4x - Drücken Sie die GO-Taste 1x - Suchen Sie mit den Pfeiltasten Ihre Sprache - Drücken Sie GO zum Einstellen
Kurze Laufzeit, Robo Scooter 500 arbeitet deutlich kürzer als normal  Hinweis Sie können die letzten 10 Batterielaufzeiten und die Spannung der Batterie vor dem Einsatz im Menü „Information“ abrufen	Die Batterie war zum Beginn des Einsatzes nicht voll geladen	Prüfen Sie vor dem Einsatz auf ein volles Batteriestandszeichen, dass sich nicht ändert (Mäher in der Station) oder dass „Fertig – laden lassen“ im Display gezeigt wird (beim Laden mit dem Standardnetzteil).
	„Arbeitszeit“ für diese Zone wurde festgesetzt und steht nicht auf „max“	Die „Arbeitszeit“ können Sie im Menü „Zonen“ einstellen.
	Das Gras ist sehr hoch oder zu nass.	- Schnitthöhe herauf setzen. - Mähen Sie ausreichend oft um zu hohes Gras zu vermeiden.  Warnung - Verletzungsgefahr! Entfernen Sie die Sicherung bevor Sie den Mäher anheben. - Stellen Sie sicher dass das Messer nicht von Verschnitt blockiert ist. - Reinigen Sie die Mähkammer mit Holzstecken oder Bürste.
	Die Batterie hat das Ende ihrer Lebenszeit erreicht.	Ersetzen Sie die Batterie.

Kapitel 9 - Zubehör

Bestell-Nr.	Artikel Beschreibung	Bestell-Nr.	Artikel Beschreibung
1011-RM-0500	Messer	196-804-678	Fernsteuerung
196-798-678	Rasennägel (50 Stück)	5031-RM-0010	Kabelverbinder
196-797-678	Begrenzungsdraht	196-799-678	Anschlusstecker
196-795-678	Signalgeber	5031-RM-0500	2X 12 AH-Batterien
196-796-678	Batterienpaket für Signalgeber		

Kapitel 10 - Garantie

In jedem Land gelten die von unserer Gesellschaft oder dem Importeur herausgegeben Garantiebestimmungen. Störungen beseitigen wir an ihrem Gerät im Rahmen der Gewährleistung

kostenlos, sofern ein Material- oder Herstellungsfehler die Ursache sein sollte. Im Garantiefall wenden Sie sich bitte an Ihren Verkäufer oder die nächstgelegene Niederlassung.

Congratulations on the purchase of your WOLF-Garten product!



Please read the instructions carefully and familiarize yourself with the different control elements and how to operate the device properly. Attention! When using power tools it is important to observe the following safety advice in order to protect yourself against electrical shock. The operator is responsible for accidents involving other persons and/or their property.



Never let children or other persons who have not read these instructions use the device. Persons younger than 16 must not use the device. Local regulations may determine the minimum age for users.

Contents

Chapter 1 - Safety advice	29
Chapter 2 - Equipment description	31
Chapter 3 - Setup	33
Chapter 4 - Menu	42
Chapter 5 - Operation	46
Chapter 6 - Maintenance and Storage	48
Chapter 7 - Text Messages	50
Chapter 8 - Fault Problems	54
Chapter 9 - Accessory	55
Chapter 10 - Warranty	55

Chapter 1 - Safety advice

Meaning of symbols



These are the symbols on Robo Scooter 500; Read them carefully before operating Robo Scooter 500:



- Safety alerts symbol – WARNING - this is a dangerous power tool. Use care when operating and follow all safety instructions and warnings.



- Read operator's manual – Read user instructions before operating your Robo Scooter 500
- Hazard of Thrown or flying objects - Whole body exposure, take caution.
- Keep a safe distance from the machine when operating. Keep people in particular children, pets and bystanders away from the area in which Robo Scooter 500 is being used.



- Severing of toes or fingers - Rotary mower blade Risk of injury from rotating cutting blade. Keep hands and feet away and do not attempt to lift Robo Scooter 500 from this area.



- Remove the Fuse before working on or lifting Robo Scooter 500. Remove the Power Pack before working on or lifting Robo Scooter 500.



- DANGER! Sharp rotating blade. Keep hands and feet away. Serious injury can occur. Caution – Do not touch rotating blade

- Do not ride on Robo Scooter 500.

Training and Instructions

- Read this manual carefully before operating Robo Scooter 500. Be familiar with the controls and the proper use of Robo Scooter 500 and follow all safety and warning instructions.
- Do not use Robo Scooter 500 for any purpose other than for which it is intended.
- Never allow children or people unfamiliar with these instructions to operate Robo Scooter 500.
- Never mow while people, especially children, or pets are nearby.
- The user is responsible for accidents or hazards occurring to other people or their property.
- It is strongly recommended to use the 'Child Guard' and 'Anti-Theft' menu option in order to prevent operation by children or other who are not familiar with the safe operation of the mower.
- The appliance is not to be used by children or persons with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, unless they have been given supervision or instruction. Children should be supervised to ensure they do not play with the appliance.
- Warning! When there is a risk of lightning storm, disconnect the perimeter wire from the Base Station/ Perimeter Switch and the Power Supply 230V/120V plug from the mains socket.

Preparation

- Make sure to layout and set up the perimeter wire according to the instructions.
- While mowing using a Remote Control always wear substantial footwear and long trousers.
- Periodically inspect the area mowed by Robo Scooter 500, and remove stones, sticks, wires, bones and other objects. Objects struck by the blade may be thrown and cause severe injuries to people.
- Only use accessories and attachments designed for this product.
- Wear eye protection and use gloves when setting the perimeter wire and driving the wire stakes/pegs. Firmly drive all pegs in order to keep the wire from becoming a tripping hazard.

Operation

- Never let Robo Scooter 500 operate without supervision.
- When using the Remote Control mow only in daylight or in a good artificial light.
- Do not operate Robo Scooter 500 using the Remote Control when barefoot or wearing open sandals. Always wear substantial footwear and long trousers.
- Avoid operating Robo Scooter 500 on wet grass. Do not use it in rain.
- When using Remote Control always be sure of your footing on slopes.
- Do not operate the mower on slopes greater than 18 degrees.
- Keep all guards, shields, safety devices, and sensors in place. Repair or replace damaged parts, including decals. Do not operate Robo Scooter 500 if any parts are damaged or worn.
- Do not operate Robo Scooter 500 if any safety feature or device is damaged or inoperable.
- Do not attempt to disable or defeat any safety feature or device.
- When using the Remote Control always switch on the motor according to instructions and with feet well away from the blade.
- This machine has sharp rotating blade! Never operate the mower if unattended; keep bystanders, children and pets away from mower when in operation.
- Never allow anyone to ride or sit on mower.
- Keep hands and feet away from the cutting blade and other moving parts.
- Never pick up or carry this appliance while the motors are running.
- Never attempt to service or adjust the mower while it is in operation.
- Never raise the mower or attempt to inspect the blade while the mower is operating.
- Always remove the fuse before lifting the mower or attempting any adjustments.
- Never let Robo Scooter 500 operate without supervision.
- When programming the automatic start times and days, insure these windows of operation are programmed when children, pets and other bystanders are not on the lawn.
- Do not place metal objects in the area of the Base Station contacts.
- After removing the fuse from the mower always reset the current time and date. Failure to do so may result in non-intentional operation of the Robo Scooter 500, which may cause severe bodily injuries.
- Do not spray water directly into the Base Station area.

Transport

- To safely move from or within the working area:
 - Use the Remote Control (available as an accessory) to drive it from place to place.
 - In case of different height level or stairs, turn off the mower by pressing the Main Switch button, lift the bumper door, located at the top of the Robo Scooter 500, and carry the mower by the carrying handle, while the rear bottom side is laying on your thigh, as shown in the right figure.
 - In case of long transportation by car it is required to remove the fuse and use the original packaging.

Maintenance and storage

- Maintain, service, and store Robo Scooter 500 according to the instructions *Chapter 6 - Maintenance and Storage*, Seite 48.
- Remove the battery fuse before working on or lifting Robomow. Remove the battery fuse before any maintenance is done.
- Keep all nuts, bolts, and screws tight to assure safe condition of this appliance.
- Replace worn or damaged parts for safety.
- Use heavy gloves when inspecting, servicing or replacing the blade.
- Use only the original equipment, batteries and power supply/charger with this mower. Incorrect use may result in electric shock, overheating or leakage of corrosive liquid from the battery.
- Do not open or mutilate the battery. Released electrolyte is corrosive and may damage the eyes or skin.
- Do not use the power supply/charger if the cord has damaged.
- A spark may be created when inserting the fuse to the robot. Therefore it is forbidden to perform these tasks close to flammable materials. It is also forbidden to use spray or any other cleaning materials for cleaning electronic contacts, due to this risk of inflammation when inserting the power pack or fuse.

Product end of use

- Robo Scooter 500 and its accessories should be collected separately at the end of their life to prevent waste electrical and electronic equipment from ending up in landfill sites, to promote the reuse, treatment and recovery of electrical and electronic equipment in purpose to preserve, protect and improve the quality of the environment, protect human health and utilize natural resources prudently and rationally.
- Do not dispose Robo Scooter 500 or any other part of it (including the Charger, Base Station and Perimeter Switch) as unsorted municipal waste – it should be collected separately.
- Ask your local distributor/dealer about return and collection systems available.
- Do not dispose of the batteries in a fire and do not place used batteries in your household trash. The batteries must be collected, recycled, or disposed of in an environmentally sound manner.

Chapter 2 - Equipment description

Brief instructions

1. In order to be able to use the Robo Scooter 500, you need to make a one-off installation by running a thin wire, called the limiting wire, round the edge of the lawn and all the areas where the mower is not going to work.
2. The lawn pegs that are supplied with the Robo Scooter 500 are used to fix the limiting wire directly on the ground under the lawn edge; the wire will soon be overgrown with grass after using the Robo Scooter 500 for a short period, and soon becomes invisible.
3. The charging station is installed along the limiting wire and has two main functions:
 - to generate the wire signal (very low current strength);
 - to charge the Robo Scooter 500.
4. After the one-off installation, a test of the wire routing and the charging station is carried out. You now only need to enter a weekly programme and you can forget mowing the lawn for the entire season!

Contents of the packaging

1. Open the packaging and lift the Robo Scooter 500 out using the carrying handle;
2. The Robo Scooter 500 and its charging station are held together with plastic straps; cut these straps and pull the unit off the charging station contacts and the station.

Robo Scooter 500



Charging station



Pegs for the charging station



External mains unit



Wire



Lawn pegs



Connection plug



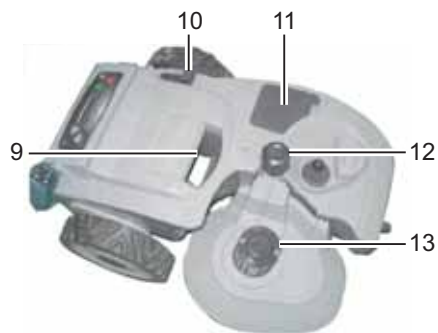
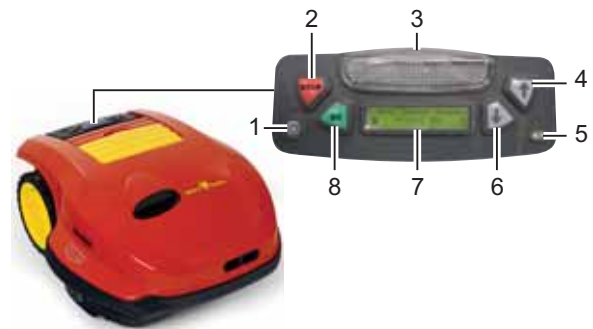
Wire connector



RoboRuler (measure)



Equipment parts



1. ON/OFF button
2. STOP button
3. Operating light
4. UP button
5. Rain sensor
6. DOWN button
7. LCD display
8. GO button
9. Carrying handle
10. Fuse
11. Plug for winter charging
12. Cutting height adjustment
13. Robot mower
14. Ram protection

Robo Scooter 500 Safety Features

- **Child Guard / Safety Guard**

This menu option offers a safety feature to help prevent children or others not familiar with the safe operation of the mower to operate it freely.

- **Anti-Theft / Safety Guard**

The anti-theft system provides the user a disabling function that will prevent anyone from using or driving the Robo Scooter 500 unless they have the valid code to enter. You will be prompted to enter a four-digit code of your choice to use as your personal security code.

- **Lift Sensor**

There is a Hall-Effect Sensor (Magnetic Position Sensor) located in the front side of Robo Scooter 500. In case the front of the mower is raised approximately 1-inch from its resting position on the ground during blade operation, the blade will immediately stop rotating (< 1 second).

- **Tilt Sensor**

There is an optical sensor located in the front side of Robo Scooter 500. In case the front of the mower is lifted up towards a vertically position, the blade will stop immediately and Robo Scooter 500 will warn about it and instruct the user to remove the fuse before lifting Robo Scooter 500.

- **Bumper Sensor**

The bumper is equipped with Hall Effect sensor activates when the mower strikes a solid, fixed object and when the bumper cover is open. When the bumper sensor is activated, the mower will stop the rotation of the blade immediately (<1 second), will stop movement in that direction and reverse itself away from the obstacle.

- **Emergency Stop Button**

Located on the control panel, red in color. Pressing this button at any time during operation will stop all mower movement and stop the rotation of the blade immediately (<1 second).

- **Batteries Fuse**

Located below the bumper cover, on the left side of Robo Scooter 500. Removing the battery fuse will prevent any operation of the Robo Scooter 500. It is required to remove the fuse before lifting Robo Scooter 500 and before any maintenance is done.

- **Two-Step Operator Presence Control**

While in manual mode using the remote control, it requires two independent finger actions in order to engage the mower blade. Once engaged, the mower blade button must remain depressed to continue blade operation. Once released, the two-step engagement process must be repeated.

- **Electronically Controlled Charging System**

Robo Scooter 500 is equipped with an on-board charge control system. This allows you to keep the charger connected at all times, even after the battery is fully charged. The control system will prevent an overcharge to the battery and keep it fully charged and maintained for the next use.

- **Sealed Batteries**

The batteries that operate the Robo Scooter 500 are completely sealed and will not leak any type of fluids, regardless of position. In addition, the batteries contain a one-time-use fuse in the event of a short-circuit or power malfunction.

- **Base Station/Perimeter Switch and Perimeter Wire**

Robo Scooter 500 cannot operate without a perimeter wire installed and activated through the Base Station/Perimeter Switch. In the event the Base Station/Perimeter Switch is turned off or otherwise fails to function, Robo Scooter 500 will stop operating. Likewise, should a break in the perimeter wire occur Robo Scooter 500 will again stop operation. A break in the perimeter wire prior to operation will prevent Robo Scooter 500 from operating. It can only operate within the boundary of the perimeter wire.

- **Automatic warning alert before operation**

When the mower is scheduled to start the automatic operation from the Base Station per a scheduled time, a warning buzzer and the operating lamp will activate 5 minutes prior to operation. This is a warning notification to clear and inspect the area.

- **Over-heat Monitoring Protection**

The blade motor and each of the two wheel drive motors are monitored continuously during operation for any situation that may cause these motors to over-heat. In such event, Robo Scooter 500 will stop operation of at least that motor and possibly the mower itself and indicate that the motor is cooling down. While unusual, this may happen when the mower is on grass that is severely overgrown; the underside of the mower is clogged from poor cleaning maintenance; the mower has encountered an obstacle that is unable to activate the bumper sensor preventing it from moving; or a problem landscape area has caused the mower to get stuck and is preventing it from moving.

Chapter 3 - Setup

Preparations



Attention!

Before starting the setup, it is necessary to first read this chapter in order to be aware of all setup rules and instructions so you are able to determine the best location for the Base Station and the perimeter wire layout.

- It is recommended to mow your lawn using a conventional lawn mower and water the ground before starting the setup for easier driving of the pegs.
- Confirm all parts for the setup are included (refer to *Contents of the packaging*, page 31).
- During the setup you will also need the following tools:
 - Hammer
 - Combination Pliers
 - Small flat and Philips screwdrivers

Base Station Location

- Set it in the biggest plot or zone;
- It should be placed along the outer edge (if setup on the lawn area) or outside the lawn;
 - In the back yard, where it is not visible to the street;
 - In a shady spot (better for a longer battery lifetime);
 - On a relatively level ground;
 - Close to a wall socket (230V / 120V) – the length of the low voltage cable is 15m (50ft)



Note

- The length of the low voltage cable must not be changed
- The power supply is suitable for outdoor use, yet it is required placing it in a sheltered place, dry location, which is well ventilated and not exposed to direct sunlight.
- Robo Scooter 500 is impervious to water and rain, however it is recommended to place the Base Station away from sprinkler heads for maximum protection.



Warning!

Serious Injury Can Occur! When placing the power cord leading to the Base Station, insure it is fastened securely to the ground and does not present a tripping hazard.

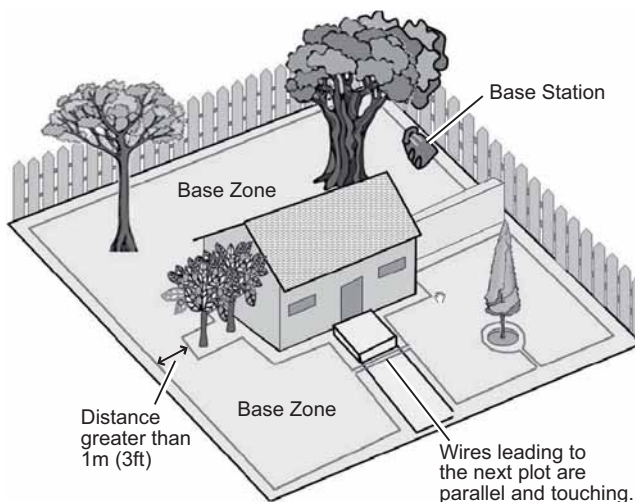
- Do not cross over surfaces such as sidewalks and driveways where it cannot be fastened securely.
- Place the Base Station at least one-meter from corners;
- Position the Base Station with its fence facing to the inside of the lawn.

Multiple Zones/Areas

Your home may require more than one zone to be set up in order for the Robo Scooter 500 to work in all of your lawn effectively. Where grass areas are not contiguous, or are separated by fences, sidewalks or other objects, it is required to make each of these a separate zone. When setting separated zones there are two options to lay the wire:

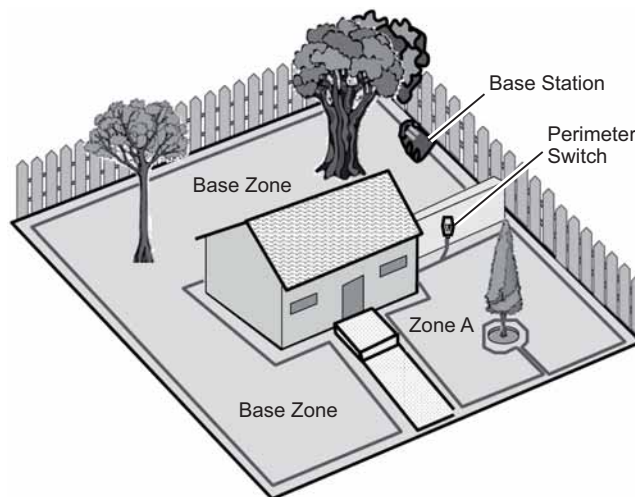
Option 1

All zones are looped together and connected to the Base Station. If the distance between two adjacent wires is greater than one meter, you can include it in the main loop connected to the Base Station as Robomow can effectively navigate through in order to move between the two areas while mowing the lawn, otherwise it is required to separate the area into two different zones. Perimeter wire can be as long as 500 meters (1650ft) in one loop when connected to the Base Station.



Option 2

There are separated zones that connected to the Base Station and the Perimeter Switch (available as an accessory - see *Chapter 9 - Accessory*, page 55).



To mow other areas, simply drive or carry Robo Scooter 500 to the area you want to mow and operate it. In this way, if one zone needs a shorter operating time than another, it can easily be set. When this area is completed, drive the mower back to the station for re-charging.

Determining the distance between adjacent perimeter wires

- If lawns are installed by the same perimeter wire that is connected to the same source (Base Station / Perimeter Switch), then it is enough to keep a distance of one meter between the wires to prevent interference in operation.
- If lawns are installed using different perimeter wires that are not connected, and each has its own source (Base Station / Perimeter Switch), then one of the following is required:
 - Maintain a minimum distance between the wires (30-50cm) to allow overlap between mowing zones, but synchronize between the mowing schedules to confirm there will not be interference between the zones. OR
 - Keep two meters between the perimeter wires with no need to synchronize between the operation schedules.

Defining Obstacles-Perimeter Islands

- Obstacles that are relatively rigid and higher than 15cm (6 inches), such as trees, phone poles and power poles can be left in the lawn without any consideration during the wire setup. The Robo Scooter 500 will turn when it collides with this type of obstacle.
- Other obstacles such as, flowerbeds, fountains and small trees, must be protected from the Robo Scooter 500 using the perimeter wire. This is done as part of the setup process and is commonly referred to as a perimeter island. However, for the most gentle and silent operation, it is preferable to demarcate all fixed objects in the working area.

To create a perimeter island

1. Take the wire from the perimeter section closest to the obstacle;
2. Peg it around the obstacle, using the RoboRuler short distance;
3. Returning back to the same spot of the edge you started from



Notes

- The wires leading to the perimeter island and coming back to the edge should be parallel and touching BUT they cannot be crossed. The wires to and from the perimeter island can be secured with the same pegs. The mower will not recognize these two wires and mow over them as if they do not exist. The single wire around the perimeter island will be recognized and prevent the mower from entering this area.
- Areas with obstacles grouped closely together should be covered by a single perimeter island or if they are close to the edge of the lawn, leave them out of the designated area.

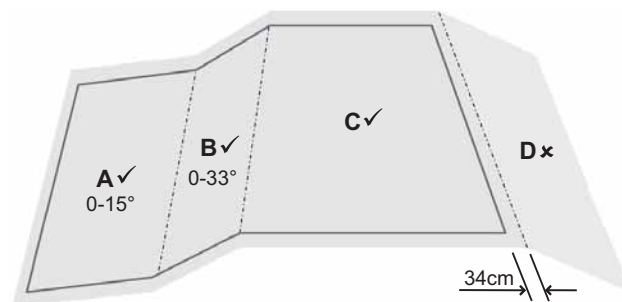


Attention!

Setting the Perimeter Wire counter-clockwise around the obstacle will cause Robo Scooter 500 to drive into the island".

Slopes

- **A:** The max slope allowed for the Perimeter Wire to be laid on is 15%.
- **B:** The maximum slope limit Robo Scooter 500 can mow inside the working area is 33%, roughly equals to 33cm (1ft) of rise per 1 meter (3ft). In any event, a slope that causes the front of the mower to raise from the ground while climbing is too steep and should not be included as part of the cutting area. Sloping area greater than 33% cannot be included in the working area.
- **D:** The Perimeter Wire should not be laid across a slope that is steeper than 15cm (6in) per distance of 1 meter/3.3ft (15%). There is a risk that Robo Scooter 500 will find it difficult to turn and might cross the wire outside, especially in damp weather conditions, as the wheels can slip on the wet grass.
- **D:** However, the perimeter wire can be laid across a slope steeper than 15% if there is an obstacle (fence, wall or dense hedge) that can prevent Robomow from slipping out of the area.



Location of the Base Station

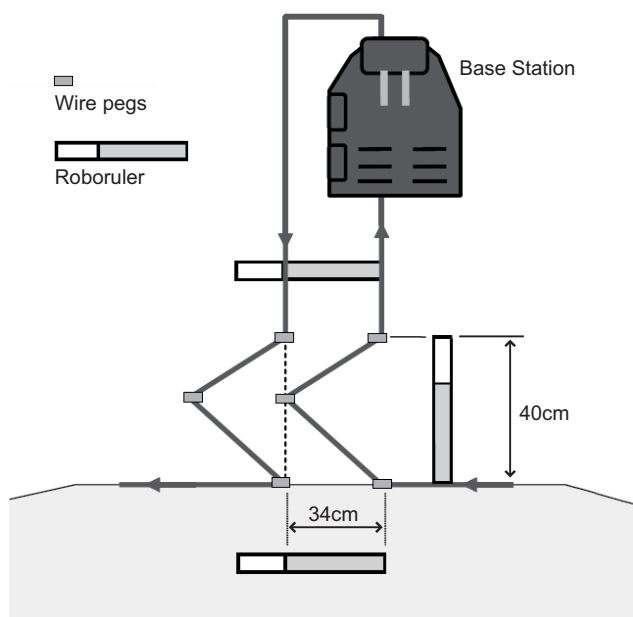
There are two options to set the Base Station:

Internal (inside the lawn)

- Choose a place where you want to setup the Base Station in your lawn.
- Place the Base Station concomitantly to the lawn edge on the lawn where the fence faces towards the inner side of the lawn.

External (outside the lawn)

- Choose a place outside the lawn where you want Robo Scooter 500 to be docked and charged.
- Confirm the pass between the lawn and the outside area is smooth with no height difference, so Robo Scooter 500 will not get stuck and will follow the wire smoothly.
- The surface between the lawn and the Base Station should be hard (such as a sidewalk or rigid ground) and not sandy or stoney, so Robo Scooter 500 will not slip or get stuck on it.
- The area between the lawn and the Base Station should be clear of obstacles and objects.
- The setup of the entering to the narrow pass leads to the Base Station should include triangles to reduce the chance that Robo Scooter 500 will enter towards the station while mowing the inner area (scanning).



- The distance between the wires lead to the Base Station and back to the lawn is 26cm (10 in).
- The Base Station should be placed on the right wire of the narrow pass (when standing inside the lawn).

- i Important**
As the two wires are very close and affect the wire sensors readings, the Base Station should not be aligned with the central lines marked on the Base Station; it should be placed with a shift of 10-20cm (4-8 inches) to the right.
- It is recommended to place the Base Station at least 25cm (10 inches) before the end of the external pass to allow the mower smooth entrance to the Base Station.

Perimeter Wire Setup

Now, knowing the location of the Base Station and the planning of the wire layout, you can begin to setup the Perimeter Wire in the Base zone.

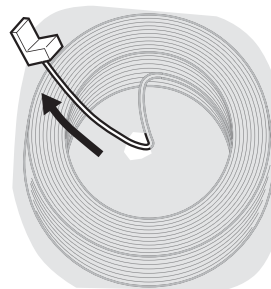
Starting Point

- Place the Base Station according to your plan with the fence towards the inner side of the lawn.
- Puncture the plastic covering of the perimeter wire and pull the wire ends with the plot connector out of the plastic covering; The connector should be connected to the wire in the polarity.

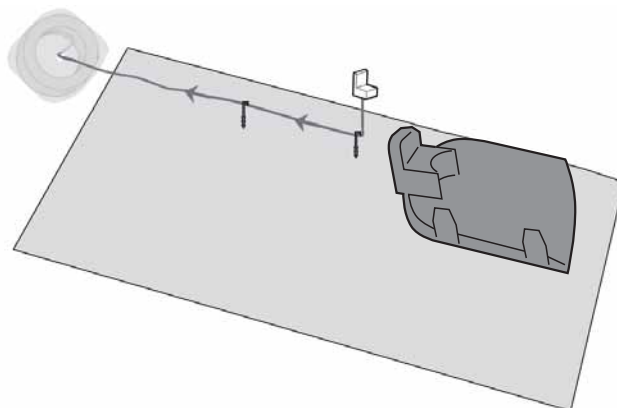


Note

The plastic covering is designed as a dispenser for the wire; so do not remove the wire spool from the covering.



- Peg the beginning of the wire to the ground where the Base Station will be located; be sure to leave 30cm (12 inches) to close the loop at the end of the setup.
- Start laying the wire to the counterclockwise direction when standing inside the lawn.

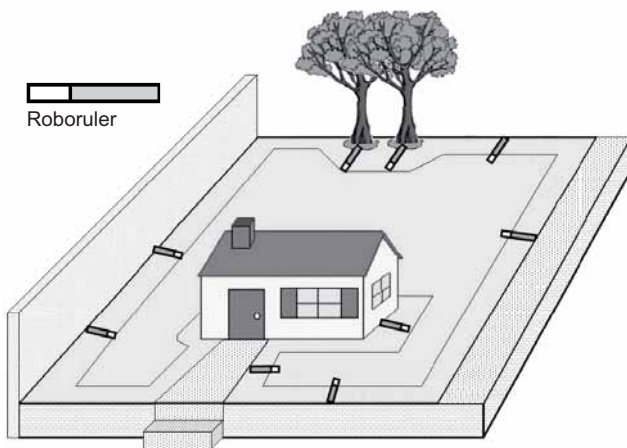


Fastening the Wire to the Ground

- It is not necessary to bury the perimeter wire, though you may do so if you wish, up to 10 cm (4 inches) deep.
- Small pegs or stakes are supplied with the Robo Scooter 500 and they are used to fasten and hold the perimeter wire to the ground, below grass level.
- Initially place a minimum number of pegs to fasten the wire down. Remember that you will want to test the wire set up before you fill in additional pegs and you may find some areas where you will need to move the wire position slightly.
- Upon hammering the peg to its final depth in the ground, pull the wire tight. It is a lot easier to insert pegs into wet soil. If the soil is dry, water the yard before perimeter wire set up.

Laying Out the Perimeter Wire

- Start setting the perimeter wire by placing pegs every few meters and at the lawn corners according to your plan; do not forget obstacles that need to be demarcated while laying the wire.
- Pulling the perimeter wire out of the plastic covering and lay it loosely as you walk along the area of the lawn.
- After removing enough wire within a given section, use the RoboRuler provided to set the correct distance from the lawn edge. The RoboRuler is used to help position the perimeter wire along walls, fences, sidewalks, driveways, flowerbeds and other perimeter zones.
- There are two basic measurements that are used on the RoboRuler:
 - The shorter distance is used along perimeter edges where the area outside the immediate perimeter is free of obstacles and is the same relative height as the perimeter edge or lower (sidewalk on the same level or flowerbeds).
 - The longer distance is used along perimeter edges where the area outside the immediate perimeter has obstacles or differences in the height along the perimeter edge (walls and fences).



Attention!

If the lawn's edge borders with a pond, swimming pool or watercourse or where the grass level is higher than 70cm (2ft) from the edge around it, then it is required to keep a distance of at least 1.2m (4ft) between the wire and the water (or chasm) otherwise supplement a fence or the same along the lawn's edge, so Robo Scooter 500 can detect it. The height must then be at least 15cm (6 inch). This will prevent Robo Scooter 500, under any circumstances, from crossing the wire outside the working area.



Warning!

Damage to the eye is possible. Use proper eye protection and wear appropriate work gloves when hammering the pegs. Hard or dry ground may cause pegs to break when driving them in. In extreme cases, watering the lawn where the pegs will be driven can be beneficial.



Warning!

Pegs should be driven at distances between one another that will keep the wire down below the grass level and prevent it from becoming a tripping hazard.

- When properly fastened to the ground, the wire and pegs will soon disappear under the growth of new grass and will not be visible.



Achtung!

If additional wire is required in order to complete the set-up, use the wire connectors provided, which are water-proof, to connect between the two wire ends.

- Screw terminals or twisted cables, insulated with insulation tape is not a satisfactory splice. Soil moisture will cause the stripped wire ends to oxidize and after a while result in broken circuit.

Completing the Perimeter Wire Setup

Once the perimeter wire is completed and pegged to the ground, the last step to complete is attaching the perimeter wire ends to the Base Station board and testing the setup.

1. There are two loose wire ends where the perimeter wire set up was started. Use the same peg to fasten these two perimeter wire ends down to the ground and twist them.



2. Cut the wire end without the connector so they are of equal length - removing any excess wire.



3. Strip back 6 mm of insulation from the wire end.

4. Insert the free perimeter wire into hole of connector using a small flat screwdriver; tighten the screw to secure the perimeter wire into the connector.



Placing and Connecting the Base Station

1. Close the cover of the Base Station



2. Connect the Perimeter Wire connector to the Base Station board.



3. Before securing the Power Supply cord to the Base Station, carefully lay the length of the cord out, beginning from the Base Station and leading to the main power supply and insure it is fastened securely to the ground and does not present a tripping hazard.



Attention!

Do not cross it over surfaces where it cannot be fastened, such as sidewalks or driveways.

- For ultimate protection, consider an underground placement within a protective conduit.

4. Connect the Power Supply cord to the Base Station board.



5. Route the Power Supply cord into the Base Station cover.



6. Close the cover of the Base Station; confirm it is locked well in its place.



7. Align the Base Station on the Perimeter Wire, so the wire is aligned with the two central lines marked at the front and rear side of the Base Station.



Attention!

Do not fasten the Base Station yet, as you will want to check its final position first.

8. Connect the power supply to a regular household receptacle 230 Volts AC.



Note

- A small flashing green light in the Base Station cover indicates the system is on and functioning properly.
- Continuous beeps indicate a disconnected/broken perimeter wire.
- Discontinuous beeps indicate poor splicing of perimeter wires or perimeter wire, which is too long (the max allowed in one loop is 500 meters).



Robo Scooter 500 Preparation and Settings

Setting the Cutting Height.

1. Lift the Bumper Cover from the front side of the Robo Scooter 500.



2. To change the cutting height, rotate the cutting height adjustment knob.



Inserting Batteries Fuse

Your Robo Scooter 500 is shipped with the batteries fuse removed and it will not operate without it. The fuse is assembled inside its rubber cover, located under the Bumper Cover.

1. Lift the Bumper Cover, remove the partition. The fuse can be inserted in either direction.



2. Insert the fuse.



Note

Robo Scooter 500 will now power up (wake up).

- The Batteries are charged at the factory and have plenty of power to perform the initial setup and test run.
- However, after the initial set-up process is completed the batteries need to be charged 16 hours in the Base Station before the first operation.

Robo Scooter 500 Settings

Control Panel

On the top of the rear side of Robo Scooter 500 there is a control panel. The control panel consists of a display, keypad and operating lamp.

- The 'GO' button is used as a means to select or confirm different menu options or settings.
- 'Up' / 'Down' arrow keys will allow you to scroll through the menu items.
- The 'STOP' button has two different functions:
 - when pressing during automatic operation it will stop Robo Scooter 500 and blade operation immediately.
 - when pressing at any time during the menu selection process it will bring you one step back in the menu.
- 'Main Switch' button is used to switch off the Robo Scooter 500. It is required to switch off the Robo Scooter 500 when carrying it between zones.

Language, Time and Date settings



Attention!

'Language' is the first setting you are asked to set, as Robo Scooter 500 wakes up..

1. Press 'GO'

Language
Press GO

2. Scroll 'UP' or 'DOWN' to choose your language and press GO to confirm.

English (US)
Confirm

3. Press 'GO'

Time and Date
Press GO

4. Scroll to set the time and date and press 'GO' for the next digit

00:00 dd/mm/yy
next digit ⬆ ⬇ ⬆

5. Press 'GO' to confirm and continue with the instructions at the next subparagraph ('weekly program' setting)

15:23 16/04/07
Confirm

Weekly Program



Note

The 'Weekly program' menu allows you to set an automatic weekly program by the size of the area connected to the Base Station.

- By setting the area of the zone connected to the Base Station, Robo Scooter 500 will automatically determine the most suitable weekly program to your lawn.
- Robo Scooter 500 will start mowing at 13:00 on the active days and will drive back for charging in the Base Station at the end of the operation.



Warning!

Never let Robo Scooter 500 operate without supervision. Serious injury can occur. If the current date and time are not set correctly or are failed to be set when prompted, the times scheduled for automatic departure will not be correct. Incorrect departure times can be dangerous if children, pets or bystanders are present in the mowing area.

- Press 'GO'

Weekly program
Press GO

- Press 'GO' to set an automatic weekly program by area or scroll to change it to 'Off'.

Program On
Confirm ↓



Choose 'Off' if you do not want to use automatic scheduled operations.

- Press 'GO'

Base zone area
Presse GO

- Scroll 'UP' to choose the lawn area connected to the Base Station

150 - 200 m²
Confirm

- Press 'GO'

200 - 250 m²
Confirm

- Follow the instructions at the next subparagraph ('Base position' testing)

Base position
Press GO to test

Testing the Base Station and Perimeter Wire Position



Attention!

It is required to test the position of the Base Station and the Perimeter Wire to determine if any small adjustments need to be made.

- Position the Robo Scooter 500 inside the lawn towards the perimeter wire, at least 2 meters from the Base Station.

- Press 'GO' to test the Base Station position.

Base position
Press GO to test



Note

In a case you forgot to connect the Power Supply to a regular household receptacle 230 Volts (120V), 'No wire signal' message will be displayed on the LCD upon pressing GO.

- Reminding you to connect the Power Supply.



Note

In a case you connected the Perimeter Wire in the opposite direction, 'Change wires in plot connector' message will be displayed upon pressing GO.

- Instructing you to switch between the two wires connected to the Plot connector.



- Follow the Robo Scooter 500 and confirm that it docks properly into the Base Station.

Searching base



Note

If Robo Scooter 500 fails to enter the Base Station, it will stop.

Reposition Base
Press GO

- Slightly move the Base Station, so that Robo Scooter 500 enters the Base Station as centered as possible; Reposition Robomow and press 'GO' for retesting.

- Fasten the base in place using the 2 stakes and press 'GO'.

Peg base
then press GO



- Press 'GO' to test wire position.

Wire position
Press GO to test

- Walk along the side of the Robo Scooter 500 while it is following the edge until completing one loop of the perimeter without striking any object (it will stay in the Base Station).

Wire position



Note

Robo Scooter 500 collides with obstacle, drives back and stops.

Adjust wire
then press GO

- Adjust the wire and press 'GO' to continue testing the wire position.

Completing the Wire Fastening

- Once complete, walk back along the perimeter and add in wire pegs to those areas of the wire where it is not pulled down below the level of the grass tips and close to ground level. Wherever the wire is raised or loose, it should be tightened and pegged down with extra wire pegs (distance between pegs should be 0.5 to 1 meter (1.5-3 ft) in straight line and more when curved).

Setup in None-Base Zone



Note

Setup in a non-Base zone, which is not connected to the Base Station, requires a Perimeter Switch (available as an accessory – see *Chapter 9 - Accessory*, page 55).

Perimeter Switch Location

- Find a convenient spot outside the perimeter of the non-Base zone, but a location that is relatively easy for you to access.
- The Perimeter Switch must be mounted vertically in order to maintain its' water resistance and preferably in a dry and sheltered location.
- Close to a wall socket (230V/120V) – the Perimeter Switch is supplied with an indoor power supply.

Placing the Perimeter Switch

- The Perimeter Switch connector is designed for quick and easy disconnection that allows you to easily move the perimeter switch between plots.
- The Perimeter Switch also comes with a large stake that fastens to its back, making transfer from one plot to another easier by allowing you to disconnect the switch and move it with the stake still attached.
- Another option is to mount the Perimeter Switch onto a vertical surface, such as a wall or deck railing. There are three small bosses on the back of the switch cover in order to mount it this way:



1. Squeeze the tabs on both sides to remove cover.



2. Mounting the Perimeter Switch using three mounting bosses on back cover.



Laying Out the Perimeter Wire

- Now, knowing the Perimeter Switch location, you can begin the setup of the Perimeter Wire. The perimeter wire setup in a Base and non-Base zone is identical in terms of placement and fastening.
1. At the location of the perimeter switch, strip back 5 mm (0.2 inches) of insulation from the wire end.
 2. Insert the wire end to the left side of the plot connector.
 3. Peg/fix the beginning of the wire where the Perimeter Switch will be located.
 4. Lay the wire from the Perimeter Switch to the lawn; be sure to leave enough wire at the beginning to close the loop.
 5. Start laying the wire to the counterclockwise direction when standing inside the law.



Completing and Testing the Setup

Once the perimeter wire is completed and pegged to the ground, the last step to complete is attaching the Perimeter Switch to the perimeter wires and testing the setup.

1. Pull the two loose perimeter wire leads taut and peg them down to the ground (figure 1.35), adjacent to one another, as you move away from the perimeter and towards the Perimeter Switch location (use the same pegs to attach the two wires from the lawn to the Perimeter Switch location).
2. At the location of the perimeter switch, cut the loose perimeter wire so both wires are of equal length, removing any excess wire.
3. Strip back 5 mm (0.2 in) of insulation from the wire end.

4. Insert the wire end to the free hole in the connector and tighten the screws.



5. Plug the perimeter wire connector into the Perimeter Switch.



6. Take the Perimeter Switch and squeeze the tabs on both sides of the Perimeter Switch.



7. Remove the back cover from the Perimeter Switch.

8. Connect the power supply plug to the Perimeter Switch board and reassemble the Perimeter Switch.



9. Connect the power supply to a regular household receptacle 230 Volts AC.



Attention!

The Power Supply is for indoor use only.

- Thus place it in a dry location, which is well ventilated (do not cover it with plastic bag).
- be sure the power supply and the connection to the low voltage cable are in a dry place and not exposed to water and rain.

10. Press the 'ON' button:

- A small flashing green light in the Base Station cover indicates the system is on and functioning properly.
- Continuous beeps indicate a disconnected/broken perimeter wire.
- Discontinuous beeps indicate poor splicing of perimeter wires or perimeter wire, which is too long (the max allowed in one loop is 500 meters).



Note

- The Perimeter Switch has an automatic shutoff feature, eliminating the need for you to turn it off after each use. It will shut itself off after 12 hours of operation.
- You may manually turn the perimeter switch off by pressing the 'ON' button continuously for 3 seconds. A beep will be heard after the three seconds, indicating you may release the button and the switch is off.

11. Test the perimeter wire setup by choosing the 'Wire position' menu.

12. Press 'GO'

Mowing
Press GO

13. Scroll down until 'Settings' is displayed

Zone setup
Press GO ⬆

14. Press 'GO'

Settings
Press GO ⬆

15. Scroll up until 'Wire position' is displayed

Child guard
Press GO ⬆

16. Press 'GO'

Wire position
Press GO

17. Press 'GO' and follow Robomow while following the Perimeter Wire



Note

Walk along the side of the Robo Scooter 500 while it is following the edge until completing one loop of the perimeter without striking any object; If Robo Scooter 500 collides in obstacle, it stops and drives back to allow you adjusting the wire position.

Wire position
Press GO to test

Chapter 4 - Menu

Main menu



Information on navigation menu

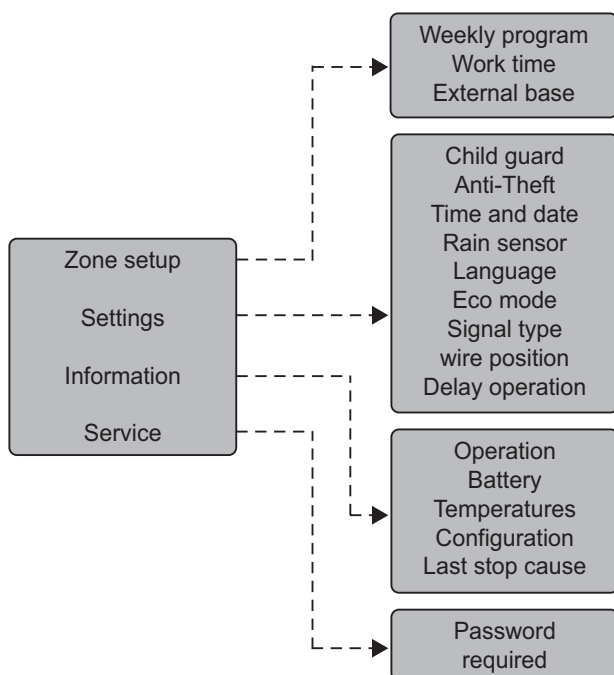
- To browse through the main menu and the submenus, use the 'GO' button as a means to select or confirm different menu options or settings.
- Pressing the 'GO' button will generally select or confirm the text message shown on the second line of the LCD. There are several settings, which the user can make changes to and features that can be enabled/disabled.
- Pressing the 'STOP' button at any time during the menu selection process will bring you one step back in the menu.
- To scroll between the submenus use the 'UP'/'DOWN' arrow keys.

To see the main menu functions, follow one of the following options:

- When the mower is out of the Base Station scroll down to the 'User options' display and press 'GO'
- When the mower is in the Base Station, simply scroll down to the menu you want.

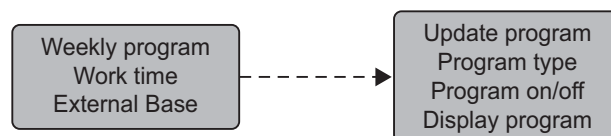
Main menu and submenus

- Scroll UP/DOWN using the arrow keys to the menu you want.
- Press GO to see the options below the chosen menu.



Zone setup

The 'Zone setup' menu allows user to set different parameters of the zone.



Weekly program

The 'Weekly program' menu consists of four options:

- „Update program“
Allows updating the program and changing the settings.
- „Program type“
allows setting the program type, when every type gives a different level of the parameter the user can set (more details will follow).
- „Program on/off“
Allows user to shut off the weekly program when setting the 'Program' to 'off'. A shortcut to shut off the weekly program is by pressing the main switch while Robomow is in the Base Station. It will set the program to 'off' but will allow manual start by pressing the GO button as well as charging.
- „Display program“
The weekly program display is used to show the active days and additional information about the last week operations (more details will follow).

Program type

Set by area

Define the area size of the zone connected to the Base Station and the start time, at which you wish Robo Scooter 500 to start mowing; Robo Scooter 500 will determine the most efficient weekly program to your lawn based on the area given.

1. Press 'GO'

Base zone area
Presse GO

2. Scroll 'UP' to choose the lawn area connected to the Base Station

150 - 200 m²
Confirm

3. Press 'GO'

200 - 250 m²
Confirm

4. Scroll to set the start time and press 'GO' to confirm (the 'Start time' is the same for all days)

Start: 14:00
Confirm

When setting weekly program by area, the active days will be as shown in the table below.

Area m ²	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	Sun
0-50		x			x		
50-100		x			x		
100-150	x		x		x		
150-200	x	x		x	x		
200-250	x	x	x	x	x		
250-300	x	x	x	x	x	x	
300-	x	x	x	x	x	x	x

Set by days

Select the days in which you wish Robomow to operate. Define the start time and the work time, which are common to all active days.



Notes

- The cursor indicates the day to be set.
- '+' is for active day.

1. Use the UP/DOWN arrows to change the day status.
2. Press 'GO' to move to the next day.

M+T-M-T-F-S-S
Next day ↕

3. Press 'GO' to confirm.

M+T-M-T-F-S-S
Confirm ↕

4. Scroll to set the start time (the 'Start time' is the same for all days).

Start: 13:00
Next digit ↕

5. Press 'GO' to confirm.

Start: 14:00
Confirm

6. Scroll UP/DOWN to set the work time.

Zone: Dock 1:30
Confirm ↕

7. Press 'GO' to confirm.

Display program

The weekly program display (figure 2.5) is used to show additional information about the last week operations except of the '+' for the active days.

M T M T F S S
R + + + m - -



Note

To display the program, press the 'UP' arrow while Robomow is in the Base Station. The program is displayed for 10 seconds before changing back to the main display. To update the program, press the 'GO' button within the 10 seconds that the program is displayed.

The following characters may appear under each of the active days:

Character	Meaning
+	Active day
B	Skipped due to low battery voltage; (Robo Scooter 500 did not depart from the Base Station at the scheduled time due to low battery voltage)
b	Docked before time due to low battery voltage; (Robo Scooter 500 did not complete the operation and drove back to the Base Station due to low battery voltage – relevant only when 'Work time' different from 'Max' is set)
d	Robo Scooter 500 did not return to the Base Station because of Drive over current ('Start elsewhere') or 'Drive problem'; Robo Scooter 500 returned to the Base Station before time due to drive overheat.
M	Skipped due to mow over current detected in the Base Station before Robo Scooter 500 has started the operation.
m	Robo Scooter 500 returned to the Base Station before time due to mow problem (over current or over heat).
O	Skipped because the mower was out of the Base Station at the scheduled start time.
P	Skipped due to power problem (there is no charging voltage at departure time).
R	Skipped due to rain; (Robo Scooter 500 did not depart from the Base Station at the scheduled time due to rain detection)
r	Docked before time due to rain; (Robo Scooter 500 did not complete the operation and drove back to the Base Station due to rain detection during the operation)
S	Skipped due to signal problem (it may happened because of problem with wire sensors, cut perimeter wire, poor splicing of perimeter wire or perimeter wire which was too long).
s	Robo Scooter 500 returned to the base because of no signal for more than 1 hr
U	Skipped due to user choice/interference (usually when the 'Program' set to 'off')
u	Robo Scooter 500 did not return automatically to the Base Station because of user interference

Work time

- Allows the user the option of setting the operating time from 15 minutes up to 2 hours and 'MAX' which is generally 2.5 to 3.5 hours, depending on grass type and condition.
- This menu is used when operating the mower in Manual Start from the Base Station, as when the mower departs automatic from the Base Station, the 'Work time' it used is as defined in the weekly program.

1. Press 'GO'

Work time
Press GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Scroll to select different operating time.

Max
Confirm ⬆ ⬇ ⬆

3. Press 'GO' to confirm.

Max
Confirm ⬆ ⬇ ⬆

External Base

- Allows the option to setup the Base Station outside the lawn; recommended when you want to conceal the mower from people eyes while not mowing.
- The default set by the producer is set to 'off'; if you setup Robo Scooter 500 outside the lawn it is required to change the setting of 'External base' to 'on'.
- The mower follows the wire for 5m (15ft) from the Base Station before it enters to mow the inner area, thus it is recommended to set the Base Station at maximum 3-4m (10-13ft) from the lawn; however if you want to set the mower in a bigger distance from the lawn, you have to increase the 'Distance' setting (in the 'External base' menu) respectively.

Settings

Child Guard

Child guard is a feature that when activated will help deter use by young children and other unauthorized people. It will prevent operation to those not familiar with the mower.



Attention!

It is strongly recommended to use the "Child Guard" menu option in order to prevent operation by children or others who are not familiar with the safe operation of the Robomow.

- The key sequence to unlock the guard for operation is pressing the 'UP' arrow key and then the 'STOP' key to unlock the controls. Two minutes of inactivity will re-lock the keys.

Anti-Theft

The anti-theft system provides the user a disabling function that will prevent anyone from using or driving the Robo Scooter 500 unless they have the valid code to enter.

1. You will be prompted to enter a four-digit code of your choice to use as your personal security code.
2. Use the scroll arrows in order to change each digit position to a different number.
3. Press 'GO' to move to the next digit.

Time And Date

Allows setting time and date:

1. Press 'GO'

Time and Date
Press GO

2. Scroll UP/DOWN to set the clock and the date and press 'GO' for the next digit.

00:00 dd/mm/yy
Next digit ⬆ ⬇ ⬆

3. Press 'GO' to confirm.

10:37 23/04/07
Confirm

Rain Sensor

The Rain sensor feature enables the mower to detect rain and skip or stop the operation as it is detected.

Rain sensor on/off

1. Press 'GO'

Rain sensor
Press GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Scroll UP/DOWN to set the Rain sensor on- or off.

Rain sensor ON
Press GO ⬆ ⬇ ⬆

3. Press 'GO' to confirm.

Rain sensor OFF
Confirm ⬆ ⬇ ⬆

Set sensitivity

1. Press 'GO'

Rain sensor
Press GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Scroll UP/DOWN to regulate the sensitivity.

Set sensitivity
Press GO ⬆ ⬇ ⬆

3. Press 'GO' to confirm.

Reading (29) 25
Confirm ⬆ ⬇ ⬆

Language

Allows the user the option of viewing the LCD text in several different language versions.

ECO-Mode

The ECO (Economic) mode feature enables operating Robo Scooter 500 using minimum energy required to cut the grass and maintain the lawn.

Note
The ECO mode default is set to 'on'. Operation in ECO mode reduces Robo Scooter 500 noise level during operation and allows longer operation time. It is recommended to use the ECO mode only in zones with Base Station, where mowing is more frequent and a shorter part of the grass is cut.

Signal type

In some circumstances there may be interference to the wire signal caused by other wire signal activated in adjacent lawn (neighbor that use robotic lawnmower) or by any other appliance using similar frequency. In case of signal interference, you may see one of the following symptoms (usually close to the neighbor lawn):

- Robo Scooter 500 is widely swinging when driving along the wire;
- Robo Scooter 500 changes direction without reaching the wire;
- Robo Scooter 500 crosses the wire outside the designated area;
- 'Start inside' message is displayed although Robo Scooter 500 is inside the designated area and the perimeter wire is connected in the right polarity

Note
If your mower faced one of the above symptoms, to change the signal type call to service.

Wire Position

Allows user to test the wire position in 'Edge' mode while the mowing motors are switched off to prevent any damage to the perimeter wire after the initial setup of the wire is completed.

Delay operation

This option allows the user to press GO but delay the operation starting time.

To use this option, follow the steps below:

1. Set the 'Delay operation' to X hours (choose between 1,2,3...or up to 8 hours);
2. Switch on the Perimeter Switch (It is operated for 12 hours) and place the mower inside the lawn towards the perimeter wire;
3. Pressing 'STOP' then 'GO' (while holding the 'STOP' button) will change the display to 'Press GO again to skip edge' and at the end of the warming up process, the mower will stay in place with a message 'Operation delayed – wait...'
4. The mower will start the operation after X hours (as set in the 'Delay operation' menu) from the 'GO' pressing.

Information

The 'Information' display is used for information only, it allows the option to scroll between the following menus:

Operation

„Total time“: Indicates the total number of hours the mower has been in operation

Total time
253h47m ⬆ ⬇ ⬆

„First operation“: Indicates the date, in which the mower was first operated.

First operation
Date: 13/03/08 ⬆ ⬇ ⬆

Battery

„Battery voltage“ – Displays the current voltage of the batteries.

Battery voltage
12.8 25.5 12.7 ⬆ ⬇ ⬆

„Last run times“ – Indicates the last battery run time in the last 10 operations, the voltage at the beginning of the operation and the operation date.

Last run times
Press GO ⬆ ⬇ ⬆
1) 2h34m 25.8V
25/05/08 ⬆ ⬇ ⬆

Temperatures

Displays the temperatures on the drive motors, mowing motor and on the Main Board.

Mow temp.
+24 C +75 F ⬆ ⬇ ⬆

Configuration

Displays the configuration of the Robomow: Main Board part number, software version and Base Station Board part number.

Software
5.4v 21/10/07 ⬆ ⬇ ⬆

Last stop causes

Displays the last ten stop causes number and the date of the stop.

1) 11 [3]
10:35 25/05/08 ⬆ ⬇ ⬆

Chapter 5 - Operation

Edge Mowing

Note

- The first mowing chore for Robo Scooter 500 is mowing the edge. Edge is the outer perimeter of the active zone Robo Scooter 500 is working within. This is essential where you placed your perimeter wire in the wire set-up.
 - Edge mowing provides a clean even cut around the perimeter and helps to minimize the amount of trimming along walls and other obstacles.
 - Robo Scooter 500 verlässt die Basisstation (zum eingestellten Zeitpunkt oder wenn Sie die GO-Taste einmal drücken), um die Kante der Grünfläche zu mähen.
1. It will make exactly one turn until it reaches the Base Station contacts.
 2. It will reverse out and move back to continue mowing the inner area of your lawn.

Edge in None-Base Zone

1. Place Robo Scooter 500 inside the lawn, switch on the Perimeter Switch on and press the 'GO' button once.
2. Robo Scooter 500 will automatically find the edge (perimeter). It will now begin mowing the edge, completing one to two complete passes around the perimeter and then turn into the lawn to mow the inner area of the lawn.
3. It will then drive into the lawn and begin what is called the scanning process.

Skipping Edge Mowing

- Robo Scooter 500 provides a means that will allow you to skip the edge mowing process and start directly with the scanning (mowing) process.
- In order to do this, simply press the 'GO' button twice at the initial startup of the mower. Pressing 'GO' the second time immediately following the first press will tell the mower to skip mowing the edge.

Scanning (Mowing of the inner area)

Note

- The scanning process is simply a process whereby Robo Scooter 500 is moving across your lawn while it is mowing.
- Keep in mind that the Robo Scooter 500 will not mow all the grass on its first pass; in fact it will leave uncut grass in between many of the passes it makes. This is expected and is entirely normal. These uncut areas will be cut on subsequent passes of the Robo Scooter 500 across the lawn.
 - Robo Scooter 500 will continue to run for the amount of time selected or for the default 'MAX' time, which is generally 2.5 hours, depending on grass type and condition.

Operation in Base Zone

Automatic Start

This mode enables you to set a weekly program, and the mower will automatically start to mow and drive back for charging at the Base Station when finished.



Warning!

Never let Robo Scooter 500 operate without supervision. Serious injury can occur.

- Insure that the scheduled operating times that you program in for automatic start and mowing are times when the mowing area will be free of children and pets.
- Do not program times unless you are certain the area will be free of children, pets and bystanders.

Manual Start

Manual Depart mode can be used in cases such as the following:

- Mowing the lawn at times other than when programmed.
 - When the lawn is occupied and the yard must be cleared of debris, objects, pets or people first.
1. For initiating a manual start for mowing, press the 'GO' button once. Robo Scooter 500 will depart from the Base Station and will mow the edge until it reaches the Base Station. It will reverse out and move back to continue mowing of the inner area.
 2. To skip the edge mowing process, press the 'GO' button twice when initiating manual start and mowing.

Returning to the Base Station

Automatic Return

Robo Scooter 500 automatically returns to the Base Station at the end of every operation. It will recharge and stay ready for the next scheduled start time that was scheduled.



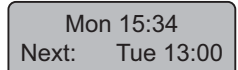
Note

When the mower is in the Base Station the battery is charged and one of the following screens is displayed:

Displayed when there is no weekly program or when it is set to 'off'.



Displayed when a program is set.



'Go to base' option

You can manually send the mower to the Base Station from any point in the lawn.

- by pressing the upper scroll arrow once for the 'Go to base' message option - then press 'GO'. The Robo Scooter 500 will find the perimeter wire and will follow it until reaching the Base Station - 'Searching base' message is displayed during this sequence.



Note

The charging system and battery are designed to remain plugged in at all times of non-use, throughout the mowing season, without concern to over charging, over heating or damaging the battery.

Operation in None-Base Zone



Attention!

When mowing in non-Base zone, it is required first to define the work time and to set the proper time depends on the zone area.

Zone activation

1. Press the on/off button to turn on the switch.



Note

To verify switch operation, there is a green LED located next to the button that will flash when operating properly. If an intermittent beeping is heard shortly after turning the switch on, there is a problem of cut wire or poor wire splicing.

- Look to see which of the red LEDs is flashing to identify the problem. You must correct the problem before Robo Scooter 500 can operate automatically.
2. Place the mower inside the active perimeter.
 3. Press the 'GO' button. In a case where you have forgotten to turn on the Perimeter Switch, a 'No wire signal' message will be displayed, reminding you to turn the switch on.

Completing the Operation

- When Robo Scooter 500 has operated the allotted time, it is required to Press the Stop button and to drive it back to the Base Station for charging, otherwise Robo Scooter 500 will start follow the perimeter wire to search for the Base Station.



Note

If Robo Scooter 500 has completed its mowing and it is more than 15 minutes before you arrive to move it, the LCD screen will be blank. Robo Scooter 500 will shut itself down into a sleep mode after 15 minutes of inactivity at all times.

- Pressing the 'GO' button will wake it up and display the message that was on the LCD when it went into sleep mode.

Tips for maintaining your lawn

Best time to mow

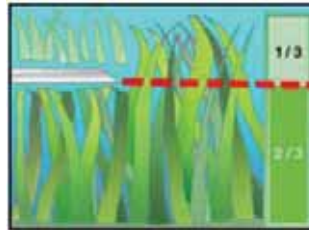
Mow your lawn when the grass is dry. This prevents the clippings from clumping and leaving piles on the lawn. Mow it late in the day rather than during the heat of the day.

Mowing frequency

Mow often, producing short, small clippings. During the active growing season the mowing frequency should be increased to once every 3-5 days, before the grass is too long. Short clippings decompose quickly and will not cover the grass surface. If the grass gets too high, raise the cutting height, mow, then gradually lower it over several mowings.

Cutting Height

Follow the "1/3 rule:" mow no more than 1/3 of the length of the grass. Proper mowing will produce short clippings that will not cover up the grass surface. You may have to cut the lawn more frequently, or double cut, when the lawn is growing fast, such as in the spring.



Water

Grasscycling reduces the amount of water needed by lawns since the clippings are about 80 - 85% water. Grasscycling slows evaporation losses from the soil surface, and conserves water. Most lawns need less water when Grasscycling.

Watering

Water your lawn between 4 a.m. and 8 a.m. in the morning, so water has time to soak into the soil before the heat of the sun causes evaporation. Your lawn needs 1 to 1-1/2" (3-4cm) of water weekly. Deep watering allows grass to develop a deep root system, enabling the lawn to resist disease and drought.

Do not over water

Too much water is not only wasteful but can also increase turf growth, which requires more frequent mowing. Let the soil partially dry out between watering. Water when the top two inches of soil have dried out. Use an object such as a screwdriver to probe your soil and measure the depth of the moisture.

Fertilization

Grasscycling reduces the amount of lawn fertilizer needed because the clippings provide about 1/4 of a lawn's annual needs.

Blade

Keep your mower blade sharp. Sharp blade provides a clean, safe and efficient cut. Dull mower blade will tear and shred the tips of the grass, which can provide an entry point for disease organisms and weaken the grass plant. It is recommended to replace Robomow blade once a year.

Thatch

Clippings and thatch are simply not connected. As mentioned previously, grass clippings are approximately 80-85 percent water with only small amounts of lignin, and decompose rapidly. When we stop and think about it, golf courses, sports fields, and parks have been mowing grass for years and recycling with no grass catchers. A small amount of thatch (approximately 1/2 inch) is actually beneficial to a lawn. Grass clippings protect your lawn's root system from heat and water loss.

Chapter 6 - Maintenance and Storage



Warning!

Blade is very sharp and can cause severe cuts or lacerations.

- Always remove batteries fuse before any maintenance or cleaning is done or before lifting Robo Scooter 500.
- Always wear heavy work gloves when working with and around the blade.

Recommended Maintenance Schedule

Maintenance Service Interval	Maintenance Procedure
Regularly	• Remove the batteries fuse and check any damage on the blade. • Check and remove grass clippings and dirt from the mowing deck if necessary, particularly when mowing wet and damp grass. • Charge the Robo Scooter 500 batteries after every use.
150 – 200 Hours	• Replace the blade; replace it more frequently if the edges dull in rough or sandy conditions.

Cleaning



Attention!

Never use harsh or abrasive cleaning solutions. Never spray with a garden hose or other type of liquid spray hose.

- Use only a damp cloth and a dry brush to clean the outer surfaces.
- A light detergent can be used in a water solution, and then soaking and wringing dry the cloth for cleaning.

Robo Scooter 500

- The underside of the mowing deck needs to be inspected, and cleaned if necessary, between operations. The Robomow is a dedicated mulching mower and may accumulate clippings under the mowing deck, particularly when mowing wet and damp grass.
- Most grass accumulation can be removed using a small wooden stick or similar object. Carefully scrape the collected grass debris from under the mowing deck. If necessary, remove the blade to gain better access to the mowing chamber in order to clean it. Do not place the mower upside down, damage to the bumper can occur. Instead, lean it against another surface to gain access to the mowing deck area.

Base Station

- Keep the Base Station entrance and area clean from leaves, sticks and twigs and any other debris that may tend to collect in these areas. Do not spray a water hose directly onto or into the Base Station. Use a damp rag and brush to clean the outer surface.

Replacing the Blade



Warning!

Blade is very sharp and can cause severe cuts or lacerations.

- Always remove batteries fuse before any maintenance or cleaning is done or before lifting Robo Scooter 500.
- Always wear heavy work gloves when working with and around the blade.



Warning!

Machine sharpening is not recommended, as a good balance cannot be achieved after machine sharpening.

1. Place Robo Scooter 500 on its rear side vertically, lay against a wall or turn it upside down on a soft surface;

2. To remove blade, using both hands, squeeze the plastic lock tabs at the base of the blade.



3. Squeeze the plastic locks tabs in the arrow direction.



4. Then pull blade assembly off, away from mower.



5. Holding the replacement blade by its base, push until it is locked into place. You will hear a click when it locks. If you do not hear a click, remove blade, and repeat the procedure.

Battery



Note

The batteries are maintenance-free, but have a limited life span of 1-3 years.

- Battery life depends on the number of operations per week and the length of the season.
- The batteries should only be replaced by a service dealer.
- Do not place used batteries in your household trash.
- Batteries must be collected, recycled, or disposed of in an environmentally sound manner.
- Return the old batteries to an approved sealed lead (acid) battery recycler.

Batteries Replacement



Warning!

Blade is very sharp and can cause severe cuts or lacerations.

- Lift the bumper and remove the batteries fuse.

1. Remove the cutting height adjustment knob by lifting it upwards.



2. Unscrew the five nuts manually at the rear side of the Chassis cover. If you find it difficult use a wide flat screwdriver.



3. Lift the rear side of the cover.



4. Disconnect only the two cables from the left battery.



5. Place the new battery and connect the cables to the battery tabs when the red and the black cables are fitted to the color on the battery.
6. Disconnect the cables from the right battery.
7. Place the new battery and slightly crimp the battery connectors with pliers, so that they fit tightly on the battery tabs.
8. Connect the cables to the battery tabs respectively by color;
9. Insert the batteries fuse and confirm the Robomow wakes up.

Winter Storage

Robo Scooter 500

1. Remove the battery fuse and clean the Robo Scooter 500.
2. Store Robomow indoors in a clean dry place, standing on its wheels; confirm the area around the bumper is free.

3. Insert the battery fuse and connect the winter charger to the mains supply for the entire period in which Robo Scooter 500 will not be operating; confirm 'Charging' is displayed and 'Ready – keep charging' when the battery is fully charged.



Attention!

The winter Charger is an integrated part of the Robomow and it is designed for indoor dry use only.

- Do not charge Robomow where wet contact is likely.



Attention!

Never connect the winter charger while Robo Scooter 500 is still in the Base Station.



Note

- The charging system and battery are designed such that they can remain plugged in at all times of non-use without concern to over charging, over heating or damaging the battery.

Base Station / Perimeter Switch



Note

It is recommended to remove the Base Station for the winter period.

1. Disconnect the power supply from the mains power;
2. Open the Base Station / Perimeter Switch cover;
3. Disconnect all connectors from the board;
4. You can now remove the Base Station cover/ Perimeter Switch and place it in dry storage;
5. It is recommended to store the power supply in a dry storage; if not possible, protect the cable end from moisture to prevent corrosion while not connected to the Base Station.
6. Disconnect the green plot connector (keep it connected on the board for the next season) from the perimeter wire ends and protect it from moisture to prevent corrosion of the wires while not connected to the Base Station; You may place the wire nut connector onto both wire ends for protection in the winter;
7. Protect the remaining connector using the black rubber cover.

After Winter Storage

- Confirm that all connections, charging pins and wire ends are clean prior the first operation; if required, clean the contacts with a small piece of fine sandpaper, 200 grit or higher or using steel wool of '00' or higher grade.
- Place the Base Station in its place and connect all cables to the board
- Confirm that Robo Scooter 500 displays the correct time and date.

Chapter 7 - Text Messages



Note

Robo Scooter 500 is equipped with an LCD panel that will notify you in the form of a text message when common operational faults occur to instruct the user to perform a certain function or action.

- If the LCD screen is blank, pressing the 'GO' button one time will wake the mower up and the last fault or message displayed prior to stopping will now be displayed.
- If a specific problem re-occurs, it is recommended to identify the fault code prior to calling for service. Pressing the 'UP' arrow once, while the message is displayed, is a short-cut button to display the 'Last stop cause'

Message Displayed	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
Adjust wire then press GO	• Robo Scooter 500 detects an obstacle along the edge while operated in 'Wire position test' mode.	• Adjust the wire in the place where it collides in the obstacle or remove the obstacle and then press 'GO' to continue in the wire position test.
Base problem	• Robo Scooter 500 fails to enter the Base Station 3 times continuously	• Adjust the Base Station position. • Clean the contacts with a brush or piece of cloth. • Confirm a good connection of the cables to the Base Station contacts. • Confirm the Base Station is leveled with the ground before the Base, so there is no step that causes Robo Scooter 500 to slips.
Bumper pressed	• Bumper is constantly being pressed	• Move mower away from object pressing against bumper.
Change wires in plot connector	• This message appeared at the first time the 'GO' button is pressed after completing the setup in case the perimeter wire is connected to the plot connector in the wrong polarity.	• Change between the two wires ends that connected to the plot connector (the green connector that connected to the Base Station).
Charging failure	• The charging process is not active	• Contact service provider
Check mow height	• Mowing motor has faced over-current for too long because of high grass or some obstacle is stuck or wrapped around the blade. • Something is preventing a blade from rotating freely. Severe grass accumulation under the mowing deck; rope or similar object wrapped around mowing blade. • Object jammed under mower preventing blade from rotating.	Attention! Remove fuse before lifting the mower. • Inspect blades for foreign material or debris preventing rotation. • Clean out accumulated grass clippings using a wooden stick.
Check power (Base Station)	• Power supply is not plugged properly into the main power supply • The charging process has stopped due to a temporary power loss.	• Confirm power supply is plugged into the main power receptacle.
	• No power to receptacle or main power is shut off	• Turn power on to the main receptacle. • Check the mains supply using another appliance .
	• The mower or Charging Station contacts are dirty.	• Clean the contacts with a brush or piece of cloth.
Check power (Winter charger)	• Charging is not detected, although there is physical contact between the mower and the Base Station contacts.	• Confirm a good connection of the power supply to the Base Station. • Confirm a good connection of the Base Station board cables (green and red) to the Base Station contacts pins (screws are tightened).
	• Power supply cable is not plugged properly into the mains supply. • No power to receptacle or main power is shut off.	• Confirm power supply is plugged into the main power receptacle. • Turn power on to the main receptacle. • Check the mains supply using another appliance

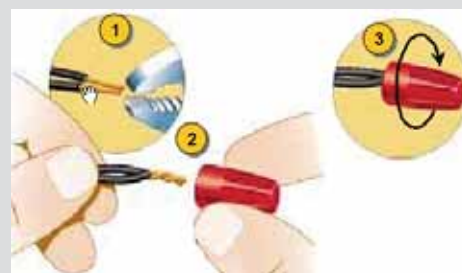
Message Displayed	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
Check signal Press GO	- There is no fitting between the 'Signal type' setting in the menu and the signal jumper on the Perimeter Switch; - Automatic operation is initiated while Robo Scooter 500 is placed out of the perimeter wire lope - The perimeter wire is connected to the plot connector in the wrong polarity. - Robo Scooter 500 detects signal interferences from adjacent activated lawn or from other appliance activated near the zone;	- Set the 'Signal type' menu to 'A' and confirm the signal jumper is installed on the Perimeter Switch board; or alternatively set it to 'B' and remove the signal jumper from the board; - Place the mower inside the lawn and press the 'GO' button. - Change between the two wires ends that connected to the plot connector (the green connector that connected to the Base Station). - In case of signal interference call the service for help;
Check wire	- Poor connection of perimeter wire - twisted cables, or a screw terminal, insulated with insulation tape is not a satisfactory splice. Soil moisture will cause the conductors to oxidize and after a while result in broken circuit. - Too long perimeter wire	- Check and repair all loose/poor or corroded connections. - Use only the connectors supplied in the box. It is waterproof and gives a reliable electrical connection. - The maximum length of wire allowed in one lope is 500m – if the wire is longer than 500m, split the area into 2 separated zones.
Close cover	- The bumper cover is not in its place because one of the following reasons: - The cover has popped out during operation while Robomow has collided in obstacle. - The bumper cover was not placed properly by the user in its place.	Press the bumper cover downwards and confirm it is clicked well.  Attention! In case of short / slanted obstacles, it must be protected from the Robo Scooter 500 using the perimeter wire around it.
Cross wire	- The perimeter wire is too close to the edge - The lawn slope is too big - Robomow does not succeed to turn in place at the edge and it causes the mower to slip out of the area. - Too low cutting height for the lawn and grass conditions.	- Remove the wire towards the inner side of the lawn and do not include area with too big slopes. - Fill any holes and pits in the ground. - Increase the cutting height
Drive overheat cooling, wait...	The drive motors have been working under a severe load for too long.	There is no need to do anything Robo Scooter 500 will renew automatically the operation, as the drive motor will cool down.
	Short-circuit detected in Drive Motors.	Contact your Service Dealer.
Failure: xyz	Internal failure	Press 'go' to confirm the message; if the message is still displayed, remove the battery fuse for 10 seconds and retry to operate the mower. If the message still displayed, contact your service dealer.
Fmnt wheel prob	The Front Wheel has left the ground for more than 8 – 10 seconds.	 Warning! Remove battery fuse before lifting the mower - The Robo Scooter 500 has driven onto an obstacle, raising the front end. Remove or exclude this object from the mowing area. - The Robo Scooter 500 is being used on a slope too steep for safe mowing. Exclude this from the mowing area. - High grass is preventing the front wheel from fully riding on the ground. Raise the cutting height. - The ground contains large holes or indentions where the front wheel can drop into when passing across. Fill these areas with dirt and level off.
High temperature waiting...	Robo Scooter 500 is charged through the Base Station and the ambience temperature is out of range (above 158°F / 70°C);	Do not do anything, the charging is stopped and Robo Scooter 500 is waiting for temperature to change back to the allowed range; if temperature stays out of the range for more than 12 hours, the message is changed to 'High temp. Press GO'.
Insert fuse for charging	Robo Scooter 500 is connected to charging without a battery fuse.	Disconnect Robo Scooter 500 from charging, insert the battery fuse and reconnect to charging.
Keep charging if not used	- Message is displayed every time the power supply is disconnected. - Displayed when the mower isn't in operation and not connected to the charging for a long time.	- Press any key to change the display back. - Send the mower back to the Base Station for charging / connect the power supply or continue in operation

Message Displayed	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
Key pressed	One of the operating panel buttons is constantly pressed.	Press 'GO' to confirm the message and to continue in operation. The message is displayed to inform the user about the problem, but will not prevent the operation.
Keys locked	Child lock feature has been activated	Press the Up ? arrow key and then press the 'STOP' button. Child lock can be deactivated under the 'Settings' menu.
Low battery	- Mower is searching for the Base Station but the battery voltage is too low to continue the searching process. - Robo Scooter 500 has skipped the last start time due to low battery voltage	- Drive the mower manually using the remote control or carry it by hand for charging in the Base Station. - Confirm there is enough time between the two adjacent departures so the battery can be charged prior the scheduled operation (min 16 hours between operations).
Low temperature waiting...	Robo Scooter 500 is charged through the Base Station and the ambience temperature is out of range (below 32°F / 0°C);	Do not do anything, the charging is stopped and Robomow is waiting for temperature to change back to the allowed range; if temperature stays out of the range for more than 12 hours, the message is changed to 'Low temp. Press GO'.
Mow overheat cooling, wait...	The mowing motor has been working under a severe load for too long of a time.	There is no need to do anything – Robomow will renew automatically the operation, as the mowing motor will cool down.
No wire signal	- Base Station / Perimeter Switch is not turned on or not connected to the zone intended to mow. - The perimeter wire is not connected to the Base Station / Perimeter Switch - The perimeter wire is cut	- Make sure the Base Station is connected to the mains supply - Disconnect the Base Station power supply from the mains power and reconnect after 10 seconds. - Check the Perimeter Switch is connected to the correct zone and is turned on. - Check the connection of the perimeter wire to the Base Station / Perimeter Switch. - Check for cut in the perimeter wire.
Peg base then press GO	This message is displayed after 'Base position' test is completed successfully.	Fasten the base in place using the 2 stakes.
Rain detected GO to ignore	- Robo Scooter 500 detects rain upon GO pressing (received when pressing the GO button). - Robo Scooter 500 has skipped the last depart due to rain detection.	- Do not operate Robo Scooter 500 in rainy weather and wet grass; If you choose to override, press the 'GO' button; The overriding is valid for the current operation only. - It is not recommended to cut wet or damp grass, but if you choose to override the rain sensor, change the setting of the 'Rain sensor' to 'off' under the 'Settings' menu.
Rain sensor disconnected	Disconnection in the rain sensor wires.	Press 'GO' to confirm
Ready keep charging	The battery is fully charged (displayed when charging through the standard power supply and not through the Base Station)	Keep the charger (power supply) connected and operating
Recharge battery	The maximum operating time has been reached (displayed in non-Base Station zone)	Connect the charger to the mower
Remove fuse before lifting	Robomow was lifted while the battery fuse is connected.	 Warning! Remove the fuse before lifting Robo Scooter 500.
Remove fuse then check blade	- Some obstacle is stuck or wrapped around the blade. - Something is preventing a blade from rotating freely. Severe grass accumulation under the mowing deck; rope or similar object wrapped around mowing blade. - Object jammed under mower preventing blade from rotating.	 Warning! Remove the fuse before lifting Robo Scooter 500. - Inspect blades for foreign material or debris preventing rotation. - Clean out accumulated grass clippings using a wooden stick.
Reposition base	Robo Scooter 500 fails to enter the Base Station during 'Base position' test	Reposition the Base Station; usually it should be placed with the marked lines on the Base aligned with the perimeter wire. If the Base is placed in narrow pass, where the distance from the adjacent wire is less than 3 meters, the Base Station should be placed in shift of few cm towards out of the lawn.

Message Displayed	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
Splice wire (Confirm the Base Station beeps continuously for cut wire)	- Perimeter wire cut - Wire disconnected from the Base Station / Perimeter Switch	- Confirm wire is plugged in and wire leads are firmly attached. - Walk along perimeter, including islands and look for obvious cuts or break in the wire. Repair with Robo Scooter 500 wire splice connectors. - In case the wire cut is not visible call your service dealer for more information how to find the wire cut.
Start elsewhere	- An unknown fault has occurred and user help is required. - Drive wheel motors have been working under a severe load during automatic or manual operation.	- Manually drive/carry the mower away from this particular area and restart operation. - Check to insure the mower is not stuck, allowing the drive wheels to slip. - Check the ground for holes or indentions, where the mower has stopped and fill it with dirt and level off. - Check the drive wheels are free to rotate and nothing block them. - Remove the mower away from this particular point and restart operation.
Start inside	Automatic operation is initiated while Robo Scooter 500 is placed out of the perimeter wire loop	Place the mower inside the lawn and press the 'GO' button.
Stuck in place	- Robo Scooter 500 get stuck in place with no succeed to continue driving. - Robo Scooter 500 has difficulty to turn in place because the front wheel has fallen into hole or indentation and it caused the mower to turn in place without detecting wire or bumper.	- Check the ground for holes or indentions, where the mower has stopped and fill it with dirt and level off – especially in the area close to the perimeter, where the Robomow turns in place. - Confirm the area is not too sloppy and make sure to work in dry condition. - Check the perimeter wire is not too close to the edge – remove if required. - Conform the mowing deck is not set too low. - There is an option to drive back to the lawn in reverse before Robo Scooter 500 perform the turn in place (contact your service dealer for details).
Switch off before lifting	The user carries Robo Scooter 500 manually while the main switch button is on.	Switch off the main switch button before carrying Robo Scooter 500.
Switch off before lifting (While Robo Scooter 500 is in the Base Station)	Robo Scooter 500 does not detect the power from the base Station, there is a charging problem .	- Check the connection of the Base Station board cables (red and black) to the Base Station pins; confirm the screws are tightened. - Confirm good contact between Robo Scooter 500 and the Base Station charging pins. - Make sure the pins are clean and not corroded.
Time and date	Displayed every time the batteries fuse is taken out of the mower (reset operation).	Set real time clock (day and hour) and the date.
Time completed	The operating time set for that zone has been reached.	Connect to the charger if all mowing has been completed for the day.
Waiting for signal...	Robo Scooter 500 has stopped the operation, because there is no signal detected.	- Check the power to the Base Station. - There is electrical power interruption. There is no need to do anything – Robo Scooter 500 will renew automatically the operation if the power will come back within an hour from the break; if the power will come back after more than one hour, Robo Scooter 500 will drive back to the Base Station for charging, but will not renew the operation and mowing.

Chapter 8 - Fault Problems

Problem Encountered	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
Robo Scooter 500 operates at the wrong times	- Confirm that the time in the mower is set correctly (hour and date) - The 'GO' button was pressed with no meaning, by someone or by a pet ('Last stop cause' under the 'Information' menu should be 805).	- Set the time - To prevent unintended operation you can activate the 'Child guard' option, which requires pressing of few buttons in order to start the operation.
Robo Scooter 500 has skipped the scheduled operation	- Low battery voltage - Rain detected at the scheduled time - Some obstacle is stuck or wrapped around the blade prevent it rotating. - Signal problem - The program was set to 'off' – the main display shows 'Mow Zone: Base' and not the time and the next start details.	- In general, whenever Robo Scooter 500 does not start the operation at the scheduled time, the cause is recorded under 'Program Display'. - Change the setting of the 'Program' to 'on'
'Cut wire' indicator flashing on Perimeter Switch or the Base Station beeps continuously for 'Cut wire'	- Wire disconnected from perimeter switch or from the Base Station. - Perimeter wire cut	- Confirm wire is plugged in and wire leads are firmly attached. - Walk along perimeter, including islands and look for obvious cuts or breaks in the wire. Repair with Robomow wire splice connectors. - Strip 1cm (0.5 inch) of each wire ends together and twist the stripped ends together using pliers - Insert the twisted wires into the splicing connector. - Screw the wire connector on the twisted wires; make sure is tight.
	Poor connections	Check and repair all loose/poor or corroded connections.
'Poor connection' indicator flashing on Perimeter Switch or the Base Station beeps intermittently for poor wire splicing or too long wire	- Twisted cables, or a screw terminal, insulated with insulation tape is not a satisfactory splice. Soil moisture causes the conductors to oxidize and after a while result in broken circuit. - Perimeter wire too long for one zone	- Use the connectors supplied in the box. It is waterproof and gives a reliable electrical connection. - A maximum perimeter wire length of 500 m is recommended. Areas requiring longer lengths should be broken into separate zones.
Robomow will not operate and nothing will display on the LCD screen.	- Mower is in deep sleep. - Batteries have been discharged from lack of charge maintenance.	- If not connected to the Base Station/charger at all times when not in use, the Robomow will conserve power by entering into a deep sleep mode. Press the main switch button (on/off) 3 seconds continuously to wake Robomow or remove the fuse for 3 seconds. - It is required for the charger to remain connected to Robomow when not in use. Failure to do so can cause permanent damage to the batteries. Contact your service provider.



Attention!

Twisted cables, or a screw terminal, insulated with insulation tape is not a satisfactory splice. Soil moisture will cause the conductors to oxidize and after a while result in broken circuit.

Problem Encountered	Probable Cause/Event	Corrective/User Action
The Robomow is noisy and vibrates	Damaged or unbalanced blade	- Check the lawn is free from branches, stones or other objects that can damage the blade before operating the Robomow. - Replace the blade
Poor quality of mowing (grass clippings are left on the lawn) or Uneven mowing results	Grass is too high in relation to the set cutting height	- It is recommended to cut not more than a 1/3 of the green part of the grass. - Set the cutting height to a higher position - Use Robomow more frequently to maintain your lawn.
	Grass is wet	For best cut, operate Robomow when the grass is dry. It is recommended to mow grass early afternoon.
	Dull blade	Replace blade.
	Robo Scooter 500 works too few operations per week	Update the weekly program for more operations per week.
	Working area is too large	Limit the working area
LCD display is in a foreign language.	The language setting was changed or not correctly set.	- Place the mower out of the Base Station and follow the sequence listed; - Press 'STOP' button few times to confirm it is on the main display - Press 'UP' ? button twice - Press 'Down' arrow button once - Press 'GO' button once - Press 'Down' arrow button 4 times - Press 'GO' button once - Using the arrow, scroll to the correct language - Press 'GO' to confirm this selection
Short run time, operates less time than normal  Note It is possible to see the last 10 battery run times and the battery voltage at the beginning of the operation in the 'Information' menu	Battery is not fully charged at the beginning of the operation	Confirm the battery icon is fully and not changed (while charging in the Base Station) or 'Ready keep charging' message is displayed (while charging through power supply) prior the operation.
	'Work Time ' for that zone is set to specific time and not to 'MAX'	'Work time' can be changed under 'Zones setup' menu
	Grass is extremely over grown or very wet.	- Raise cutting height. - Always mow the grass frequently enough to prevent over growth.  Warning! Remove battery fuse before lifting the mower - Inspect blades for foreign material or debris preventing rotation. - Clean out accumulated grass clippings using a wooden stick.
	Batteries are reaching a normal end of life state.	Replace batteries.

Chapter 9 - Accessory

Item number	Order description
1011-RM-0500	Blade
196-798-678	Peg Pack (50 pieces)
196-797-678	Perimeter Wire
196-795-678	Perimeter Switch
196-796-678	Batteries Pack for Perimeter Switch

Item number	Order description
196-804-678	Remote Control
5031-RM-0010	Wire connector
196-799-678	Plot connector
5031-RM-0500	2 x 12 AH Batteries

Chapter 10 - Warranty

The warranty rules issued by our company or the importer apply to every country. As part of the warranty, we remedy malfunctions on your appliance free of charge provided that this malfunction is caused by a material or manufacturing defect. In the event of a warranty claim, please turn to your dealer or the nearest branch office.

Gratulerer med ditt nye WOLF hageprodukt



Les nøye gjennom bruksanvisningen og gjør deg kjent med betjeningselementene og riktig bruk av apparatet. Brukeren er ansvarlig for ulykker som omfatter andre personer eller deres eiendom. Ta hensyn til anvisninger, forklaringer og forskrifter.



La aldri barn eller andre personer som ikke kjenner bruksanvisningen, bruke gressklipperen. Personer under 16 år må ikke bruke apparatet. Lokale bestemmelser kan avgjøre brukerens minstealder.

Innhold

Kapittel 1 - Sikkerhetsanvisninger	56
Kapittel 2 - Beskrivelse av apparatet	58
Kapittel 3 - Installasjon	60
Kapittel 4 - Meny	69
Kapittel 5 - Bruk	73
Kapittel 6 - Vedlikehold og oppbevaring	75
Kapittel 7 - Displaymeldinger	77
Kapittel 8 - Feil og problemer	81
Kapittel 9 - Tilbehør	82
Kapittel 10 - Garanti	82

Kapittel 1 - Sikkerhetsanvisninger

Betydning av symboler



Disse symbolene befinner seg på Robo Scooter 500. Les betydningen grundig før du tar Robo Scooter 500 i bruk.



- Advarselssymbol – ADVARSEL – Dette er et farlig elektroverktøy. Bruk Robo Scooter 500 forsiktig og følg alle sikkerhetsanvisningene og advarslene.



- Les bruksanvisningen – Les bruksanvisningen før du tar Robo Scooter 500 i bruk!
- Fare grunnet gjenstander som blir slynget eller flyr – hele kroppen kan bli truffet. Forsiktig!
- Sørg for god sikkerhetsavstand til apparatet når apparatet er i drift. Alle personer, og særlig barn, kjæledyr og personer i omgivelsene, må holdes på avstand fra området der Robo Scooter 500 er i bruk.



- Fare for at fingre og tær kan bli kuttet med den roterende klippekniven, fare for personskader på grunn av roterende kniv. Hold hender og føtter på avstand, og ikke prøv å løfte Robo Scooter 500 i dette området.



- Ta ut sikringen før du utfører arbeid på Robo Scooter 500 eller løfter apparatet. Ta ut batteripakken før du utfører arbeid på Robo Scooter 500, og før du løfter Robo Scooter 500.
- FARE! Skarp, roterende kniv. Hold hender og fingre på avstand. Det er fare for alvorlige skader. Forsiktig – ikke berør den roterende kniven.



- Ikke sitt på Robo Scooter 500.

Advarsler

- Les denne bruksanvisningen grundig før du tar Robo Scooter 500 i bruk. Gjør deg fortrolig med betjeningen av Robo Scooter 500 og følg alle sikkerhetsanvisninger.
- Ikke bruk Robo Scooter 500 til andre formål enn de den er ment for.
- Ikke la barn eller andre personer bruke Robo Scooter 500 dersom de ikke har kjennskap til hvordan apparatet fungerer.
- Klipp aldri gresset når personer, spesielt barn eller kjæledyr, er til stede.
- Brukeren er ansvarlig for ulykker eller hendelser som kan påføre skader på andre eller deres eiendom.
- Vi anbefaler på det sterkeste at du aktiverer alternativet "Barnesikring" eller "Tyverisikring" for å forhindre at barn og personer uten kunnskap om sikkerhet og funksjon bruker Robo Scooter 500.
- Verken barn eller personer som er fysisk eller psykisk redusert, eller som ikke har fagkunnskaper, må bruke klipperen før de har blitt instruert eller undervist. Barn må holdes under oppsikt for å sikre at de ikke leker med klipperen.
- Advarsel! Ved fare for tordenvær må du trekke kantledningen ut fra ladestasjonen/signalgiveren og trekke 230 V/120 V-støpselet ut av uttaket.

Forberedelse

- Følg anvisningene for installasjon av kantledningen.
- Hvis du bruker fjernkontrollen må du alltid bruke faste sko og langbukser.
- Inspiser regelmessig bruksflaten til Robo Scooter 500, fjern steiner, grener, kabler, knokler og andre objekter og gjenstander som gripes av knivene og kan slynges av disse, og dermed kan skade personer.
- Bruk utelukkende tilbehør og deler som er lagd for dette produktet.
- Bruk hansker og vernebriller når du legger signalledningen og slår inn torvspikerne. Slå alle torvspikerne helt inn og unngå at det oppstår snublefeller ved installasjonen.

Bruk

- La aldri Robo Scooter 500 arbeide uten tilsyn.
- Arbeid kun i dagslys eller god belysning med fjernkontrollen til Robo Scooter 500.
- Ikke arbeid uten sko eller med åpne sko med fjernkontrollen til Robo Scooter 500. Bruk alltid faste sko og langbukser.
- Unngå å bruke Robo Scooter 500 på vått gress eller når det regner.
- Når du klipper for hånd i en skråning må du sørge for at du står på sikkert underlag.
- Ikke bruk klipperen i skråninger som er brattere enn 18°.
- Ikke endre noe på deksler, klistremerker, sikkerhetsinnretninger og sensorer. Skift ut skadede deler, inkludert klistremerker. Ikke bruk Robo Scooter 500 så lenge en hvilken som helst del er skadet.
- Ikke bruk Robo Scooter 500 når sikkerhetsinnretninger er defekte eller ikke fungerer riktig.
- Ikke prøv å deaktivere eller omgå sikkerhetsinnretningene.
- Ved bruk av fjernkontrollen må du starte klippermotoren i henhold til anvisning og sikre at føttene dine alltid har god avstand til knivene.
- Denne maskinen har skarpe, roterende kniver! Må aldri brukes uten forhåndskunnskaper. Hold tilskuere, barn og dyr på avstand fra den arbeidende klipperen.
- La aldri noen personer kjøre på eller sitte på gressklipperen.
- Hold alltid avstand til knivene og andre bevegelige deler.
- Løft aldri klipperen opp så lenge motorene arbeider.
- Prøv aldri å foreta innstillinger så lenge klipperen arbeider.
- Ikke prøv å inspisere knivene mens klipperen er i drift.
- Ta alltid ut sikringen før du løfter klipperen eller foretar innstillinger.
- La aldri Robo Scooter 500 arbeide uten tilsyn.
- Hvis du programmerer inn starttidene i ukeprogrammet, så pass på å velge dager og tidspunkter når det ikke befinner seg noen barn, tilskuere eller dyr på området som skal klippes.
- Ikke plasser noen metalliske gjenstander i nærheten av ladestasjonskontaktene.
- Oppgi alltid den aktuelle dagen og den aktuelle tiden når du har tatt batteripakken ut for et lengre tidsrom. Fininnstillinger kan føre til utilsiktet oppstart av Robo Scooter 500, og personer som befinner seg på gresset kan bli skadet.
- Ikke sprøyt vann inn i ladestasjonens direkte inngangsområde.

Transport

- For å bevege seg sikkert til eller fra arbeidsområdet:
 - Bruk fjernkontrollen (tilbehør) for å kjøre klipperen fra sted til sted.
 - Ved trinn eller høydeforskjeller må du deaktivere hovedbryteren til klipperen, åpne støtfangerdøren (på oversiden), bære klipperen etter bærehåndtaket og støtte hekken mot låret (slik som på bildet til høyre).
 - Hvis du transporterer klipperen over lengre tid, for eksempel i bil, må du ta ut sikringen.

Vedlikehold og lagring

- Vedlikehold, service og lagring av Robo Scooter 500 må skje i henhold til anvisningene i *Kapittel 6 - Vedlikehold og oppbevaring*, side 75.
- Ta ut sikringen før du løfter Robo Scooter 500 eller utfører vedlikeholdsarbeid på apparatet.
- Sørg for at alle skruer, bolter og stifter sitter godt slik at du kan arbeide trygt.
- For egen sikkerhet må du bytte ut skadede deler umiddelbart.
- Bruk tykke arbeidshansker når du kontrollerer eller skifter ut kniven.
- Bruk kun originalt tilbehør, batterier og adaptere med denne klipperen. Feil lading kan føre til overoppheting, lekkasje eller slitasje på batteriene.
- Prøv aldri å åpne batteriene. Elektrolytt som lekker ut er etsende og kan skade hud eller øyne.
- Ikke bruk ladeadapteren dersom kabelen er skadet.
- Når du setter sikringen inn i Robo Scooter 500 kan det oppstå et gnist. Derfor skal ikke denne handlingen utføres i nærheten av antenkelige materialer. Grunnet denne brannfaren når batteripakken eller sikringen settes inn, er det forbudt å bruke spray eller andre rengjøringsvæsker til rengjøring av elektroniske kontakter.

Slutten av produktets levetid

- Robo Scooter 500 og tilbehøret må etter endt levetid samles inn separat for å unngå sløsing av elektriske og elektroniske materialer og sikre resirkulering til fordel for miljøvern og forbedring av miljøet, for å beskytte menneskelig helse og naturlige ressurser som ikke må sløses bort.
- Ikke kast noen defekte deler fra Robo Scooter 500 (inkludert adapter, ladestasjon og signalgiver) som usortert avfall – disse må samles inn separat.
- Spør forhandleren om hvilke innsamlingssystemer som finnes.
- Batteripakken må ikke under noen omstendighet kastes inn i åpne flammer, og kast aldri gamle batterier i husholdningsavfallet. Batterier må samles inn og gjenvinnes, eller tilintetgjøres på en miljøvennlig måte.

Kapittel 2 - Beskrivelse av apparatet

Hurtiganvisning

1. For å bruke Robo Scooter 500 er det nødvendig med en engangsinstallasjon. En smal ledning, kalt kantledning, må legges rundt plenkanten og alle områder der klipperen ikke skal arbeide.
2. Torvspiker som leveres med Robo Scooter 500, blir brukt for å feste kantledningen rett på bakken, under gresset. Ledningen blir allerede etter kort tids bruk av Robo Scooter 500 overvokst av gress, og vil derfor ikke være synlig lenger.
3. Ladestasjonen installeres langs kantledningen og har to hovedfunksjoner:
 - Å generere ledningssignalet (svært lav strømstyrke)
 - Å lade opp Robo Scooter 500.
4. Etter engangsinstallasjonen foretas det en test av ledningsleggingen og ladestasjonen. Så angir du et ukeprogram og kan glemme plenklippingen for hele sesongen!

Pakkens innhold

1. Åpne pakken og løft Robo Scooter 500 ut etter bærehåndtaket.
2. Robo Scooter 500 og ladestasjonen er forbundet med plaststrimler. Kutt av disse og trekk apparatet ned fra ladestasjonskontaktene og stasjonen.

Robo Scooter 500



Ladestasjon



Plugger for ladestasjon



Utendørs adapter



Ledning



Torvspiker



Tilkoblingsplugg



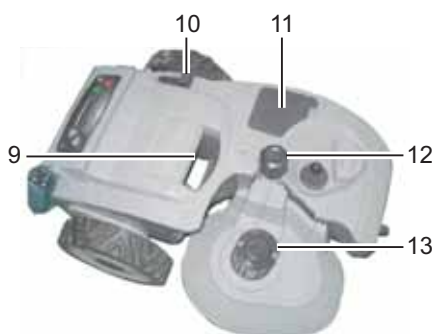
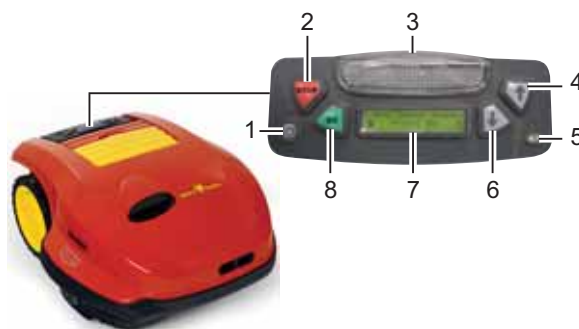
Ledningskobling



RoboRuler (målestokk)



Apparatdeler



1. PÅ/AV-tast
2. STOPP-tast
3. Driftslys
4. OPP-tast
5. Regnsensor
6. NED-tast
7. LCD-display
8. GO-tast
9. Bærehåndtak
10. Sikring
11. Plugg til vinteroppbevaring
12. Klippehøydejustering
13. Klipperobot
14. Skjortebeskyttelse

Sikkerhetskjenntegn for Robo Scooter 500

- **Barnesikring/sikkerhetssperre**

Dette menyalternativet er en sikkerhetsfunksjon som hjelper deg med å forhindre at barn eller andre personer som ikke har kunnskaper når det gjelder sikker betjening av gressklipperen, skal bruke denne.

- **Tyverisikring/sikkerhetssperre**

Tyverisikringen gjør det mulig for brukeren å sikre at ingen bruker eller kjører Robo Scooter 500 uten at de har den tilhørende koden. Du vil bli oppfordret til å legge inn en firesifret kode etter valg, og denne brukes som sikkerhetskode.

- **Løftesensor**

I den fremre delen av Robo Scooter 500 finnes det en magnetisk løftesensor. Dersom fronten på Robo Scooter 500 løftes ca. 2,5 cm fra bakken mens knivene arbeider, stoppes disse automatisk (stopp på < 1 sekund).

- **Skråstillingssensor**

Det befinner seg en optisk sensor i den fremre delen av Robo Scooter 500. Dersom Robo Scooter 500 bringes for langt i en vertikal posisjon, stopper knivene på Robo Scooter 500 umiddelbart, og brukeren får en advarsel om å ta ut sikringen før klipperen løftes.

- **Støtsensorer**

Lokket på Robo Scooter 500 er forbundet med en støtsensor som utløses når Robo Scooter 500 treffer på en fast hindring eller lokket blir åpnet. Dersom støtsensoren utløses, stopper klipperen knivene umiddelbart (< 1 sekund), og dessuten stopper Robo Scooter 500 straks, vender og kjører videre i en annen retning.

- **Nødstopptast**

Denne røde bryteren befinner seg på oversiden av tastefeltet. Dersom du trykker på denne tasten under drift, blir driften til gressklipperen stanset umiddelbart (på < 1 sekund).

- **Sikring**

Sikringen befinner seg til venstre under lokket. Dersom denne fjernes, forhindre enhver oppstart av gressklipperen. Det er nødvendig å fjerne sikringen før du løfter Robo Scooter 500 og utfører vedlikeholdsarbeid.

- **Dødmannsbryter**

Dersom du bruker fjernkontrollen, må du nødt til å trykke på to taster før du kan starte knivene. Når de er aktivert, må én av de to tastene holdes inne for å kunne klippe videre. Dersom tasten slippes, må tastekombinasjonen trykkes på nytt.

- **Elektronisk styrt ladesystem**

Robo Scooter 500 er utstyrt med et ladesystem. Dette gjør det mulig å la gressklipperen være på ladestrøm også når batteriet er fulladet. Systemet forhindrer en overlading av batteriet og sørger for at det alltid er fulladet til neste bruk.

- **Forseglede batterier**

Batteriet til Robo Scooter 500 er fullstendig forseglet, og uansett posisjon kan det ikke lekke ut noen væsker. I tillegg har Robo Scooter 500 en engangssikring mot kortslutninger og tekniske feil.

- **Ladestasjon/signalgiver og kantledning**

Robo Scooter 500 kan ikke drives uten en installert kantledning, som aktiveres gjennom signalgiveren. Dersom signalgiveren skulle være utkoblet, eller kantledningen skulle være brutt, opphører gressklipperen driften. Et brudd på kantledningen forhindrer driften av Robo Scooter 500. Denne kan kun brukes innenfor induksjonssløyfen.

- **Automatisk alarm før bruk**

Hvis klipperen er programmert til at ladestasjonen automatisk forlates på et tidspunkt som er programmert inn, lyder en varseltone 5 minutter før start, og driftslampen aktiveres. Dette er en advarsel for alle om å kontrollere og forlate området der gresset skal klippes.

- **Overlastvern**

Knivmotoren og enhver drivmotor overvåkes kontinuerlig i løpet av hele driften for å forhindre en overoppheting i enhver situasjon. Hvis dette likevel skulle forekomme, stopper Robo Scooter 500 minst denne motoren, eller hele klipperen, og henviser til at motoren må kjøles ned. Selv om dette forekommer ytterst sjelden, kan det skje når gressklipperen brukes på for høyt gress, hvis undersiden av gressklipperen forstoppes grunnet dårlig rengjøring, hvis gressklipperen støter på en hindring der sensorene i støtfangeren ikke aktiveres, eller hvis gressklipperen blir stående på et problematisk terrengstykke og ikke kan bevege seg lenger.

Kapittel 3 - Installasjon

Forberedelse



OBS!

Før du begynner med installasjonen, må du lese gjennom dette kapittelet grundig for å kjenne til alle de nødvendige trinnene i installasjonen og for å kunne avgjøre den beste posisjonen for ladestasjonen og oppbyggingen av kantledningen.

- Vi anbefaler at du klipper gresset enda en gang med en tradisjonell gressklipper og vanner bakken før du foretar installasjonen, slik at du lettere kan slå ned torvspikerne.
- Sørg for at du har alle delene til installasjonen (se *Pakkens innhold*, side 58).
- I løpet av installasjonen trenger du følgende verktøy:
 - Hammer
 - Kombitang
 - Flatt skrujern

Plassering av ladestasjonen

- Sett ladestasjonen i den største sonen eller området.
- Den skal være plassert langs ledningen (ved installasjon på området) eller utenfor området,
 - f.eks. i bakhagen, der den ikke er synlig fra gaten,
 - på et skyggefullt sted (bedre for batteriets levetid),
 - og på relativt flat mark,
 - i nærheten av en stikkontakt (230 V), da strømledningen er 15 m lang.



Anvisninger

- Det dreier seg om en motstandskabel, lengden må ikke endres.
- Adapteren er egnet til utendørs bruk, men den bør likevel installeres på en sikker, tørr plass, som er godt ventilert og beskyttet mot direkte sollys.
- Robo Scooter 500 er vanntett, men likevel bør du ikke installere ladestasjonen rett ved et sprederanlegg, slik at du garanterer maksimal beskyttelse.



Advarsel – fare for skader!

Når du legger strømkabelen til ladestasjonen, må du sørge for at den er godt festet til bakken og at den ikke utgjør noen snubelfelle.

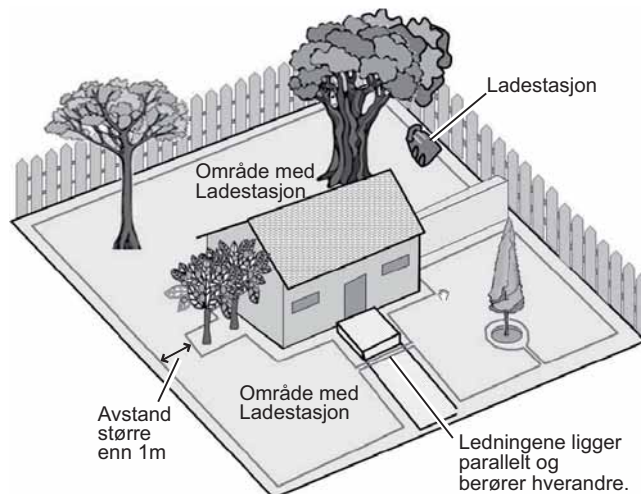
- Ikke legg kabelen over veier, stier eller innkjørsler der den ikke kan festes godt til bakken.
- Sett ladestasjonen minst én meter unna til hjørner.
- Installer stasjonen slik at skjortevernet peker inn mot området.

Flere soner/områder

Det kan hende at det er nødvendig med flere soner på tomten for å kunne behandle tomten effektivt med Robo Scooter 500. Der gressflater ikke er forbundet med hverandre, eller er atskilt med gjerder, trinn eller gjenstander, er det nødvendig å installere to eller flere soner. Ved installasjon av flere soner finnes det to muligheter til å legge ledningen.

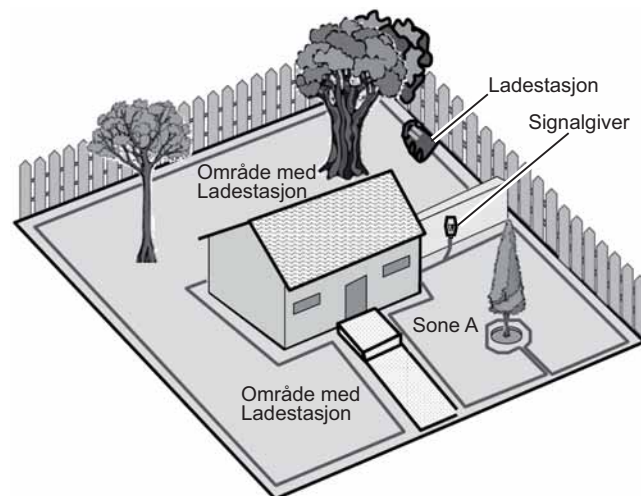
Mulighet 1

Alle soner er forbundet med hverandre og med ladestasjonen. Hvis avstanden mellom to ledninger som ligger ved siden av hverandre er større enn 1 meter, kan du ha med sonen i sløyfen som er tilkoblet ladestasjonen. Dermed kan Robo Scooter 500 effektivt kjøre gjennom for å kunne bevege seg mellom de to sonene under klippingen. Ellers må begge områdene deles opp i atskilte soner. Signalledningen i en sløyfe kan være inntil 500 meter lang hvis den drives med ladestasjon.



Mulighet 2

Det opprettes flere atskilte soner som kobles til ladestasjon og signalgiver (tilgjengelig som tilbehør - se *Kapittel 9 - Tilbehør*, side 82).



For å klippe andre områder, kjører eller løfter du Robo Scooter 500 helt enkelt til ønsket brukssted og starter den der. Dersom en sone trenger mindre arbeidstid, kan du helt enkelt stille dette inn. Dersom den separate sonen er klippet, kjører du helt enkelt gressklipperen tilbake til stasjonen sin for lading.

Avgjøre avstanden mellom kantledninger som ligger ved siden av hverandre

- Dersom klippesonene er innrettet med samme kantledning som er tilkoblet samme kilde (ladestasjon/signalgiver), er det nok med en avstand på én meter mellom ledningene for å unngå interferens.
- Dersom klippesonene er innrettet med ulike kantledninger som ikke er forbundet med hverandre, og hver har sin egne kilde (ladestasjon/signalgiver), er ett av de følgende punktene nødvendige:
 - Hold en minsteavstand på 30-50 cm mellom ledningene, så du kan klippe slik at klippesonene overlapper hverandre. Synkroniser ukeprogrammet slik at det sikres at det ikke vil være noen interferens mellom sonene. **ELLER**
 - Hold en avstand på to meter mellom kantledningene, da trenger du ikke å synkronisere ukeprogrammet.

Definere hindringer med ledningsøyer

- Stabile hindringer som er høyere enn 15 cm, slik som trær, telefon- og strømstolper kan bli på området uten en ledningsøy. Robo Scooter 500 vil støte på denne typen hindringer og kjøre tilbake.
- Hindringer som blomsterbed, spredrerhoder og små trær må beskyttes mot Robo Scooter 500 med kantledningen. Dette foretas i løpet av den første installasjonen. Resultatet er en begrensningsøy. For en spesielt "stillegående" installasjon anbefales det å skille ut alle hindringer med begrensningsøyer.

Slik opprettes en begrensningsøy

1. Trekk ledningen fra nærmeste sted av omgrensningen til hindringen.
2. Legg denne med målene til RoboRuler rundt hindringen.
3. Gå tilbake til utgangspunktet for omgrensningen igjen.



Anvisninger

- Kabelen til hindringen og tilbake igjen skal ligge tett sammen og kan berøre hverandre, MEN de må ikke krysses. De kan festes med samme torvspiker i bakken. Robo Scooter 500 vil behandle disse to kablene som om de ikke eksisterer. Den enkelte kabelen rundt hindringen gjenkjennes og sørger for at klipperen ikke kjører på området innenfor øya.
- Områder med flere tettstående hindringer skal skilles ut med en større begrensningsøy, eller skilles ut fullstendig dersom det likevel er nær yttergrensen.

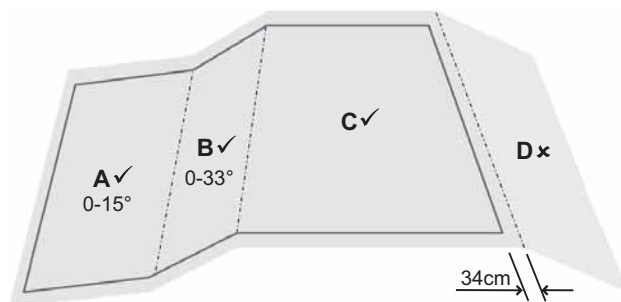


OBS!

Hvis kantledningen legges ut rundt hindringen mot klokken, vil Robo Scooter 500 kjøre inn i øya.

Stigninger

- **A:** Den maksimale stigningen som er tillatt for utlegging av kantledningen, er 15 %.
- **B:** Den maksimale stigningsgrensen for Robo Scooter 500 der den fortsatt kan klare å behandle arealet, er 33 %, noe som tilsvarer en stigning på 33 cm på 1 m. Stigninger som gjør at Robo Scooter 500 løfter fremdelen fra bakken, er for bratte og må ikke legges inn i klippesonen. Soner med stigninger på enn 33 % må ikke inkluderes i arbeidssonen.
- **C:** Kantledningen må ikke legges over en skråning med en stigning på mer enn 15 cm på 1 m avstand (15 %), ellers vil Robo Scooter 500 få problemer ved vending og muligens kjøre over ledningen, spesielt ved fuktige værforhold, da hjulene kan skli på det fuktige gresset.
- **D:** Kantledningen kan legges ut ved en stigning som er høyere enn 15 %, forutsatt at en hindring (gjerde, mur eller tykk hekk) hindrer Robo Scooter 500 i å skli ut av klippesonen.



Plassering av ladestasjonen

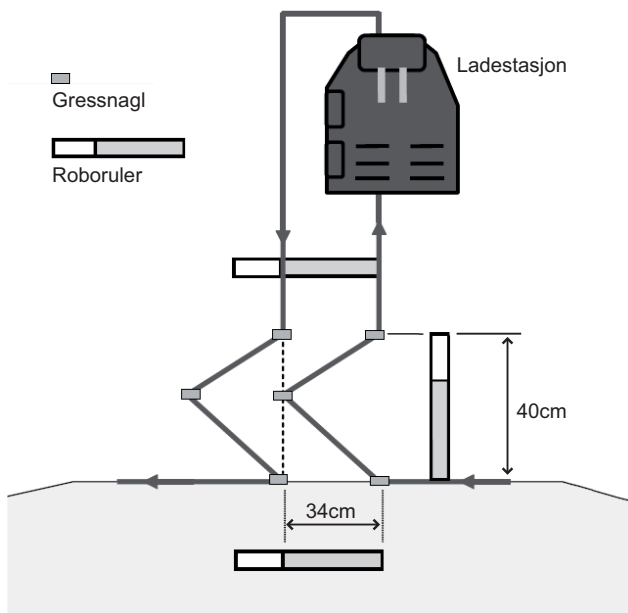
Det finnes to muligheter for plassering av ladestasjonen:

Innenfor området (langs kantledningen)

- Velg en plass der du ønsker å installere ladestasjonen.
- Plasser ladestasjonen på ønsket plass akkurat midt på kantledningen. Skjortevernet må vise inn i området.

Utenfor området (eksternt)

- Velg en plass der Robo Scooter 500 står i stasjonen og skal lades.
- Sikre at veien til ønsket plass er mulig å kjøre på, og at Robo Scooter 500 ikke kan kjøre seg fast verken på grunn av høydeforskjeller eller uegnet mark.
- Marka mellom ladestasjonen og området må være hard (en gangvei eller fast grunn) og verken jordet eller sandet, slik at Robo Scooter 500 ikke sklir eller blir stående.
- Veien mellom området og stasjonen må være fri for hindringer og gjenstander.
- Passasjen mellom stasjonen og området må begynne med en trekant for å redusere sjansene for at Robo Scooter 500 kjører veien til stasjonen mens den klipper området.



- Avstandsmålet fra passasjen til ladestasjonen er 26 cm (RoboRulers innvendige mål).
- Stasjonen må installeres på høyre side av passasjen (ut fra plenen).

i Merk

Da kablene ligger svært tett sammen, kan de påvirke lednings-sensorene i Robo Scooter 500. Derfor må ikke ladestasjonen absolutt være plassert midt på ledningen. Bruk evt. en av de ytre markeringene på stasjonen. Forskyv altså stasjonen 10-20 cm til høyre.

- Stasjonen skal stilles opp minst 25 cm foran enden på den eksterne passasjen, slik at Robo Scooter 500 lett kan kjøre inn og ut av stasjonen.

Installering av kantledning

Når at du har valgt ut en plass til stasjonen og har planlagt installasjonen, kan du begynne med å legge kantledningen i dokksonen.

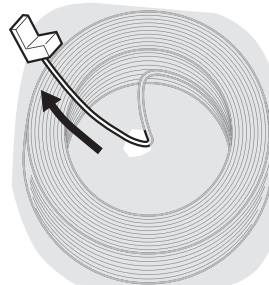
Startpunkt

- Plasser stasjonen i henhold til planen med skjortevernet i retning mot området.
- Lag et hull i midten av pakningen til ledningen og trekk enden med tilkoblingsstøpselet ut. Støpselet er allerede tilkoblet i riktig polaritet.

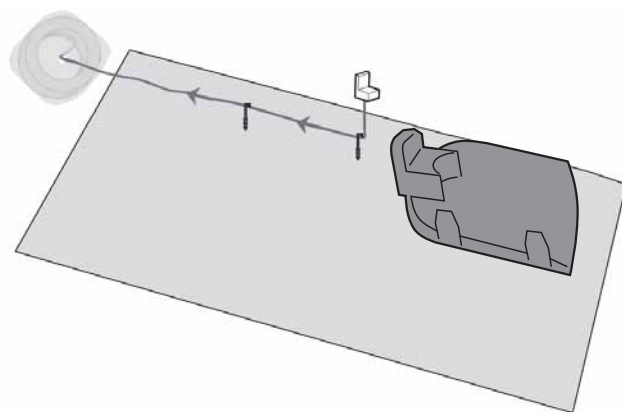


Merk

Plastpakningen til ledningen er konstruert som kabelgiver, altså må du ikke ta denne helt av.



- Fest ledningen med den første spikeren der ladestasjonen skal stå. La det være 30 cm ledning før den første spikeren for å avslutte installasjonen med denne på slutten.
- Begynn nå å legge ledningen mot klokka.

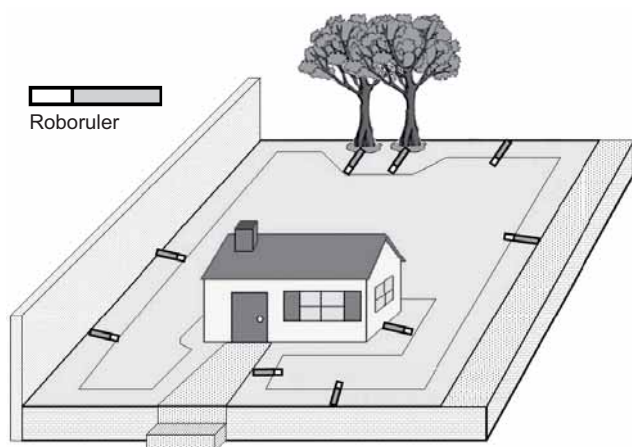


Fest ledningen på bakken

- Det er ikke nødvendig å grave ned ledningen. Dersom du likevel ønsker å grave den ned, kan du gjøre dette ned til 10 cm uten problemer.
- Det medfølger ingen torvspiker med Robomow til å feste ledningen på bakken under plenteppet.
- Bruk kun få spikre for å feste ledningen i begynnelsen. Tenk på at du først må teste leggingen før du fester ledningen permanent, da det kanskje må foretas noen mindre endringer eller finjusteringer.
- Når du deretter slår spikrene helt ned, trekker du samtidig ledningen stram. Det er forøvrig mye enklere å slå spikrene ned i våt bakke, så vann grunnstykket først.

Utlekking av kantledningen

- Start installeringen ved å slå ned en torvspiker annenhver meter. Retningsendringer foretar du med en spiker i henhold til planen. Ikke glem å skille ut hindringer med ledning etter behov.
- Trekk mer og mer ledning ut av pakningen, og legg den løs langs plenkanten. Hold deg i riktig retning.
- Etter at du har lagt tilstrekkelig med ledning langs sonen, bruker du den medfølgende RoboRuler for å legge nøyaktig langs kanter og hindringer. Den er praktisk for å legge ledningen nøyaktig langs murer, gjerder, gangveier, blomsterbed og andre områder.
- Du finner to basismål på RoboRuler:
 - Den korte avstanden brukes hvis områdene ved siden av arealet er flate og fri for hindringer, og klipperen kan klippe overhengende (f.eks. gangveier, blomsterbed).
 - Den lange avstanden brukes på deler av kanten der det finnes seg hindringer eller en høydeforskjell i forhold til området (f.eks. murer og gjerder).



OBS!

Hvis plenflaten ender ved en dam, et svømmebasseng eller vannvei hhv. en avsats som er høyere enn 70 cm, er det nødvendig å opprettholde en avstand på minst 1,2 m mellom ledningen og vannet (hhv. avsatsen). Alternativt kan du også opprette en kunstig hindring som forhindrer Robomow i å forlate klippesonen. Gjerdet må være minst 15 cm høyt for å sikre at Robomow ikke under noen omstendighet krysser ledningen ut over arbeidssonen.



Advarsel – fare for skader!

Ved festing av torvspikerne kan du skade øynene dine. Bruk derfor egnet øyebeskyttelse og arbeidsklær. Ved hard eller tørr bakke kan spikerne brette. I ekstreme tilfeller kan det være fordelaktig å vanne plenen før leggingen.



Advarsel – fare for skader!

Spikerne skal brukes i en avstand som sikrer at ledningen ligger fast mot bakken og ikke utgjør noen snublefelle.

- Når ledningen og torvspikerne er riktig lagt, blir ledningen snart overgrodd av gress og vil ikke lenger være synlig.



OBS!

Hvis du har behov for ekstra ledning for å fullføre installasjonen, bruk den vanntette kabelkoblingen fra leveringsomfanget for å forbinde to ledningsender med hverandre.

- En kroneklemme eller tvunnede kabler er ikke noe godt tilkoblingsalternativ. På bakken vil åpne kabelender korrodere, noe som fører til et brudd på signalkretsen.

Fullføring av ledningsinstallasjonen

Hvis ledningen er lagt ferdig på bakken, er det siste trinnet for å fullføre leggingen å koble ledningsendene til ladestasjonen.

1. Du har nå to ledningsender ved startpunktet på installasjonen. Bruk den første torvspikeren også for ledningsenden og tvinns kabelen fra denne torvspikeren.



2. Skjær ledningsendene til samme lengde for å unngå en utstikkende ledningsrest.



3. Fjern ca. 6 mm isolering på den andre ledningsenden.

4. Fest den frittliggende enden med et skrujern i tilkoblingsstøpselet. Stram skruen for å koble kabelen sikkert til i støpselet.



Oppstilling og tilkobling av ladestasjonen

1. Åpne dekselet på ladestasjonen.



2. Sett kantledningen med støpselet inn i kortet på ladestasjonen.



3. Før du nå kobler til strømkabelen, legger du den ut i full lengde, fra ladestasjonen og frem til stikkontakten. Sørg for at den er godt festet til bakken og at den ikke utgjør noen snublefelle.



OBS!

Ikke legg kabelen over mark der den ikke kan festes godt, slik som gangveier eller innkjørsler.

- For en spesielt sikker legging kan du bruke en kabelkanal på bakken.

4. Sett strømledningen inn i kortet på ladestasjonen.



5. Før strømledningen inn i dekselet på ladestasjonen.



6. Lukk dekselet på ladestasjonen og sørg for at det er godt lukket.



7. Plasser stasjonen på ledningen. Lederkabelen skal gå slik som de to midtre markeringene fremme og bak på ladestasjonen.



OBS!

Ikke fest stasjonen permanent ennå, for du må først kontrollere at posisjonen til ladestasjonen er riktig.



8. Koble strømledningen til et normalt husholdningsuttak med 230 V vekselstrøm.



Merk

- Et lite grønt lys på dekselet til stasjonen viser at systemet er aktivt og fungerer.
- Gjennomgående pip henviser til en separat eller brutt kantledning.
- Regelmessig piping henviser til dårlig signalstyrke. Dette kan være tilfelle ved dårlige forbindelser eller for lang ledning (maks. 500 m i én sløyfe).



Robo Scooter 500 Forberedelse og innstilling

Still inn klippehøyden.

1. Løft dekkelet fremme på Robo Scooter 500.



2. For å justere klippehøyden dreier du på knappen for høydejusteringen.



Sette inn sikring

Robo Scooter 500 leveres med demontert sikring, og vil ikke fungere uten denne. Denne sikringen befinner seg allerede i gummiholderen under støtfangerdekselet.

1. Løft dekkelet fremme på Robo Scooter 500. Sikringen har ingen polaritet.



2. Sett inn sikringen.



Merk

Robo Scooter 500 blir nå aktivert.

- Batteriene er ladet fra fabrikken og har tilstrekkelig med strøm til første oppsett og testkjøringen.
- Likevel må batteriene lades opp i minst 16 timer i ladestasjonen før første gangs bruk etter denne innstillingen og testkjøringen.

Innstilling av Robo Scooter 500

Kontrollfelt

Oppe på baksiden av Robo Scooter 500 finnes kontrollfeltet. Det består av et display, styretastene og driftslampene.

- Den grønne START-tasten brukes til å bekrefte ulike innstillinger.
- OPP/NED-pilene bruker du til å navigere gjennom menystrukturen.
- STOPP-tasten har to funksjoner:
 - I automodus stoppes Robo Scooter 500 og klippeverket umiddelbart.
 - Dersom du trykker på stopptasten ved valg i menyen, går du ett trinn tilbake.
- PÅ/AV-bryteren blir brukt til å slå av Robo Scooter 500. Du må slå av Robo Scooter 500 når du bærer den frem og tilbake mellom to soner.

Still inn språk, klokkeslett og dato.



OBS!

Språket er den første innstillingen du må foreta etter at Robo Scooter 500 aktiveres.

1. Trykk på GO
2. Bla OPP/NED for å velge ditt språk og trykk på GO for å bekrefte.
3. Trykk på GO
4. Bla for å stille inn klokkeslett og dato og trykk på GO for neste tall.
5. Trykk på GO for å bekrefte, fortsett med anvisningene i neste undermeny (innstillinger ukeprogram)

Språk
Trykk GO

Norsk (NO)
Bekreft

Tid og dato
Trykk GO

00:00 dd/mm/åå
Neste tall ↑↓

15:23 16/04/07
Bekreft

Ukeprogram



Merk

Ukeprogrammet gjør at du kan stille inn et automatisk program i henhold til sonestørrelsen direkte på ladestasjonen.

- Når du legger inn størrelsen på dokksone, vil Robo Scooter 500 innrette et passende ukeprogram for plenen din.
- Robo Scooter 500 starter på aktive dager kl. 13.00 og går etter klippingen automatisk tilbake til stasjonen for opplading.



Advarsel – fare for skader!

La aldri Robo Scooter 500 arbeide uten tilsyn. Det kan føre til personskader. Dersom klokkeslett og dato ikke er riktig eller ikke er innstilt, stemmer heller ikke tidene for den automatiske starten. En start på feil tidspunkt kan være farlig dersom barn, kjæledyr eller tilskuere fortsatt befinner seg på gressplen.

1. Trykk på GO

Dokkingssone
Trykk GO

2. Trykk på GO for å stille inn et automatisk ukeprogram for denne sonen, eller bla til AV.

Program På
Bekreft



Velg AV dersom du ikke ønsker å bruke noen automatiske, planlagte klippinger.

3. Trykk på GO

Dokkingssone
Trykk GO

4. Bla OPP for å velge størrelsen på området som er forbundet med ladestasjonen.

150 - 200 m²
Bekreft

5. Trykk på GO

200 - 250 m²
Bekreft

6. Følg anvisningene i neste underprogram (test dokkingposisjonen).

Dokkingposisjon
GO til testing

Test av ladestasjonen og kantledningen



OBS!

Det er nødvendig å teste posisjonen til ladestasjonen og kantledningen for å avgjøre om det fortsatt må foretas små fininnstillinger.

1. Plasser Robo Scooter 500 i området, i kjøreretningen til ledningen og minst 2 meter fra ladestasjonen.

2. Trykk på GO for å teste plasseringen av ladestasjonen.

Dokkingposisjon
GO til testing



Merk

Dersom du skulle ha glemt å koble pluggen til en 230 V stikkontakt, vises "Ikke noe ledningssignal" som melding på LCD-skjermen etter at du har trykket på GO.

- Koble til strøm.



Merk

Hvis du har koblet til endene på signalledningen feil, vises meldingen "Bytt om kabel i st." etter at du har trykket på GO.

- Bytt om på ledningsendene i tilkoblingsstøpset.



3. Følg Robo Scooter 500 og bekreft at den dokker riktig på ladestasjonen.



Merk

Når Robo Scooter 500 mislykkes i å kjøre til ladestasjonen, stopper den.

Still inn dokk på nytt
Trykk GO

- Beveg ladestasjonen noe, slik at Robo Scooter 500 kjører til ladestasjonen så sentrert som mulig. Plasser Robo Scooter 500 på nytt og trykk GO for å gjenta testen.

4. Fest stasjonen på stedet med de to pluggene og trykk på GO.



Monter dokking,
trykk deretter GO

5. Trykk på GO for å teste posisjonen til ledningen.

Ledningsposisjon
GO til testing

6. Gå langs siden av Robo Scooter 500 mens den følger kanten, inntil den har fullført en sløyfe av ledningen uten å berøre noen gjenstander (den blir stående i ladestasjonen).

Ledningsposisjon



Merk

Dersom Robo Scooter 500 støter mot gjenstander, kjører den tilbake og stopper.

Juster ledning
trykk deretter GO

- Juster ledningen og trykk på GO for å fortsette testen av ledningsposisjonen.

Feste ledningen permanent i bakken

- Etter vellykket test av ladestasjonen og ledningsposisjonen går du tilbake langs ledningen og fester torvspiker der ledningen ikke ligger fast mot bakken. Overalt der ledningen ligger løst eller bøyer seg, må den trekkes til og festes i bakken med torvspiker (avstand mellom de to torvspikerne på rette strekninger ca. 0,5 til 1 meter, i svinger bruker du flere torvspiker).

Installasjon av en sone uten ladestasjon



Merk

Innretting av en sone som ikke er forbundet med ladesonen, krever en signalgiver (tilgjengelig som tilbehør – se *Kapittel 9 - Tilbehør*, side 82).

Plassering av signalgiveren

- Velg en egnet plass utenfor området til sonen, helst et sted som er lett tilgjengelig for deg.
- Signalgiveren må monteres vertikalt for å sikre at den holdes vann tett. En tørr, skyggefull plass er best egnet til dette.
- Grensebryteren leveres med en adapter for innendørs bruk.

Installering av signalgiveren

- Tilkoblingen av signalgiveren er designet for hurtig til- og frakobling, noe som gjør det mulig for deg å bruke signalgiveren til flere ulike soner.
- Den leveres med en lang stolpe som kan festes på baksiden. Dermed er det enda lettere å koble fra signalgiveren i én sone og sette den ned i bakken og koble den til ledningen i neste sone.
- I tillegg kan signalgiveren også skrus på en vegg (f.eks. husvegg eller hagemur). For å skru den fast er det bare å trykke skruer gjennom hullene i bakre deksel og skru fast til veggen.



1. For å åpne trykker du sidene sammen.



2. Monter bryteren gjennom de tre skru-hullene i dekselet.



Legge signalledning

- Så snart du har bestemt en egnet plass for signalgiveren, kan du begynne med leggingen av ledningen. Ledningen legges i en sone uten ladestasjon med samme mål og festeregler som i en sone med ladestasjon.

1. Fjern 5 mm av isoleringen på ledningen ved posisjonen til signalgiveren.



2. Skru denne enden fast til venstre i tilkoblingsstøpset.

3. Fest kabelen på stedet til signalgiveren med en første torvspiker.
4. Legg ledningen fra signalgiverens posisjon til området. Sørg for at det er tilstrekkelig med ekstra ledning før den første torvspikeren for å kunne avslutte installasjonen på slutten.
5. Legg nå ledningen mot klokken (fra områdets innside og ut)

Fullføring og testing av installasjonen

Dersom lederkabelen er ferdig lagt og festet, er også det siste trinnet i en sone uten ladestasjon å koble den til signalgiveren og teste ledningen.

1. Fest begge ledninger på start- og sluttunktet med samme torvspiker. Før begge ledningene nå tett sammen bort fra området til signalgiverens posisjon (bruk alltid samme spiker for å feste begge ledningene på bakken).
2. Når du kommer til signalgiveren, skjærer du begge ledningsendene til samme lengde for å fjerne overflødig ledning.
3. Fjern også 5 mm isolering på den andre ledningsenden.

4. Sett denne enden til høyre i tilkoblingsstøpselet og stram til i støpselet med skruen.



5. Sett tilkoblingsstøpselet inn i signalgiveren.



6. Koble til strømmen. Hold på grensebryteren og trykk på begge sider.



7. Fjern dekselet på baksiden av grensebryteren.

8. Koble strømadapteren til grensebryterens kretskort og sett sammen grensebryteren igjen.



9. Koble strømadapteren til et normalt husholdningsuttak med 230 V vekselstrøm.



OBS!

Strømadapteren er kun beregnet for bruk innendørs.

- Plasser den derfor på et tørt og godt ventilert sted (ikke dekk til med plasthylse).
- Forsikre deg om at strømadapteren og tilkoblingen til lavspenningskabelen befinner seg på et tørt sted og ikke utsettes for vann og regn.

10. Trykk på ON-tasten:

- Et lite grønt lys på dekselet til stasjonen viser at systemet er aktivt og fungerer.
- Gjennomgående pip henviser til en separert eller brutt kantledning.
- Regelmessig piping henviser til dårlig signalstyrke. Dette kan være tilfelle ved dårlige forbindelser eller for lang ledning (maks. 500 m i én sløyfe).



Merk

- Signalgiveren kobler seg automatisk ut, dermed må du ikke bekymre deg om utkoblingen. Den kobles ut av seg selv etter 12 timer.
- Du kan selv koble ut bryteren etter ønske ved å trykke 3 sekunder på ON-tasten. En tone signaliserer etter 3 sekunder at signalgiveren er koblet ut.

11. Test ledningsposisjonen ved å velge menyalternativet "Test ledning".

12. Trykk på GO

Klippe
Trykk GO

13. Bla nedover til "Innstillinger" vises

Innretning av sone
Trykk GO ⬆

14. Trykk på GO

Innstillinger
Trykk GO ⬆

15. Bla oppover til "Ledningsposisjon" vises

Ledningsposisjon
Trykk GO ⬆

16. Trykk på "GO"

17. Trykk på "GO" og følg Robo Scooter 500 mens den følger kantledningen.

Ledningsposisjon
GO til testing



Merk

Følg ledningsinstallasjonen med Robo Scooter 500 til den kan fullføre en runde rundt kanten uten kontakt med hindringer. Dersom Robo Scooter 500 treffer på en hindring, stopper den, kjører et stykke tilbake og venter til du har justert ledningen.

Ledningsposisjon
GO til testing

Kapittel 4 - Meny

Hovedmeny



Anvisninger til navigasjon i menyen

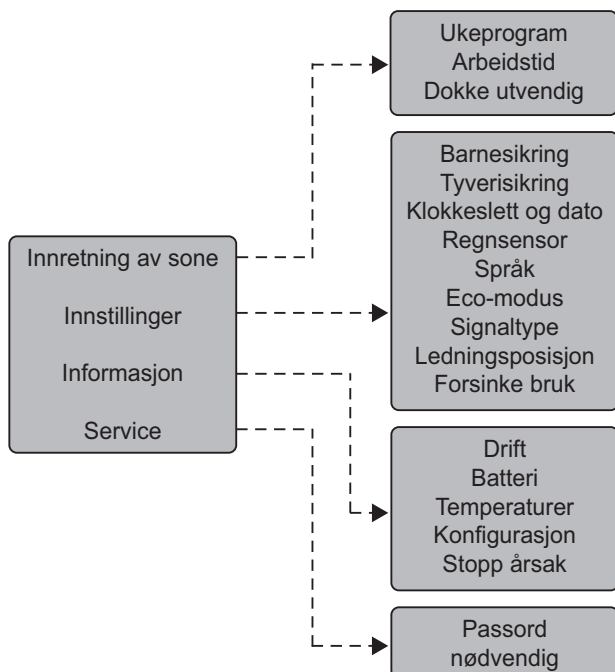
- For å komme til hovedmenyen og underpunktene, bruker du GO-tasten, som du velger eller bekrefter ulike meny-punkter hhv. innstillinger med.
- Trykk på GO-tasten for å bevege deg gjennom menyen eller bekrefte tekstmeldingene som står i den andre raden på displayet.
- Hvis du trykker på STOPP-tasten i løpet av menyvalget, går du automatisk ett trinn tilbake.
- For å bla i underprogrammene bruker du OPP/NED-pilene.

For at du skal kunne se hovedmenypunktene, følger du en av følgende muligheter:

- Dersom klipperen befinner seg utenfor ladestasjonen, blar du til "manuelle innstillinger" vises og trykker på GO.
- Dersom klipperen befinner seg i ladestasjonen, blar du direkte til ønsket menypunkt.

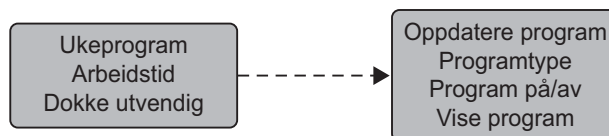
Hovedmeny og undermenypunkter

- Bla med piltastene OPP/NED for å komme til ønsket menypunkt.
- Trykk på GO for å velge undermenypunktet.



Innretning av sone

Menyen "Soneoppsett" gjør det mulig å definere et ukeprogram og programmere arbeidstider.



Ukeprogram

Menypunktet "Ukeprogram" består av fire underpunkter:

- "Oppdatere program"
Her kan du bestemme et program og endre innstillinger.
- "Programtype"
Gjør det mulig å bestemme en programtype, også når hvert område har ulike størrelser. Størrelsen kan du selv stille inn.
- "Program på/av"
Her kan du deaktivere ukeprogrammet – ("Program" på "Av"). Dersom Robo Scooter 500 er i ladestasjonen, kan et trykk på PÅ/AV-knappen brukes som snarvei for å koble ut ukeprogrammet. Dette vil slå av programmet og muliggjøre manuell start og lading ved hjelp av GO-tasten.
- "Vise program"
Viser deg det ukentlige programmet med de aktive dagene og ekstra informasjon om arbeidsforløpene i løpet av den siste uken.

Programtype

Innstilling etter område

Legg inn arealstørrelsen til sonen med ladestasjonen og ønsket starttid for Robo Scooter 500. Robo Scooter 500 bestemmer det mest effektive ukeprogrammet for plenarealet.

1. Trykk på GO

Dokkingssoneområde
Trykk GO

2. Bla OPP/NED for å velge plenområdet som ladestasjonen er tilkoblet.

150 - 200 m²
Bekreft

3. Trykk på GO

200 - 250 m²
Bekreft

4. Bla til starttid og trykk på GO for å bekrefte (starttiden er den samme for alle dager).

Start: 14:00
Bekreft

Dersom du stiller inn ukeprogrammet "etter område", blir de aktive dagene stilt inn automatisk, slik som på tabellen nedenfor.

Sone m ²	Ma	Ti	On	To	Fr	Lø	Sø
0-50		x			x		
50-100		x			x		
100-150	x		x		x		
150-200	x	x		x	x		
200-250	x	x	x	x	x		
250-300	x	x	x	x	x	x	
300-	x	x	x	x	x	x	x

Innstilling etter dager

Velg de dagene du ønsker at Robo Scooter 500 skal klippe på. Angi start- og arbeidstider som du ønsker for alle aktive dager.



Anvisninger

- Markøren viser dagen som stilles inn.
- "+" står for en aktiv dag.

1. Bruk OPP/NED-pilene for å endre dagens status.
2. Trykk på GO for å gå videre til neste dag.

M+T-O-T-F-L-S
Neste dag ↕

3. Trykk på GO for å bekrefte.

M+T-O-T-F-L-S
Bekreft ↕

4. Bruk OPP/NED-pilene for å endre status på klokkeslettet (starttiden er den samme for alle dager).

Start: 13:00
Neste tall ↕

5. Trykk på GO for å bekrefte.

Start: 14:00
Bekreft

6. Bruk OPP/NED-pilene for å endre arbeidstiden.

Sone:dokk 1:30
Bekreft ↕

7. Trykk på GO for å bekrefte.

Vise program

Ukeprogrammet viser ekstra informasjon om bruken i løpet av den siste uken samt en "+" for aktive dager.

M T O T F L S
R + + + m - -



Merk

For å vise programmet trykker du på OPP-pilen mens Robo Scooter 500 befinner seg i ladestasjonen. Programmet vises i 10 sekunder før det hopper tilbake til hovedmenyvisningen. I løpet av de 10 sekundene som programmet vises, må du trykke på GO-tasten dersom du ønsker å oppdatere programmet.

Følgende visninger kan vises:

Indikasjon	Betydning
+	Aktiv dag
B	Overganger på grunn av for lav batterispenning. Robo Scooter 500 har ikke startet fra ladestasjonen på programmert tidspunkt fordi batterispenningen var for lav på det fastlagte starttidspunktet.
b	For tidlig tilbakekjøring til ladestasjonen på grunn av lav batterispenning. Robo Scooter 500 har ikke utført arbeidet fullstendig og har kjørt tilbake til ladestasjonen på grunn av for lav batterispenning. Dette er kun av betydning når "arbeidstiden" ble angitt.
d	Robo Scooter 500 kjørte ikke tilbake til ladestasjonen på grunn av overbelastet drev. "Start et annet sted" eller "Drivenhetsproblem". Robo Scooter 500 kjører tilbake til ladestasjonen før tiden er utløpt på grunn av overoppheating av drivenheten.
M	Hoppet over på grunn av overstrøm i ladestasjonen før Robo Scooter 500 har startet bruken.
m	Robo Scooter 500 kjører tilbake til ladestasjonen før utløpt arbeidstid fordi den hadde problemer med klippingen (overspenning eller overoppheating).
O	Hoppet over fordi klipperen befant seg utenfor ladestasjonen på planlagt tidspunkt.
P	Kjørte tilbake på grunn av spenningsproblemer (ingen ladestasjon på angitt tidspunkt).
R	Hoppet over på grunn av regn. Robo Scooter 500 startet ikke fra ladestasjonen til programmert tidspunkt fordi det regnet.
r	Kjørte tilbake til ladestasjon fordi det regnet. Robo Scooter 500 avsluttet ikke arbeidet og kjørte tilbake til ladestasjonen fordi den registrerte regn under klippingen.
S	Robo Scooter 500 kjørte tilbake på grunn av signalproblemer. Forekommer også i tilfelle problemer med ledningssensorene, ved brutt kantledning eller dårlig forbindelse i kantledningen, eller dersom ledningssløyfen er for stor.
s	Robo Scooter 500 kjørte tilbake fordi den ikke mottok noe signal i løpet av en time
U	Hoppet over på grunn av brukervalg/feil (vanlig "Hoppe over neste start" eller dersom "Program" ble satt på "av").
u	Robo Scooter 500 kjørte på grunnlag av brukervalg ikke tilbake til ladestasjonen.

Arbeidstid

- Her kan du øke arbeidstiden fra 15 minutter til 2 timer og "maks". Maks. tilsvarer vanligvis ca. 2,5 til 3,5 timer, avhengig av gresstype og -kvalitet.

- Dette meny punkt brukes dersom klipperen startes manuelt fra ladestasjonen, og også dersom den forlater ladestasjonen på egen hånd. "Arbeidstid" blir bestemt slik det er beskrevet i ukeprogrammet.

1. Trykk på GO

Arbeidstid
Trykk GO ⬆ ⬆

2. Bla OPP/NED for å velge ulike driftstider.

Maks.
Bekreft ⬆ ⬆

3. Trykk på GO for å bekrefte.

1:30
Bekreft ⬆ ⬆

Ekstern ladestasjon

- Ved hjelp av dette meny punkt kan du installere ladestasjonen også utenfor plenen. Dette anbefales dersom du ikke ønsker at klipperen din skal være synlig når den ikke klipper.
- Fabrikkinnstillingen er "Av". Dersom du installerer Robomow utenfor plenen, må innstillingen til den "Eksterne ladestasjonen" settes til "på".
- Ved "Ekstern ladestasjon - på" følger Robomow ledningen 5 m fra ladestasjonen før den begynner å klippe plenen. Det anbefales å plassere ladestasjonen maks 3-4 m fra plenen. Dersom du ønsker å installere klipperen i større avstand til plenen, må du tilpasse innstillingen "Avstand" (i menyen "Ekstern ladestasjon") tilsvarende.

Innstillinger

Barnesikring

Når dette alternativet er aktivert, forhindrer det at barn og uvedkommende kan bruke klipperen. Slik at det ikke skal være mulig for noen som ikke er kjent med betjeningen, å starte Robo Scooter 500.



OBS! Fare for skader!

Vi anbefaler på det sterkeste at du bruker alternativet "Barnesikring" for å sørge for at barn og personer som ikke er fortrolige med apparatet, kan starte Robo Scooter 500.

- For å oppheve barnesikringen trykker du først på piltast OPP og deretter på STOPP-tasten. Etter to minutter uten noen inntasting blir tastene sperret igjen.

Tyverisikring

Tyverisikringssystemet gir deg en funksjon som kobler ut Robo Scooter 500 slik at ingen kan bruke den eller kjøre den bort uten å legge inn riktig kode.

1. Du blir oppfordret til å legge inn en firesifret kode etter valg, og det utgjør din personlige sikkerhetskode.
2. Bruk pilene til å bla for å stille inn hver posisjon på et eget tall.
3. Trykk deretter på GO for å komme til neste tall.



Merk

For å endre passordet bruker du alternativet "Endre passord" i menyen "Tyverisikring". Der blir du oppfordret til å taste inn det gamle passordet før du kan legge inn et nytt.

Tid og dag

Gjør det mulig å registrere klokkeslett og dato:

1. Trykk på GO

Tid og dato
Trykk GO

2. Bla OPP/NED for å stille inn klokkeslett og dato og trykk på GO for neste tall.

00:00 dd/mm/åå
Neste tall ⬆ ⬆

3. Trykk på GO for å bekrefte.

10:37 23/04/07
Bekreft

Regnsensor

Regnsensoren gjør det mulig for Robo Scooter 500 å avbryte klippeprosessen så snart den registrerer regn.

Regnsensor på/av

1. Trykk på GO

Regnsensor
Trykk GO ⬆ ⬆

2. Bla OPP/NED for å slå regnsensoren på eller av.

Regnsensor PÅ
Trykk GO ⬆ ⬆

3. Trykk på GO for å bekrefte.

Regnsensor AV
Trykk GO ⬆ ⬆

Bestemme følsomhet

1. Trykk på GO

Regnsensor
Trykk GO ⬆ ⬆

2. Bla OPP/NED for å stille inn følsomhet.

Sensitiv innst.
Trykk GO ⬆ ⬆

3. Trykk på GO for å bekrefte.

Utleasing (29) 25
Bekreft ⬆ ⬆

Språk

Dette gjør det mulig å stille inn skjermvisninger på ulike språk.

ECO-modus

ECO-modusen (strømsparemodus) gjør det mulig å bruke Robo Scooter 500 med minimalt strømforbruk for å klippe gresset og stelle plenen.



Merk

Standardinnstillingen til ECO-modus er satt til "på". Det anbefales kun å bruke ECO-modus i sonene med ladestasjon, der det klippes ofte og gresset kun må trimmes litt.

Signaltype

Under visse omstendigheter kan det oppstå interferens på lednings-signalet fra andre ledningssignalfrekvenser. Dersom det skulle forekomme signalinterferens, vil du merke følgende symptomer (normalt sett i nærheten av naboplenen):

- Robo Scooter 500 svinger kraftig mens den kjører langs kantledningen.
- Robo Scooter 500 endrer retning uten å nå kantledningen.
- Robo Scooter 500 kjører utenfor den foresatte sonen over ledningen.
- Visningen "Start inside" vises, selv om Robo Scooter 500 befinner seg innenfor den foresatte sonen og kantledningen er tilkoblet med riktig innrettet polaritet.



Merk

Endring av signalfrekvensen er ikke lenger mulig. Dersom gressklipperen skulle oppvise ett av de symptomene som ble nevnt ovenfor, må du ta kontakt med kundeservice.

Ledningsposisjon

Gjør at det er mulig etter at installasjonen ble fullført å kontrollere ledningsposisjonen i "Kant"-modus, mens klippermotorene er utkoblet, for å unngå skader på kantledningen.

Forsinke bruk

Dette alternativet gjør at det er mulig for deg å trykke på GO-tasten, men likevel forsinke bruken av Robo Scooter 500.

For å bruke dette alternativet følger du trinnene nedenfor:

1. Sett "Forsinke bruken" til X timer (velg 1 til 8 timer).
2. Slå på signalgiveren (denne er aktiv i 12 timer) og plasser klipperen på området som skal klippes, rett foran signalgiveren.
3. Trykk først på STOPP, deretter på GO (mens du holder STOPP-tasten inne). På displayet vises Trykk GO for å hoppe over kanten. På slutten av oppvarmingsprosessen viser klipperen tekstmeldingen "Bruk forsinket - vent..."
4. Klipperen starter bruken etter X timer (slik det ble innstilt i menyen "Forsinke bruk") fra det tidspunktet da du trykket på GO-tasten.

Informasjon

Menyen "Informasjon" blir kun brukt til visning av informasjon. Her kan du bla mellom de følgende menypunktene:

Bruk

"Total tid": Viser totalt antall arbeidstimer som Robo Scooter 500 har vært i drift.

Total tid
253t47m ↕

"Idriftssetting": Viser datoen da Robo Scooter 500 ble brukt for første gang.

Første bruk
Dato: 13/03/08 ↕

Batteri

"Batterispenning" – viser den momentane batterispenningen.

Batterispenning
12.8 25.5 12.7 ↕

"Minste driftstid" – viser drifttiden de siste 10 gangene samt spenningen på batteriet ved start og datoen for bruk.

Siste driftstid
Trykk GO ↕
1) 2t34m 25.8V
25/05/08 ↕

Temperatur

Viser temperaturen til drivmotorene, klippermotorene og hovedkortet.

Klippemot. Temp.
+24 C +75 F ↕

Konfigurasjon

Viser konfigurasjonen til Robo Scooter 500: Hovedkortets delenummer, programvareversjon og ladestasjonens delenummer.

Programvare
5.4v 21/10/07 ↕

Siste stopp-årsak

Viser de siste 10 stopp-årsakene og tilhørende dato.

1) 11 [3]
10:35 25/05/08 ↕

Kapittel 5 - Bruk

Klippe kanter



Merk

- Første klipparbeid for Robo Scooter 500 er klipping av kanter. Kantene er den ytre grensen av den aktive sonen der Robo Scooter 500 arbeider.
 - Klipping av kantene gir et klart, jevnt snitt rundt grensen og hjelper til med å minimere størrelsen på kantstripene ved vegger og andre gjenstander.
 - Robo Scooter 500 forlater basestasjonen (til innstilt tidspunkt, eller når du trykker på GO-tasten én gang) for å klippe rundt kanten på det grønne arealet
1. Den kjører nøyaktig én runde inntil den får kontakt med basestasjonen.
 2. Den stilles tilbake og går over til å klippe den indre delen av det grønne arealet.

Kant i en normal sone

1. Plasser Robo Scooter 500 innenfor det grønne arealet, slå på signalgiveren og trykk én gang på GO-tasten.
2. Robo Scooter 500 finner automatisk kanten (kantledning). Den vil først begynne å klippe kanten, fullfører én til to fullstendige runder ved kantledningen, og vil deretter snu seg mot den indre delen av plenen.
3. Robo Scooter 500 vil klippe det indre avsnittet av grøntarealet.



Hoppe over kantklipping

Det er mulighet for å hoppe over klippingen av kantene og begynne med klippingen av gressflaten med en gang.

- For å gjøre dette, trykker du ganske enkelt to ganger rett etter hverandre på tasten GO når du starter klipperen. Hvis du trykker to ganger på GO, er dette en anvisning for Robo Scooter 500 om å hoppe over kantklippingen.

Klippe den indre flaten



Merk

Bevegelsessystemet til Robo Scooter 500 er en kombinasjon av uregelmessig vinkelstyring og regelmessig styring i passasjer.

- Tenk på at Robo Scooter 500 ikke klipper av hele gresset ved første arbeidsgang, men faktisk lar uklippet gress stå innenfor de mange sporene som den lager. Disse uklippede flatene blir klippet ved Robo Scooter 500 sitt etterfølgende arbeidsforløp over grøntarealet.
- Robo Scooter 500 kommer til å fortsette klippingen for å oppnå best mulig resultatet i den utvalgte tiden, eller angivelsen "maks" (maksimal) tid, som vanligvis er 2,5 timer, avhengig av gresstype og -kvalitet.

Bruk i sone med ladestasjon

Automatisk start

Denne modusen gjør at du kan lagre et ukeprogram. Da vil Robo Scooter 500 starte automatisk, klippe og dokke igjen når den er ferdig.



Advarsel! Fare for skade!

La aldri Robo Scooter 500 arbeide uten tilsyn. Det kan føre til alvorlige personskader.

- Sørg for at det ikke befinner seg noen personer, barn eller kjæledyr i klippesonen til de innprogrammerte arbeidstidene.
- Programmer kun tider der du er sikker på at klippesonen vil være fri for barn, kjæledyr og tilskuere.

Manuell start

Manuell start kan brukes i følgende tilfeller:

- Til klipping på andre tidspunkter enn de som er programmert.
 - Når gresset først må ryddes for gjenstander, kjæledyr og personer.
1. For å starte klippingen manuelt trykker du én gang på GO for å starte sekvensen. Robo Scooter 500 vil kjøre fra ladestasjonen og automatisk følge kantledningen til den kommer tilbake til ladestasjonen. Derfra kjører den inn på plenarealet og begynner klippingen.
 2. For å hoppe over kantklippingen, trykker du to ganger på GO når du starter den manuelle kjøre- og klippeprosessen.

Tilbake til ladestasjonen

Lade automatisk

Robo Scooter 500 kjører automatisk tilbake til ladestasjonen på slutten av klippeprosessen. Den etterlater og holder seg klar til neste automatiske start som er innprogrammert.



Merk

Når klipperen befinner seg i ladestasjonen og batteriet er ladet, vises én av følgende meldinger på displayet:

Visning dersom det ikke finnes noe ukentlig program, eller dersom det ukentlige programmet er satt til "av".

Klippe
Trykk GO

Visning dersom et ukentlig program er innstilt.

Man 15:34
Neste: Tirs 13:00

Alternativet "Tilbake til dokk"

Du kan manuelt sende gressklipperen tilbake til ladestasjonen fra et hvilket som helst punkt på plenen.

- Trykk én gang på den øvre piltasten slik at visningen "Tilbake til dokk" vises, og trykk deretter på GO-tasten. Robo Scooter 500 vil finne kantledningen og følge ledningen til ladestasjonen. I løpet av denne sekvensen vises "Søke dokk".



Merk

Ladesystemet og batteriene er konstruert slik at de kan være tilkoblet selv når de ikke er i bruk, uten at du trenger å bekymre deg for overlading, overoppheting eller skader på batteriet.

Bruk i sone uten ladestasjon



OBS!

Dersom det klippes i en sone uten dokk, må du først bestemme arbeidstiden og stille inn tilsvarende tid for soneområdet.

Aktivere soner

1. Trykk på PÅ/AV-tasten for å slå på signalgiveren.



Merk

Ved siden av tasten finnes en grønn LED-lampe som lyser når signalgiveren er koblet inn og signalet er aktivt og OK. Hvis du hører et avbrutt pip kort etter at bryteren ble slått på, er det et problem på grunn av en ødelagt ledning eller en defekt ledningsforbindelse.

- Se etter hvilke av de røde LED-ene som lyser for å fastsette problemet. Problemet må rettes opp før Robo Scooter 500 kan arbeide automatisk.
2. Sett klipperen i den aktive kantledningen.
 3. Trykk på tasten GO. Dersom du har glemt å slå på signalgiveren, blir meldingen "Ikke noe ledningssignal" vist for å minne deg på å aktivere signalgiveren.

Fullføring av arbeidsforløpet

- Når Robo Scooter 500 har arbeidet i den innstilte tiden, må stopp-tasten trykkes og Robo Scooter 500 kjøres tilbake til ladestasjonen for opplading, ellers vil Robo Scooter 500 følge signalledningen og søke ladestasjonen.



Merk

Hvis Robo Scooter 500 er ferdig med klippeforløpet, og det går mer enn 15 minutter før du kommer for å bevege den, kobler LCD-displayet seg ut.

- Trykk på GO-knappen for å aktivere det igjen og se sist viste melding på displayet før hvilemodus ble koblet inn.

Tips for pleie av plenen

Den beste tiden å klippe gresset på

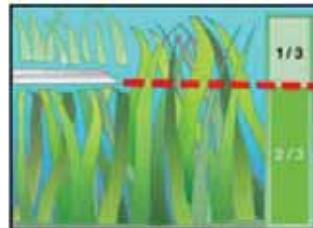
Klipp kun plenen når gresset er tørt. Dette forhindrer at gresset som er klippet danner klumper på plenen. Klipp heller om kvelden i stedet for i løpet av en varm sommerdag.

Klippefrekvens

Hyppig klipping gir et rent snittbilde. I løpet av klippesesongen bør klipperefrekvensen økes til én gang hver 3-5 dager, slik at gresset ikke blir for høyt. Fint kuttet gress brytes raskere ned og legger seg ikke oppå plenoverflaten. Dersom gresset skulle være for høyt, klipper du på høyere nivå, og begynner å klippe oftere samtidig som du reduserer snitthøyden langsomt i løpet av flere klippesykluser.

Snitthøyde

Følg "1/3-regelen": ikke klipp mer enn 1/3 av gresshøyden. Denne "riktige klippingen" sørger for fint kuttet gress som ikke blir liggende oppå plenoverflaten. Du må eventuelt klippe plenen oftere, eller også to ganger rett etter hverandre, dersom plenen vokser relativt raskt i løpet av klippesesongen, for eksempel om våren.



Vann

Gressresirkulering reduserer vannbehovet til plenen, fordi det som klippes består av ca. 80-85 % vann. Videre forhindrer gressresirkuleringen at plenen fordampes og bevarer fuktigheten. De fleste plentypene trenger dermed mindre vann når gresset resirkuleres.

Vanning

Den beste tiden å vanne plenen på er mellom kl. 4 og 8 om morgenen. Da har bakken tilstrekkelig med tid til å ta opp vannet før ettermiddagssola fordampes det. Den gjennomsnittlige plenen trenger ca. 3-4 cm vann ukentlig. Dyptvirkende vanning gjør at plenen selv danner et system som fordeler vannet, og dermed er beskyttet mot sykdommer og uttørring.

Ikke vann for mye

For mye vann er ikke bare skadelig, med det fører også til torvdannelse, noe som fører til at det må klippes oftere. La plenen tørke delvis ut før du vanner på nytt. Vann når de øverste 4-6 cm av plenoverflaten er lett uttørket. Bruk et skrujern eller lignende for å kontrollere hvor dypt ned plenen er tørr.

Gjødsling

Gressresirkulering reduserer behovet for gjødsling, fordi det finekuttete gresset dekker ca. 1/4 av det årlige gjødslingsbehovet til plenen.

Kniv

Bruk kun en skarp kniv. En skarp kniv gir et rent, effektivt snitt. En stump kniv kan rive opp gresstuppene eller skade dem, noe som kan være et svakt punkt for angrep av skadelige organismer som også gjør plenoverflaten mottakelig. Det anbefales å skifte ut kniven én gang i året.

Mose

Kuttet gress og mosedannelse har ingenting med hverandre å gjøre. Som bemerket, består det kuttete gresset av ca. 80-85 % vann og kun en liten andel lignin. Det kuttete gresset blir altså svært raskt nedbrutt. Dersom man tenker nøyer seg gjennom dette, har også plene på golfbaner, i sportsanlegg eller parker blitt klippet i årevis uten at noen har samlet opp det kuttete gresset. Dessuten er lite og noe finere gressavfall (ca. 2 cm biter) også nyttig for plenen. Det beskytter vannledningsystemet til plenen mot varme og uttørring.

Kapittel 6 - Vedlikehold og oppbevaring



Advarsel – fare for skader!

Kniven er svært skarp og kan forårsake alvorlige kutt eller snittskader.

- Fjern sikringen før hvert vedlikeholdsarbeid og rengjøring av apparatet, før du løfter Robo Scooter 500.
- Bruk alltid kraftige arbeidshansker når du jobber med eller på kniven.

Anbefalt fremgangsmåte for vedlikehold

Vedlikeholds- Service-intervall	Vedlikeholdsprosess
Regelmessig	• Fjern batterisikringen og kontroller kniven for skader av ethvert slag. • Kontroller klippedekket og fjern gressrester og smuss om nødvendig, fremfor alt når du klipper vått eller fuktig gress. • Lad batteriene til Robo Scooter 500 etter hvert bruk.
Hver 150.-200. time	• Skift ut kniven. Skift ut kniven oftere dersom kantene blir stumpere under rå forhold eller forhold med mye sand.

Rengjøring



OBS!

Bruk aldri etsende rengjøringsmidler. Rengjør aldri Robo Scooter 500 og ladestasjonen med en hageslange eller en direkte væskestråle.

- Bruk kun en fuktig klut og en børste for å rengjøre Robo Scooter 500 og ladestasjonen utvendig.
- En liten mengde rengjøringsmiddel oppløst i vann på fuktet klut egner seg godt.

Robo Scooter 500

- Før bruk skal undersiden av klippedekket inspiseres og rengjøres ved behov. Robo Scooter 500 er en fremragende mulchklipper, derfor kan det samle seg kuttet gress i klippekammeret, særlig når du klipper vått gress.
- For det meste kan du fjerne det groveste snittet med en stokk eller lignende. Skrap det forsiktig ut av klippekammeret. Om nødvendig må du ta kniven ut for å lettere rengjøre det omliggende området. Legg aldri klipperen på ryggen. Det kan skade støtfangerdekslet. Det beste er å lene den mot en fast gjenstand for å få tilgang til klippedekket.

Ladestasjon

- Hold inngangen og området til ladestasjonen fri for blader, starker og greiner og enhver annen type smuss som kan samle seg opp i dette området.

Skifte ut kniv



Advarsel – fare for skader!

Kniven er svært skarp og kan forårsake alvorlige kutt eller snittsår.

- Fjern før hvert vedlikeholdsarbeid og rengjøring av apparatet sikringen, før du løfter Robo Scooter 500.
- Bruk alltid kraftige arbeidshansker når du jobber med eller på kniven.



Advarsel – fare for skader!

Sliping av kniven med en slipemaskin anbefales ikke, fordi det ikke kan oppnås en god avbalansering med maskinsliping.

1. Plasser Robo Scooter 500 loddrett med baksiden lent mot en vegg, eller snu den på ryggen på et mykt underlag.

2. For å skifte ut kniven må du bruke begge hendene og presse plastvingene på knivens base.



3. Press plastvingene i retning av pilene.



4. Trekk knivholderen til siden, bort fra klipperen.



5. Hold reservekniven på basen og trykk til den klikker inn på plass. Du vil høre et klikk når sperren klikker inn på plass. Hvis du ikke hører et klikk, fjerner du kniven og gjentar prosedyren.

Batteri



Anvisninger

Batteriet er vedlikeholdsfritt, men har en begrenset levetid på 1-3 år.

- Den faktiske verdien avhenger av antall operasjoner per uke og lengden på sesongen.
- Batteriet må utelukkende skiftes ut av et serviceverksted.
- Ikke kast det brukte batteriet i husholdningsavfallet.
- Batterier må samles inn, resirkuleres og kasseres på en miljøvennlig måte.
- Legg gamle batterier i en godkjent, forseglede samlebeholder.

Batteriutskiftning



Advarsel – fare for skader!

Kniven er svært skarp og kan forårsake alvorlige kutt eller snittsår.

- Løft dekkelet og fjern sikringen.

1. Trekk av snitthøyderegulatoren.



2. Løsne for hånd de fem skruemutrene på baksiden av apparatusdekselet. Har du problemer med dette, så bruk et bredt, flatt skrujern.



3. Løft bakdelen på dekkelet.



4. Trekk nå begge ledningene ut fra venstre batteri.



5. Sett inn det nye batteriet og koble ledningene til batteritilkoblingene. Ta hensyn til den aktuelle fargemarkeringen (rød/svart).
6. Trekk ledningene av fra høyre batteri.
7. Sett inn et nytt batteri og klem batteritilkoblingene lett til med en tang, slik at de passer godt på batterilaskene.
8. Koble ledningene til batterilaskene i henhold til fargene.
9. Sett inn batterisikringen og kontroller om Robo Scooter 500 aktiveres.

Vinterlagring

Robo Scooter 500

1. Fjern sikringen og rengjør klipperoboten.
2. Oppbevar Robo Scooter 500 stående på hjulene i et rent og tørt rom, sikre at området rundt støtfangeren er fritt.
3. Sett sikringen inn igjen og koble vinterladeren til en stikkontakt - i løpet av hele tidsperioden som Robo Scooter 500 ikke arbeider. Sørg for at "Lader" vises på displayet og "Ferdig - la stå på lading" vises når batteriet er fulladet.



OBS!

Vinterladeren er en integrert del av Robo Scooter 500 og er kun ment for bruk i tørre rom.

- Derfor må du ikke lade Robo Scooter 500 på steder der kontaktene kan bli fuktige.



OBS!

Koble aldri til vinterladeren så lenge Robo Scooter 500 befinner seg i ladestasjonen.



Merk

- Ladesystemet og batteriene er konstruert slik at de kan holdes tilkoblet, selv når de ikke er i bruk, uten at du trenger å bekymre deg for overlading, overoppheting eller skader på batteriet.

Ladestasjon/signalgiver



Anbefaling

Demonter ladestasjonen i løpet av vintertiden.

1. Koble strømadapteren fra hovedstrømforsyningen.
2. Åpne ladestasjonen/dekselet til signalgiveren.
3. Fjern alle forbindelser fra kortet.
4. Du kan nå fjerne dekkelet til ladestasjonen/signalgiveren. Oppbevar disse i et tørt rom.
5. Det anbefales at adapteren oppbevares på et tørt lager. Dersom dette ikke er mulig, så beskytt enden på ledningen mot fuktighet så lenge adapteren ikke er tilkoblet ladestasjonen for å forebygge rust.
6. Fjern det grønne tilkoblingsstøpselet fra endene på kantledningen (la den være tilkoblet kortet til neste sesong) og beskytt det mot fuktighet så lenge det ikke er koblet til ladestasjonen for å forebygge rust på ledningene.
7. Beskytt tilkoblingsstøpselet med det svarte gummidekselet.

Etter vinterlagring

- Forsikre deg om at alle forbindelser, ladekontakter og ledningsender er rene. Rengjør om nødvendig kontaktene med et lite stykke sandpapir, korngrad "200" eller høyere, eller bruk stålull "00" eller høyere.
- Fest ladestasjonen på plass og koble alle ledningene til kortet.
- Sørg for at klokkeslettet og dato som vises på displayet til Robo Scooter 500 er riktige.

Kapittel 7 - Displaymeldinger



Merk

Robo Scooter 500 er utstyrt med et LCD-display som gjør at du når som helst kan bli kjent med eventuelle problemer ved bruk, slik at du kan foreta tilsvarende tiltak.

- Dersom det ikke er noen visning på displayet, trykker du én gang på GO-tasten for å aktivere klipperen og for å se siste melding som fikk klipperen til å stoppe.
- Dersom et problem dukker opp, anbefaler vi å notere feilkoden før du tar kontakt med service. Trykk på pil OPP én gang når en melding vises, så kommer du straks til dataene for siste feilkode "Siste stopp-årsak".

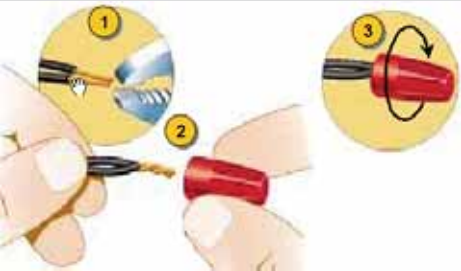
Displaymelding	mulig årsak	mulig løsning
Juster ledning Trykk på GO	• Robo Scooter 500 har registrert en hindring langs kanten i "Ledningsposisjon test".	• Korriger posisjonen til ledningen eller fjern hindringen. Fortsett med GO.
Dockingproblem	• Robo Scooter 500 kunne 3 ganger etter hverandre ikke kjøre riktig inn i ladestasjonen.	• Juster plasseringen av stasjonen. • Rengjør kontaktene til stasjonen med en børste eller en klut. • Sørg for at alle ledninger er satt riktig inn i ladestasjonen. • Sørg for at marken før stasjonen er flat og på samme nivå, slik at det ikke oppstår noe trinn.
Støtfanger trykket	• Støtfangeren trykkes permanent.	• Fjern Robo Scooter 500 fra den aktuelle hindringen.
Veksle ledninger	• Denne meldingen vises når du under ledningsinstallasjonen har forbundet ledningsendene med tilkoblingsstykket i feil polaritet.	• Bytt ganske enkelt ut plasseringen til begge ledningsendene i støpselet (grønt tilkoblingsstykke).
Ladefeil	• Ladeprosessen blir ikke startet.	• Ta kontakt med nærmeste service.
Kontroller klippehøyden	• En klippeoveroppheting på grunn av høyt gress eller en annen målefeil (gjenstand) ble utløst for lenge. • En av knivene kan ikke dreie seg fritt, for eksempel på grunn av mye smuss eller en gjenstand i klippekammeret. • En gjenstand er klemmt fast under klippekammeret.	OBS! Fjern sikringen før du løfter klipperen. • Fjern fastklemte gjenstander fra klippekammeret. • Rengjør klippekammeret for klipperester med et trestykke eller en børste.
Kontroller ytelsen (ladestasjon)	• Strømadapteren er ikke koblet riktig til ladestasjonen eller stikkkontakten. • Ladingen ble avbrutt på grunn av et strømbrudd.	• Kontroller strømadapterens forbindelse til hovedstrømmen.
	• Strømadapteren forsynes ikke med strøm fra tilkoblingen.	• Aktiver hovedstrømmen igjen. • Kontroller strømadapteren ved å teste den i en annen stikkontakt.
	• Klipper- eller stasjonskontaktene er tilsmusset.	• Rengjør kontaktene med en klut eller en børste.
	• Det kunne ikke initialiseres noen lading, selv om klipperen har kontakt med ladestasjonen.	• Sørg for riktig forbindelse fra strømadapter og stasjon. • Sørg for at ledningen til strømadapteren (rød og grønn) er riktig tilkoblet ladestasjonen (skruer strammet).
Kontroller ytelsen (vinteradapter)	• Vinteradapteren ble ikke koblet riktig til en stikkontakt.	• Koble adapteren riktig til en stikkontakt.
	• Stikkkontakten leverer ingen strøm på grunn av en skade eller strømbrudd.	• Aktiver strømmen til stikkkontakten. • Kontroller strømadapteren i test med en annen stikkontakt
Kontroller signal Trykk GO	• Innstillingen "Signaltype" i menyen og signalstikkbroen i grensebryteren stemmer ikke overens. • Automatisk drift innledes, mens Robo Scooter 500 plasseres utenfor kantledningen. • Kantledningen er koblet til tilkoblingsstøpselet med feil polaritet. • Robo Scooter 500 gjenkjenner signalfrekvensen til nærliggende aktiverte plener, eller fra andre apparater som drives i nærheten av området.	• Still "Signaltype" på "A" og forsikre deg som at signalstikkbroen er satt inn på grensebryterens kretskort. Du kan også stille "Signaltype" på "B" og fjerne signalstikkbroen fra kretskortet. • Plasser klipperen på plenflaten og trykk på GO-tasten. • Skift ut begge ledningsendene som er koblet til tilkoblingsstøpselet (det grønne støpselet som er tilkoblet ladestasjonen). • Dersom det oppstår signalinterferens, må du be kundeservice om hjelp.
Kontroller ledning	• Tilkoblingen gjenkjenner ikke et tilstrekkelig sterkt ledningssignal. Dersom du forbinder ledningen, er det ikke nok med en kronelemme eller en kabelvridning. Bruk værfaste ledningskoblinger, ellers vil forbindelsen korrodere og signalet bli sterkt redusert. • Kantledningssløyfe for lang.	• Reparer alle evt. korroderte kabelforbindelser. • Bruk kun de vanntette originale kabelforbindelsene. • Den maksimale ledningsslengden til en sløyfe er 500 m. Trenger du mer, må du dele opp arealet i to separate soner.

Displaymelding	mulig årsak	mulig løsning
Lukk dekselet	- Støtfangerdekselet er ikke riktig lukket fordi: - det ble åpnet under klippingen av en støtkontakt. - det ikke ble riktig lukket av brukeren.	Lukk dekselet ved å trykke på det slik at du hører at det klikker på plass.  OBS! Hvis en hindring er av en så ugunstig type, må den skilles ut med en ledningsøy.
Utenfor areal	- Signalledningen ligger for tett mot den faktiske kanten. - Ledningssløyfen er for stor. - Robo Scooter 500 kunne ikke svinge riktig mot ledningen og skled ut av sonen. - Snitthøyden er for lav for plentilstanden.	- Trekk signalledningen noe inne i arealet, ikke inkludert for bratte skråninger. - Fyll hull eller jordfordypelser i bakken. - Sett opp snitthøyden.
Kjørem. overl. kjøle ned...	- Drivverket sto for lenge under for høy belastning. - Kortslutning i drivmotorene registrert.	- Det er ikke nødvendig med noe inngrep, Robo Scooter 500 fortsetter handlingen selv når drivverket er nedkjølt. - Kontakt serviceforhandleren din.
Feil: xyz	Intern feil	Trykk på GO for å bekrefte. Dersom meldingen vises igjen, fjerner du sikringen i 10 sek. og prøver å starte på nytt. Ta kontakt med serviceforhandleren dersom feilen fortsatt vises.
Forhjulspproblem	Forhjulet ble løftet i mer enn 8-10 sekunder.	 Advarsel – fare for skader! Fjern sikringen før du løfter klipperen. - Forhjulet ble løftet grunnet kontakt med en hindring. Slutt hindringen ut av sløyfen, eller fjern den. - Robo Scooter 500 ble tatt i bruk i for sterk stigning, utelukk dette området fra installasjonen. - Høyt gress forhindrer korrekt bakkekontakt. Sett opp snitthøyden. - Det er større hull i plenflaten som forhjulet kan falle ned i. Disse må fylles.
Temp. høy vent...	Robo Scooter 500 lades i stasjonen, og omgivelsestemperaturen er for høy (over 70 °C).	Du må ikke gjøre noe, Robo Scooter 500 har stoppet ladingen og venter til omgivelsestemperaturen er i orden. Dersom dette ikke skulle være tilfellet, vises "høy temperatur - trykk på GO" på displayet.
Stille inn sikring til lading	Robo Scooter 500 ble tilkoblet for lading, men sikringen er trukket ut.	Koble Robo Scooter 500 fra ladingen, sett inn sikringen og koble den deretter til for lading.
tilkobles strøm når ikke i bruk	- Denne meldingen vises alltid når klipperen er separert fra ladeadapteren. - Dessuten vises meldingen når klipperen ikke settes i ladeadapteren når den ikke brukes på lengre tid.	- Trykk på en hvilken som helst tast for å videresende meldingen. - Send klipperen tilbake til ladestasjonen, eller koble til vinterradapteren.
Tast trykket	En av tastene på hovedbetjeningsfeltet trykkes kontinuerlig.	Trykk på GO for å arbeide videre. Denne meldingen vises for å informere kunden om problemet, men forhindrer ikke bruken.
Taster låst	Barnesikringen er aktivert.	Trykk på PIL OPP og deretter på STOPP-tasten. Barnesikringen kan deaktiveres under Anw./Ausw.
Batteri tomt	- Klipperen søker etter ladestasjonen, men batteriet er for svakt til å søke videre. - Robo Scooter 500 hoppet over siste start fordi batteriet var for svakt.	- Kjør klipperen for hånd eller bær den tilbake til stasjonen for lading. - Forsikre deg om at Robo Scooter 500 har nok ladetid mellom to innsatser (min. 16 timer).
Temp. lav vent...	Robo Scooter 500 lades i stasjonen, men omgivelsestemperaturen er for lav (under 0 °C).	Du må ikke gjøre noe, Robo Scooter 500 har stoppet ladingen og venter til omgivelsestemperaturen er i orden. Dersom dette ikke skulle være tilfellet i mer enn 12 timer, vises "lav temperatur - trykk på GO" på displayet.
Klipperm. overl. kjøle ned...	Klippemotoren har arbeidet for lenge under for høy belastning.	Det er ikke nødvendig med noe inngrep, Robo Scooter 500 fortsetter operasjonen automatisk når klippeverket er avkjølt.
Ikke noe lednings-signal	- Ladestasjon/signalgiver er ikke aktive eller ikke riktig tilkoblet klippesonen. - Signalledningen er ikke koblet til ladestasjonen/signalgiveren. - Signalledningen er ødelagt.	- Se til at stasjonen/signalgiveren er tilkoblet strømmen. - Koble ladestasjonen fra strømmen i 10 sekunder og koble den deretter til på nytt. - Sørg for at signalgiveren kobles til riktig sone og aktiveres. - Kontroller tilkoblingen mellom ledning og stasjon/signalgiver. - Kontroller ledningen for skader.

Displaymelding	mulig årsak	mulig løsning
Monter dokking og trykk deretter GO.	Denne meldingen vises når posisjonestesten av stasjonen var vellykket.	Fest stasjonen med 2 plugg
Regn registrert GO for å ignor.	- Robo Scooter 500 har registrert regn etter trykking av GO. - Robo Scooter 500 har hoppet over siste start på grunn av regn.	- Ikke bruk Robo Scooter 500 i regn eller i vått gress. Dersom du likevel trykker på GO, gjelder dette Ignorer kun for den aktuelle bruken. - Vi anbefaler at du ikke klipper i regn eller i vått gress. Dersom du likevel ønsker å deaktivere regnsensoren, gjør du dette under "Anw. Ausw." -> "OPP/NED", "PÅ/AV".
Regnsensor frakoblet	Feil i tilkoblingsledn. til RS.	Trykk GO for å bekrefte
Ferdig! Lad videre	Batteriet er fulladet (vises kun hvis det lades med standard stømadapter, ikke i ladestasjonen)	La standardadapteren fortsatt være tilkoblet.
Lade batteriet	Den maksimale brukstiden ble nådd. (Vises i soner uten stasjon.)	Bring klipperen til opplading.
Fjern sikring før løfting.	Robo Scooter 500 ble løftet og sikringen satt i.	 Advarsel – fare for skader! Fjern sikringen før du løfter klipperen.
Fjern sikring. Kontroller kniv	- Kniven blokkeres av en gjenstand. - Kniven kan ikke bevege seg fritt på grunn av for mye gress i klippekammeret, eller en gjenstand har blokkert kniven. - En gjenstand har kilt seg fast under klipperen og blokkerer kniven.	 Advarsel – fare for skader! Fjern sikringen før du løfter klipperen. - Kontroller om det sitter fast for mye gress i klippekammeret, eller en gjenstand blokkerer kniven. - Fjern alle gjenstander, eller rengjør klippekammeret med en stokk eller en børste.
Still inn dokk på nytt	Robo Scooter 500 kunne ikke komme til ladestasjonen i løpet av "Stasjonstest".	Juster posisjonen til stasjonen. Vanligvis skal stasjonen stå i henhold til markeringene på ledningen. Dersom du befinner deg i en passasje med bredde på mindre enn 3 m, må du flytte stasjonen et par centimeter i retning kanten.
Koble til ledning (Ladestasjonen piper konstant)	- Signalledning brutt. - Signalledning skilt fra ladestasjonen/signalgiveren.	- Sørg for at ledningen er riktig tilkoblet ladestasjonen. - Kontroller langs ledningen (også øyer) for bruddsteder. Reparer disse ved å bruke de opprinnelige ledningsforbindelsene. - Dersom et snitt i ledningen ikke er synlig, ta kontakt med service for mer informasjon om å finne et bruddsted.
Start et annet sted	En ukjent feil gjør det nødvendig for kunden å gripe inn.	Kjør klipperen manuelt til et annet sted i arealet og start på nytt.
	Kjøremotoren ble utsatt for høy belastning over for lang tid i automatisk eller manuell modus.	- Sørg for at klipperen ikke har kjørt seg fast noe sted. - Finn og fyll hull og fordypelser i bakken som blokkerer hjulene til Robo Scooter 500. - Sørg for at hjulene på klipperen ikke er blokkert. - Kjør klipperen til et annet sted og start på nytt.
Start på arealet	Automodus ble startet mens Robo Scooter 500 befant seg utenfor sonen.	Sett klipperen inn i sonen og trykk på GO-tasten.
Står fast	Robo Scooter 500 står fast på et sted og kan ikke frigjøre seg selv.	Finn hull eller fordypninger i bakken som eventuelt er dårlig fylt og blokker hjulene på Robo Scooter 500, særlig langs kanten der klipperen snur.
	- Robo Scooter 500 rutsjet ut av sonen på grunn av sterk stigning eller vått gress. - Robo Scooter 500 hadde vanskeligheter med å svinge fordi fremhjulet satt fast i en fordypning uten at støtfanger eller ledningskontakt ble gjenkjent.	- Unngå å arbeide i for bratte skråninger og ved for vått gress. - Sørg for at klipperen ikke svinger for nært opp til kanten – forbedre dette ved behov. - Sørg for at snitthøyden ikke er stilt inn for lavt. - Det finnes en innstilling der Robo Scooter 500 kjører et par meter tilbake etter ledningskontakt før den svinger (kontakt service for mer informasjon).
Slå av før løfting	Kunden bærer Robo Scooter 500 selv om den er slått på.	Slå av klipperen før du bærer den til et annet sted.
Slå av før løfting (mens Robo Scooter 500 er i ladestasjonen)	Robo Scooter 500 kan ikke gjenkjenne dokkingstasjonen.	- Sørg for at ledningen er riktig tilkoblet stasjonen (rød og grønn). Skruene må sitte godt fast. - Sørg for at Robo Scooter 500 har god kontakt med stasjonskontaktene. - Sørg for at stasjonskontaktene er rene og ikke korrodert.

Displaymelding	mulig årsak	mulig løsning
Tid og dato	Vises alltid når sikringen eller batteriet tas ut av klipperen (tilbakestilling gjennomført).	Still inn riktig dato og riktig klokkeslett.
Tid som har gått	Robo Scooter 500 har fullført den innstilte arbeidstiden.	Lad opp klipperen dersom alt klipperarbeid for dagen er ferdig.
Vent på signal...	Robo Scooter 500 har stoppet i automodus fordi det ikke finnes noe aktivt ledningssignal lenger.	- Kontroller strømmen til ladestasjonen. - Det er strømbrudd, betjening på Robo Scooter 500 er ikke nødvendig – Robo Scooter 500 blir automatisk startet på nytt hvis strømmen kommer tilbake. Varer strømbruddet lenger enn en time, kjøres Robo Scooter 500 tilbake til stasjonen for opplading, men klippingen fortsetter først ved neste innprogrammerte tid.

Kapittel 8 - Feil og problemer

Problem	mulig årsak	mulig løsning
Robo Scooter 500 arbeider til feil tidspunkt	- Sørg for at tiden og datoen er riktig stilt inn i Robo Scooter 500. - GO-knappen ble trykket utilsiktet av en person eller et dyr. ("Siste stopp-årsak" i menyen Informasjon skal vise "805".)	- Stille inn tid - For å unngå utilsiktet start, kan barnesikringen aktiveres. Dermed må flere knapper trykkes for å starte.
Robo Scooter 500 har hoppet over innstilt arbeidstid	- Batterispenning for svak. - Regn registrert på starttidspunktet. - En gjenstand blokkerer kniven. - Et problem med ledningssignalet - Programmet ble satt på "av" – displayet viser: "Sone: Dokkingsone", men det vises verken dato eller neste start.	- Alltid når Robo Scooter 500 ikke kan starte en planlagt bruk, kan grunnen bestemmes under "Vise program". - Still "Program" til "på".
"Ledning brutt" lampe på signalgiver lyser, eller ladestasjonen piper kontinuerlig på grunn av "Ledning brutt".	- Ledning skilt fra signalgiver eller ladestasjon. - Ledning brutt	- Sørg for at ledningen er riktig tilkoblet ladestasjonen/signalgiveren. - Kontroller langs ledningen (også øyer) for bruddsteder. Reparer disse ved å bruke den opprinnelige ledningsforbinderen. - Fjern 1 cm av isoleringen på hver ende av ledningen og drill de avisolerte endene med en liten tang. - Skyv den drillede ledningen inn i koblingen. - Skru ledningskoblingen på den drillede ledningen. Forsikre deg om at den sitter fast.  ! OBS! Drillet ledning eller kroneklemme, isolert med isoleringsbånd, gir ikke bra nok koblinger. Bakkefuktighet vil oksidere lederen og føre til brutt signalkrets etter tid.
"Signal svakt" lyser på signalgiveren, eller ladestasjonen piper kontinuerlig på grunn av "Ledning brutt" eller for lang ledningssløyfe.	- Signal svakt - Dersom du forbinder ledningen, er det ikke nok med en kroneklemme eller en kabelvridning. Bruk værfaste ledningskoblinger. Ellers vil forbindelsen korroderes og signalet reduseres sterkt. - Signalsløyfe for lang i denne sonen.	- Reparer ledningskoblinger som er slitt eller korrodert. - Bruk de originale ledningskoblingene, disse er værfaste og sikrer en god elektrisk forbindelse. - Den maksimal anbefalte ledningslengden er 500 m. Hvis du trenger mer, del opp arealet i to separate soner.
Robo Scooter 500 arbeider ikke, og det finnes ingen visning på displayet.	- Klipperen er i dyp hvilemodus. - Batteriene er sterkt utladet fordi de ikke ble ladet opp på for lang tid.	- Alltid når Robo Scooter 500 ikke lenger er tilkoblet stasjonen eller adapteren, sparer den energi ved å gå inn i dyp hvilemodus. Hold knappen PÅ/AV i 3 sekunder eller fjern sikringen i 3 sekunder for å vekke gressklipperen. - Du må alltid lar adapteren være tilkoblet når den ikke brukes. Hvis dette ikke gjøres på lenge, kan batteriene skades. Kontakt serviceforhandleren din.
Robo Scooter 500 lager støy og vibrerer	Skadet eller ubalansert kniv	- Kontroller for gjenstander eller steiner i gresset som kan skade kniven til Robo Scooter 500. - Skifte ut kniven

Problem	mulig årsak	mulig løsning
Dårlig mulchkvalitet, eller generelt dårlig klippesultat	Gresset er for høyt i forhold til innstilt snitthøyde	- Det anbefales å aldri klippe mer en 1/3 av gresshøyden. - Øk snitthøyden - La Robo Scooter 500 klippe oftere for å pleie plenen
	Gresset er svært vått	For best resultat anbefaler vi kun å klippe tørt gress, helst tidlig på kvelden.
	Slitt kniv	Skift ut kniv.
	Robo Scooter 500 brukes for sjelden	Still inn ukeprogrammet for mer bruk av Robo Scooter 500.
	Sonen som skal klippes, er for stor.	Reduser sonen
LCD-displayet er på et fremmed språk.	Språkinnstillingen ble endret eller stilt inn feil.	- Kjør klipperen evt. ut av ladestasjonen og følg skjemaet nedenfor: 1. Trykk på tasten OPP 2x 2. Trykk på tasten GO 1x 3. Trykk på tasten NED 1x 4. Trykk på tasten GO 1x 5. Trykk på tasten NED 4x 6. Trykk på tasten GO 1x 7. Søk etter språket ditt med piltastene 8. Trykk på GO for å stille inn
Kort driftstid, Robo Scooter 500 arbeider tydelig kortere enn normalt  Merk Du kan hente de 10 siste batteridriftstidene og batterispenningen før bruk i menyen "Informasjon"	Batteriet var ikke fulladet på begynnelsen av bruken	Se før bruk etter symbolet for fullt batterinivå som ikke endrer seg (klipper i stasjonen), eller at "Ferdig - lad opp" vises i displayet (ved lading med standard adapter).
	"Arbeidstid" for denne sonen ble fastlagt og står ikke på "maks"	"Arbeidstiden" kan du stille inn i menyen "Soner".
	Gresset er svært høyt eller for vått.	- Still opp snitthøyden. - Klipp tilstrekkelig ofte for å unngå for høyt gress.
	Batteriet har nådd slutten av sin levetid.	 Advarsel – fare for skader! Fjern sikringen før du løfter klipperen. - Sørg for at kniven ikke blokkeres av gress. - Rengjør klippekammeret med en trestokk eller børste. - Skift ut batteriet.

Kapittel 9 - Tilbehør

Best.nr.	Artikkelbeskrivelse	Best.nr.	Artikkelbeskrivelse
1011-RM-0500	Kniv	196-804-678	Fjernstyring
196-798-678	Torvspiker (50 stk)	5031-RM-0010	Ledningskobling
196-797-678	Kantledning	196-799-678	Tilkoblingsplugg
196-795-678	Signalgiver	5031-RM-0500	2x 12 AH-batterier
196-796-678	Batteripakke for signalgiver		

Kapittel 10 - Garanti

I hvert land gjelder garantibestemmelsene utlevert av vårt selskap eller importøren. Feil på apparatet korrigerer vi innenfor rammene av garantien uten kostnader, såfremt dette skyldes en material- eller produksjonsfeil. I garantitilfeller må du henvende deg til forhandleren eller nærmeste kontor.

Gratulujeme vám ke koupi produktu značky WOLF-Garten



Přečtěte si pečlivě návod k použití a seznámte se s ovládacími prvky a správným používáním přístroje. Uživatel je odpovědný za nehody ve vztahu k jiným osobám nebo jejich majetku. Řiďte se pokyny, vysvětlivkami nebo předpisy.



Nenechte nikdy děti nebo jiné osoby, které se neseznámily s návodem k použití, používat tuto sekačku. Přístroj nesmějí používat osoby mladší 16 let. Minimální věk uživatele může být stanoven místními předpisy.

Obsah

Kapitola 1 - Bezpečnostní pokyny	83
Kapitola 2 - Popis přístroje	85
Kapitola 3 - Instalace	87
Kapitola 4 - Nabídka	96
Kapitola 5 - Použití	100
Kapitola 6 - Údržba a skladování	102
Kapitola 7 - Hlášení na displeji	104
Kapitola 8 - Chyby a problémy	108
Kapitola 9 - Příslušenství	109
Kapitola 10 - Záruka	109

Kapitola 1 - Bezpečnostní pokyny

Význam symbolů



Tyto symboly se nacházejí na vaší robotické sekačce Robo Scooter 500; před uvedením robotické sekačky Robo Scooter 500 do provozu si pečlivě přečtěte jejich význam:



- Bezpečnostní výstražný symbol – VAROVÁNÍ – Toto je nebezpečné elektrické nářadí. Používejte přístroj Robo Scooter 500 pozorně a dodržujte všechny bezpečnostní instrukce a varovné pokyny.



- Přečtěte si návod k provozu – Před uvedením přístroje Robo Scooter 500 do provozu si přečtěte návod k obsluze.
- Nebezpečí od vržených nebo letících předmětů – Může být zasaženo celé tělo. Opatrnost!
- Udržujte dostatečnou bezpečnostní vzdálenost od pracujícího přístroje. Všechny osoby, především děti, domácí zvířata a osoby stojící kolem, musejí být stále mimo oblast, ve které Robo Scooter 500 pracuje.



- Nebezpečí urážnutí prstů rotujícími noži sekačky – Nebezpečí zranění rotujícími noži. Udržujte v dostatečné vzdálenosti ruce a nohy a nepokoušejte se přístroj Robo Scooter 500 v této oblasti uchopit.
- Před prací na přístroji Robo Scooter 500 nebo před jeho zvedáním odstraňte pojistku. Před prací na přístroji Robo Scooter 500 nebo před zvedáním přístroje Robo Scooter 500 vyjměte akupaket.



- POZOR! Ostré rotující nože. Udržujte ruce a nohy v bezpečné vzdálenosti. Hrozí nebezpečí těžkých zranění. Buďte opatrní – nedotýkejte se rotujících nožů.



- Nesedějte si na přístroj Robo Scooter 500.

Varování

- Před použitím přístroje Robo Scooter 500 si přečtěte důkladně tuto příručku. Seznámte se pečlivě s obsluhou přístroje Robo Scooter 500 a dodržujte všechny bezpečnostní pokyny.
- Nepoužívejte přístroj Robo Scooter 500 k účelům, pro které nebyl zkonstruován.
- Nedovolte Robo Scooter 500 používat ani dětem, ani osobám, které nebyly seznámeny s jeho obsluhou.
- Nesekejte nikdy, když jsou přítomny osoby, obzvláště děti nebo domácí zvířata.
- Uživatel je odpovědný za nehody nebo události, které mohou způsobit zranění jiným osobám nebo škodu na jejich majetku.
- Naléhavě vám doporučujeme aktivovat funkci "Dětská pojistka" nebo "Pojistka proti krádeži", abyste zabránili používání přístroje Robo Scooter 500 dětmi nebo osobami, které nemají znalosti ohledně bezpečnosti a jeho obsluhy.
- Sekačku by neměly obsluhovat děti ani fyzicky či mentálně postižené osoby bez odborných znalostí, dokud nebyly vhodně instruovány či poučeny. Děti by neměly zůstat bez dozoru, aby si se sekačkou nezačaly hrát.
- Pozor! Při hrozící bouři odpojte obvodový vodič od dobíjecí stanice / vysílače a vytáhněte síťovou zástrčku 230V/120V ze zásuvky.

Příprava

- Řiďte se přesně pokyny k instalaci obvodového vodiče.
- Když používáte dálkové ovládání, noste vždy pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- Prohlížejte pravidelně pracovní oblast přístroje Robo Scooter 500, odstraňujte kameny, větve, kabely, kosti a jiné objekty a předměty, které by mohly být noži zachyceny a vlečeny, a tak by mohly zranit osoby.
- Používejte výlučně příslušenství a díly, které byly navrženy pro tento produkt.
- Noste rukavice a ochranné brýle, když pokládáte signální vodič a zatlučete kolíky do trávníku. Zatlučte všechny kolíky zcela do trávníku, aby o ně nemohl nikdo zakopnout.

Použití

- Nenechte nikdy pracovat přístroj Robo Scooter 500 bez dohledu.
- Dálkové ovládání přístroje Robo Scooter 500 používejte jen při denním světle nebo dobrém osvětlení.
- S dálkovým ovládáním přístroje Robo Scooter 500 nepracujte nikdy bez bot nebo v otevřených botách. Noste vždy pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- Vyhněte se používání přístroje Robo Scooter 500 na mokré trávě nebo za deště.
- Když sečete ručně na svahu, dávejte velký pozor na to, abyste stáli jistě.
- Nepoužívejte sekačku na svazích, které mají sklon větší než 18°.
- Neprovádějte žádné změny na krytech, nálepkách, bezpečnostních prvcích a senzorech. Poškozené díly vyměňte, včetně nálepek. Nepoužívejte Robo Scooter 500, dokud je některý díl poškozený.
- Nepoužívejte Robo Scooter 500, když je některé bezpečnostní zařízení vadné nebo nepracuje správně.
- Nepokoušejte se bezpečnostní zařízení vypnout nebo obejít.
- Při použití dálkového ovládání spusťte žací motory podle pokynů a zajistěte, aby vaše nohy byly stále v dostatečné vzdálenosti od nožů.
- Tento stroj má ostré, rotující nože! Nepoužívejte ho nikdy, aniž byste s ním byli obeznámeni; udržujte diváky, děti a zvířata v bezpečné vzdálenosti od pracující sekačky.
- Nedovoľte nikdy žádným osobám, aby na sekačce jezdily nebo na ní seděly.
- Udržujte stále bezpečnou vzdálenost od nožů a jiných pohyblivých dílů.
- Nezvedejte nikdy sekačku do výšky, dokud motory pracují.
- Nepokoušejte se nikdy provádět nastavení, dokud sekačka pracuje.
- Nepokoušejte se nikdy kontrolovat nože, když je sekačka v provozu.
- Před zvednutím sekačky nebo prováděním nastavení odstraňte vždy pojistku.
- Nenechte nikdy pracovat přístroj Robo Scooter 500 bez dohledu.
- Při programování dob startu v týdenním programu dbejte na to, abyste dny a hodiny volili tak, aby se při sekání na sekané ploše nenacházely žádné děti, diváci nebo zvířata.
- Nedávejte žádné kovové předměty do blízkosti kontaktů dobíjecí stanice.
- Po dočasném vyjmutí akupaketu zadejte vždy aktuální den a aktuální hodinu. Chybná nastavení mohou vést k neúmyslným jízdám přístroje Robo Scooter 500, což může zranit osoby nacházející se na trávníku.
- Nestříkejte vodu do přímé vstupní oblasti dobíjecí stanice.

Přeprava

- Pro bezpečnou přepravu do pracovní oblasti a zpět:
 - Pro jízdu sekačky z jednoho místa na druhé používejte dálkové ovládání (příslušenství).
 - Na schodech nebo při výškových rozdílech vypněte sekačku hlavním vypínačem, otevřete dvířka v nárazníku (na horní straně) a přeneste sekačku za držadlo, přičemž její zadní strana spočívá na vašem stehnu (jako na obrázku vpravo).
 - Při delší přepravě sekačky, např. v autě, vyjměte pojistku.

Údržba a skladování

- Údržbu, servis a skladování přístroje Robo Scooter 500 provádějte podle pokynů v *Kapitola 6 - Údržba a skladování*, strana 102.
- Před zvednutím sekačky Robo Scooter 500 nebo prováděním údržby na přístroji odstraňte prosím pojistku.
- Pro bezpečnou práci se ujistěte o pevném usazení všech šroubů, čepů a kolíků.
- V zájmu vlastní bezpečnosti poškozené díly ihned vyměňte.
- Když kontrolujete nebo vyměňujete nože, nasadte si tlusté pracovní rukavice.
- Používejte s touto sekačkou pouze originální příslušenství, baterie a síťové zdroje. Nesprávné nabití může vést k přehřátí, vytečení obsahu nebo opotřebování baterií.
- Nepokoušejte se nikdy baterie otevřít. Vytékající elektrolyt je žíravina a může poškodit vaši kůži nebo oči.
- Nepoužívejte síťový zdroj, když je kabel poškozený.
- Při vkládání pojistky do přístroje Robo Scooter 500 může vzniknout jiskra. Proto se tyto úkony nesmějí provádět v blízkosti vznětlivých materiálů. Navíc je vzhledem k riziku požáru při vkládání akupaketu nebo pojistky zakázáno používat sprej nebo jiné čisticí kapaliny k čištění elektronických kontaktů.

Konec životnosti produktu

- Přístroj Robo Scooter 500 a příslušenství se po skončení životnosti musejí sbírat odděleně, aby se předešlo plýtvání elektrickým nebo elektronickým materiálem a zajistila se jeho recyklace ve prospěch životního prostředí a zlepšování jeho kvality a v zájmu ochrany lidského zdraví a zásob přírodních surovin, kterými nelze plýtvat.
- Neuchovávejte žádné vadné díly přístroje Robo Scooter 500 (včetně síťového zdroje, dobíjecí stanice a vysílače) jako netřídný odpad – je nutné je sbírat odděleně.
- Zeptejte se svého prodejce, které sběrné systémy jsou k dispozici.
- Nevhazujte akupaket v žádném případě do ohně a nevhazujte staré baterie v žádném případě do domovního odpadu. Baterie se musejí sbírat a recyklovat nebo likvidovat ekologickým způsobem.

Kapitola 2 - Popis přístroje

Stručný návod

1. K používání přístroje Robo Scooter 500 je nutná jednorázová instalace; kolem okraje trávníku a všech oblastí, ve kterých sekačka nemá pracovat, se položí úzký drát, zvaný obvodový vodič.
2. Kolíky dodávané spolu se sekačkou Robo Scooter 500 se použijí k upevnění obvodového vodiče přímo na zem, pod úroveň trávy; vodič již po krátké době používání Robo Scooter 500 zaroste trávou a přestane být vidět.
3. Dobíjecí stanice se instaluje podél obvodového vodiče a má dvě základní funkce:
 - generovat signál obvodového vodiče (o velmi nízké intenzitě proudu);
 - nabíjet přístroj Robo Scooter 500.
4. Po jednorázové instalaci se provede test pokládky vodiče a test dobíjecí stanice. Nyní již jen zadejte týdenní program a můžete zapomenout na sekání trávy na celou sezonu!

Obsah balení

1. Otevřete balení a vyjměte přístroj Robo Scooter 500 za držadlo.
2. Přístroj Robo Scooter 500 a jeho dobíjecí stanice jsou spojeny plastovým páskem; přerážnete ho a odtáhněte přístroj od dobíjecí stanice a jejích kontaktů.

Robo Scooter 500



Dobíjecí stanice



Speciální kolíky pro dobíjecí stanici



Externí síťový zdroj



Obvodový vodič



Kolíky pro obvodový vodič



Připojovací zástrčka



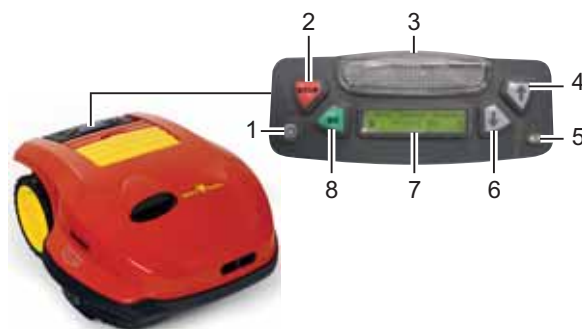
Konektor pro obvodový vodič



RoboRuler (pravítko)



Díly přístroje



1. Vypínač
2. Tlačítko STOP
3. Provozní osvětlení
4. Tlačítko NAHORU
5. Senzor deště
6. Tlačítko DOLŮ
7. Displej LCD
8. Tlačítko GO
9. Držadlo
10. Pojistka
11. Zástrčka pro zimní nabíjení
12. Regulátor výšky sekání
13. Žací robot
14. Ochrana proti nárazu

Bezpečnostní prvky přístroje Robo Scooter 500

- **Dětská pojistka / bezpečnostní zablokování**
Tato položka nabídky představuje bezpečnostní funkci, která pomůže zabránit používání sekačky dětmi nebo osobami, které nemají znalosti ohledně bezpečné obsluhy přístroje.
- **Pojistka proti krádeži / bezpečnostní zablokování**
Pojistka proti krádeži umožňuje uživateli zajistit, aby sekačku Robo Scooter 500 nemohl používat nebo s ní jezdit nikdo, kdo nezná příslušný kód. Budete vyzváni k zadání čtyřmístného kódu podle své volby, který pak bude sloužit jako bezpečnostní kód.
- **Senzor nadzvednutí**
V přední části přístroje Robo Scooter 500 se nachází magnetický senzor nadzvednutí. Pokud se čelo přístroje Robo Scooter 500 nadzvedne zhruba o 2,5 cm od země, zatímco nože pracují, dojde k jejich automatickému zastavení (za < 1 sekundu).
- **Senzor náklonu**
V přední části přístroje Robo Scooter 500 se nachází optický senzor. Pokud se sekačka Robo Scooter 500 vychýlí příliš daleko do vertikální polohy, její nože se ihned zastaví a uživatel obdrží varování, aby před nadzvednutím sekačky vyjmul pojistku.
- **Senzor nárazu**
Kryt přístroje Robo Scooter 500 je spojen se senzorem nárazu, který se aktivuje, když sekačka Robo Scooter 500 narazí na pevně stojící překážku nebo když dojde k otevření krytu. Při aktivaci senzoru nárazu se okamžitě zastaví nože sekačky (< 1 s); kromě toho se ihned zastaví samotná sekačka Robo Scooter 500, otočí se a pokračuje v jízdě jiným směrem.
- **Tlačítko STOP pro nouzové zastavení**
Toto červené tlačítko se nachází na horní straně ovládacího panelu. Stisknete-li toto tlačítko za provozu, chod sekačky se okamžitě zastaví (za < 1 sekundu).
- **Pojistka**
Pojistka se nachází vlevo pod krytem. Jejím vyjmutím se zabráňuje jakémukoli spuštění sekačky. Pojistku je nutné vyjmout před zvedáním přístroje Robo Scooter 500 a před prováděním údržby.
- **Kontrola přítomnosti obsluhy**
Pokud používáte dálkové ovládání, je pro spuštění nožů nutné stisknout dvě tlačítka. Když už nože jednou aktivujete, musíte držet jedno z obou tlačítek stisknuté, abyste mohli v sekání pokračovat. Jakmile tlačítko pustíte, musíte kombinaci tlačítek stisknout znovu.
- **Elektronicky řízený systém dobíjení**
Přístroj Robo Scooter 500 je vybaven dobíjecím systémem, který umožňuje nechat sekačku stále připojenou k nabíjecímu proudu, i když je baterie úplně nabitá. Systém zabráňuje přebíjení baterie a zajišťuje, aby byla stále úplně nabitá pro další použití.
- **Zatavené baterie**
Baterie přístroje Robo Scooter 500 je celá zatavená a nezávisle na poloze z ní nemohou vytékat žádné kapaliny. Navíc je sekačka Robo Scooter 500 vybavena jednorázovou pojistkou proti zkratům a technickým poruchám.

- **Dobíjecí stanice / vysílač a obvodový vodič**
Přístroj Robo Scooter 500 nemůže fungovat bez nainstalovaného obvodového vodiče, aktivovaného vysílačem. Pokud by došlo k vypnutí vysílače nebo přerušení obvodového vodiče, sekačka zastaví svou činnost. Přerušení obvodového vodiče zamezuje provozu přístroje Robo Scooter 500, který může pracovat pouze uvnitř indukční smyčky.
- **Automatický poplach před zahájením sekání**
Pokud je sekačka naprogramována tak, aby automaticky v předem nastavenou dobu opustila dobíjecí stanici, zazní 5 minut před odjezdem sekačky ze stanice výstražný tón a rozsvítí se provozní osvětlení. To je varování pro všechny, aby zkontrolovali a opustili oblast sekání trávy.
- **Ochrana proti přetížení**
Motor pohánějící nože a každý hnací motor je během celého provozu stále sledován, aby se v každé situaci zabránilo přehřátí. Pokud by k tomu přece jen došlo, zastaví se minimálně tento motor nebo celá sekačka Robo Scooter 500 a uživatel je upozorněn na to, že motor musí vychladnout. Ačkoliv tento případ nastává velmi zřídka, může k němu dojít tehdy, když je sekačka použita na příliš vysoké trávě, spodní strana sekačky je ucpaná v důsledku špatného čištění, přístroj narazí na překážku, u které se neaktivují senzory v nárazníku, nebo sekačka uvízne v problematickém terénu a nemůže se hnout z místa.

Kapitola 3 - Instalace

Příprava



Pozor!

Před zahájením instalace si přečtěte pečlivě tuto kapitulu, abyste se seznámili se všemi potřebnými kroky instalace a mohli určit nejlepší polohu pro dobíjecí stanici a pokládku obvodového vodiče.

- Doporučujeme vám před instalací ještě jednou posekat trávník běžnou sekačkou a pozemek zalít, aby se kolíky zatloukaly snadněji.
- Ujistěte se, že máte všechny díly potřebné pro instalaci (viz *Obsah balení*, strana 85).
- Během instalace budete potřebovat toto nářadí:
 - kladivo
 - kombinační kleště
 - plochý šroubovák

Poloha dobíjecí stanice

- Umístěte dobíjecí stanici do největší zóny nebo plochy.
- Měla by být instalována podél obvodového vodiče (při instalaci na ploše) nebo mimo plochu;
 - například na zadní zahradě, kde není vidět z ulice;
 - na stinném místě (je to lepší kvůli životnosti baterií);
 - a na relativně rovném podkladě;
 - v blízkosti zásuvky (230 V) – protože délka síťového kabelu činí 15 m.



Poznámky

- Jedná se o odporový kabel, jeho délka se nesmí měnit.
- Síťový zdroj je určen pro provoz ve venkovním prostředí, přesto byste ho měli instalovat na bezpečném, suchém místě, které je dobře větrané a chráněné před přímým slunečním zářením.
- Přístroj Robo Scooter 500 je odolný proti vodě, přesto byste pro zaručení maximální ochrany neměli instalovat dobíjecí stanici přímo u postřikovače.



Pozor - nebezpečí zranění!

Při pokládání síťového kabelu k dobíjecí stanici se ujistěte, že je na zemi dobře připevněn a že o něj nemůže nikdo zakopnout.

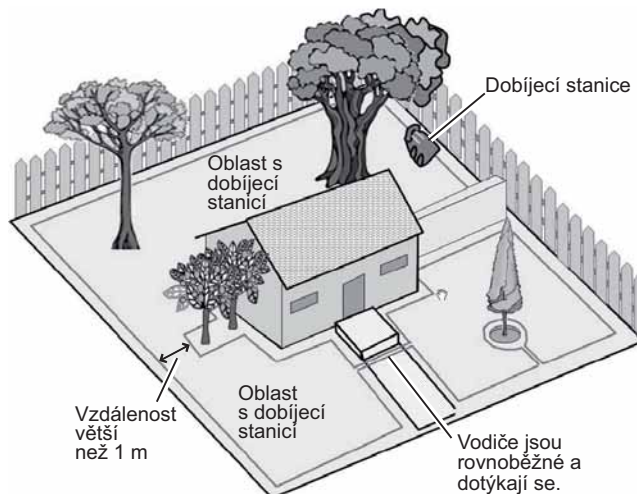
- Nepokládejte kabel přes cesty, pěšiny nebo vjezdy, na kterých ho nelze připevnit dobře k zemi.
- Instalujte dobíjecí stanici minimálně ve vzdálenosti jednoho metru od rohů.
- Instalujte stanici tak, aby ochrana proti nárazu směřovala dovnitř trávníku.

Více zón/ploch

Aby přístroj Robo Scooter 500 mohl efektivně posekat trávu na celém pozemku, může být zapotřebí vytvořit několik zón. Tam, kde travnaté plochy nejsou navzájem spojeny nebo jsou odděleny ploty, chodníky či objekty, je nutné instalovat dvě nebo více zón. Při instalaci více zón existují dvě možnosti jak položit obvodový vodič.

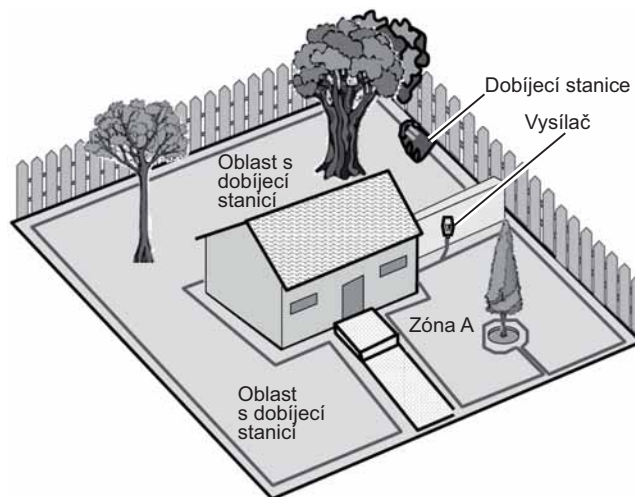
Možnost 1

Všechny zóny jsou spojeny navzájem a s dobíjecí stanicí. Pokud je vzdálenost mezi dvěma sousedními vodiči větší než 1 metr, můžete zónu integrovat do smyčky, která je připojena k dobíjecí stanici. Tak může sekačka Robo Scooter 500 efektivně projíždět a pohybovat se během sekání mezi oběma zónami. Jinak je nutné rozdělit obě oblasti do oddělených zón. Obvodový vodič může být v jedné smyčce dlouhý až 500 metrů, pokud je provozován prostřednictvím dobíjecí stanice.



Možnost 2

Vytvoří se několik oddělených zón, které jsou připojeny k dobíjecí stanici a vysílači (k dostání jako příslušenství – viz *Kapitola 9 - Příslušenství*, strana 109).



Chcete-li posekat jiné oblasti, jednoduše popojedte se sekačkou Robo Scooter 500 na požadované místo použití nebo ji tam přeneste a uveďte ji pak do chodu. Jestliže pro některou zónu stačí kratší doba sekání, můžete to prostě nastavit. Po posekání oddělené zóny zajedte se sekačkou jednoduše zpět do dobíjecí stanice.

Určení vzdálenosti mezi sousedními obvodovými vodiči

- Pokud jsou zóny trávníku vymezeny stejným obvodovým vodičem, který je připojen ke stejnému zdroji (dobíjecí stanici / vysílači), pak pro zamezení interference postačuje vzdálenost jednoho metru mezi dráty.
- Jestliže jsou zóny trávníku vymezeny pomocí různých obvodových vodičů, které nejsou navzájem spojeny a z nichž každý má svůj vlastní zdroj (dobíjecí stanici / vysílač), pak je nutné postupovat podle jednoho z těchto bodů:
 - Udržujte minimální vzdálenost 30 – 50 cm mezi vodiči, takže zóny trávníku se budou překrývat. Tomu musíte přizpůsobit sekání. Synchronizujte týdenní programy tak, aby bylo zajištěno, že nebude docházet k interferencím mezi zónami. NEBO
 - Udržujte mezi obvodovými vodiči vzdálenost dvou metrů, tak nemusíte týdenní programy synchronizovat.

Definování překážek jako obvodových ostrůvků

- Stabilní překážky, které jsou vyšší než 15 cm, jako např. stromy, sloupky telefonního a elektrického vedení, mohou zůstat v ploše bez obvodového ostrůvku. Přístroj Robo Scooter 500 na tento druh překážek narazí a změní směr.
- Překážky jako květinové záhony, hlavice postřikovačů a malé stromy musejí být před přístrojem Robo Scooter 500 chráněny obvodovým vodičem. To se provede během první instalace. Výsledkem je obvodový ostrůvek. Pro co „nejtišší“ instalaci doporučujeme ohraničit obvodovými ostrůvky všechny překážky.

Vytvoření obvodového ostrůvku

1. Natáhněte vodič od nejbližšího místa obvodu k překážce.
2. Položte ho pomocí pravítka RoboRuler kolem překážky.
3. Vraťte se zase zpět do výchozího bodu v obvodu.



Poznámky

- Kabely k překážce a zpět by měly ležet blízko sebe a mohou se i dotýkat, ALE nesmějí se křížit. Mohou být k zemi připevněny stejnými kolíky. Přístroj Robo Scooter 500 se k těmto dvěma kabelům bude chovat tak, jako by neexistovaly. Rozpozná však jednotlivý kabel kolem překážky a nebude jezdit do oblasti uvnitř ostrůvku.
- Oblasti s vícero překážkami umístěnými blízko sebe by měly být ohraničeny větším obvodovým ostrůvkem nebo, pokud jsou tak jako tak blízko obvodu, ponechány úplně mimo určenou plochu.

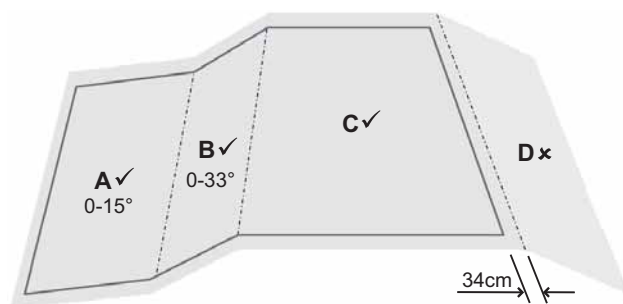


Pozor!

Pokud je obvodový vodič položen kolem překážky proti směru hodinových ručiček, přístroj Robo Scooter 500 do ostrůvku vjede.

Svahy

- **A:** Maximální spád, který je pro pokládku obvodového vodiče povolen, činí 15 %.
- **B:** Maximální krajní hodnota spádu, v rámci které je přístroj Robo Scooter 500 ještě schopen plochu posekat, činí 33 %, což odpovídá zhruba stoupání o 33 cm na 1 m. Každé stoupání, které vede k zvedání přední části sekačky Robo Scooter 500 od země, je příliš strmé a nemělo by být zahrnuto do plánované zóny sekání. Plochy s větším stoupáním než 33 % by neměly být součástí pracovní zóny.
- **C:** Obvodový vodič by neměl být položen na svah se stoupáním větším než 15 cm na 1 m (15 %), jinak bude mít sekačka Robo Scooter 500 problém se otočit a možná také přejet přes vodič, obzvláště za vlhkého počasí, protože potom mohou kola na vlhkém trávníku klouzat.
- **D:** Obvodový vodič může být položen při stoupání větším než 15 % za předpokladu, že nějaká překážka (plot, zeď nebo hustý živý plot) sekačky Robo Scooter 500 zabráni v sesmeknutí ze zóny sekání.



Poloha dobíjecí stanice

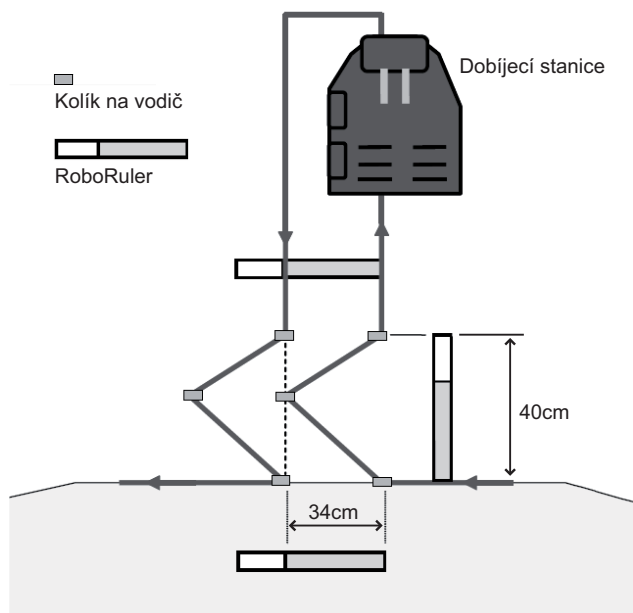
Existují dvě možnosti umístění dobíjecí stanice:

Uvnitř plochy (podél obvodového vodiče)

- Vyberte místo, na kterém chcete instalovat dobíjecí stanici.
- Umístěte dobíjecí stanici na požadované místo přesně doprostřed na obvodový vodič. Ochrana proti nárazu musí ukazovat směrem k trávníku.

Mimo plochu (externě)

- Vyberte místo, na kterém má stát a dobít se přístroj Robo Scooter 500.
- Ujistěte se, že cesta na požadované místo je dobře pojízdná a že sekačce Robo Scooter 500 nebudou bránit v jízdě výškové rozdíly ani nevhodná půda.
- Půda mezi dobíjecí stanicí a plochou by měla být tvrdá (chodník nebo pevný podklad) a ani hlinitá, ani písčitá, aby přístroj Robo Scooter 500 nemohl sklouznout nebo uvíznout.
- Na cestě mezi plochou a stanicí by neměly být žádné překážky ani předměty.
- Úzký průchod mezi stanicí a plochou by měl začínat trojúhelníkem, aby se zvýšila pravděpodobnost, že přístroj Robo Scooter 500 nebude na cestu ke stanici vjíždět během sekání plochy.



- Vzdálenost mezi oběma vodiči úzkého průchodu vedoucího k dobíjecí stanici činí 26 cm (vnitřní rozměr pravítka RoboRuler).
- Stanice by měla být instalována na pravé straně úzkého průchodu (při pohledu od trávníku).

- i Poznámka**
Protože kabely jsou položeny velmi blízko sebe, mohou ovlivňovat senzory obvodového vodiče v přístroji Robo Scooter 500. Proto by dobíjecí stanice neměla být nainstalována bezpodmínečně na střed vzhledem k vodiči. Použijte příp. některou z vnějších značek na stanici. Posuňte tedy stanici o 10 – 20 cm doprava.
- Stanice by měla být umístěna minimálně 25 cm před koncem externího úzkého průchodu, aby sekačka Robo Scooter 500 mohla do stanice snadno vjet a zase z ní vyjet.

Instalace obvodového vodiče

Po výběru místa pro stanici a naplánování instalace můžete začít s pokládkou obvodového vodiče v zóně dobíjecí stanice.

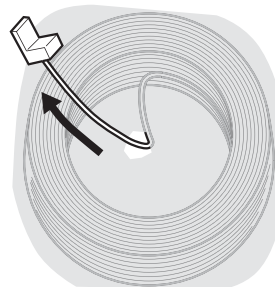
Výchozí bod

- Umístěte stanici podle svého plánu tak, aby ochrana proti nárazu směřovala k trávníku.
- Udělejte otvor doprostřed obalu s vodičem a vytáhněte konec s přípojovací zástrčkou; zástrčka je již připojena ve správné polaritě.

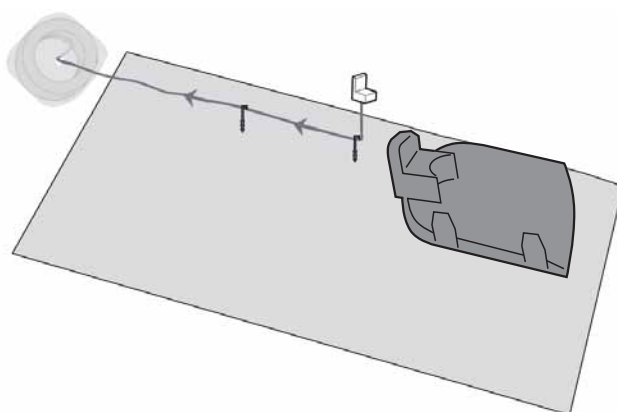


Poznámka

Plastový obal vodiče je koncipován jako zásobník; proto ho úplně nesundávejte.



- Připevněte vodič pomocí prvního kolíku tam, kde má být umístěna dobíjecí stanice; ponechte 30 cm vodiče před prvním kolíkem, abyste pak mohli obvod na konci uzavřít.
- Začněte nyní s pokládáním vodiče proti směru hodinových ručiček.

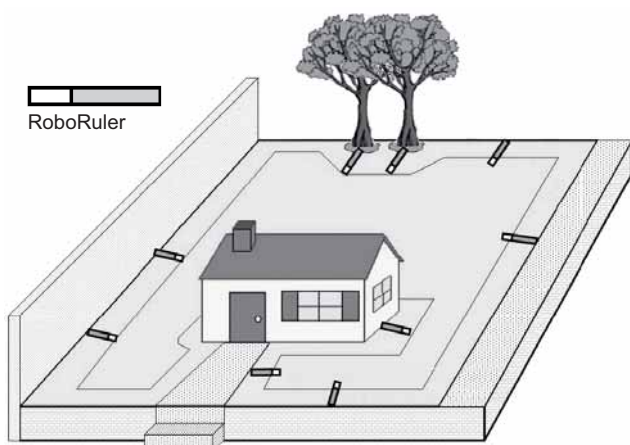


Připevnění vodiče k zemi

- Není nutné vodič zahrabávat. Pokud však chcete, můžete to udělat do hloubky do 10 cm.
- Se sekačkou Robomow se dodávají malé kolíky, pomocí kterých se vodič může připevnit k zemi pod úroveň trávy.
- Použijte zpočátku pro připevnění jen minimální počet kolíků. Myslete na to, že před konečnou fixací vodiče budete muset pokládku nejprve otestovat, protože možná ještě bude nutné provést drobné změny nebo úpravy.
- Až budete kolíky potom zatluikat úplně, dbejte na to, aby byl vodič napnutý. Je ostatně mnohem jednodušší zatluikat kolíky do mokré půdy, proto pozemek předtím zalijete.

Pokládka obvodového vodiče

- Začněte instalaci tím, že každých pár metrů zatlučete do trávníku jeden kolík. Změny směru provádějte podle plánu pomocí kolíků. Nezapomeňte podle potřeby vymezit vodičem překážky.
- Vytahujte z obalu další vodič a pokládejte ho volně podél okraje trávníku. Zůstaňte ve správném směru.
- Až položíte podél zóny dostatek vodiče, použijte dodané pravítko RoboRuler pro přesnou pokládku podél kraje a kolem překážek. Pravítko je praktické pro přesné položení vodiče podél zdí, plotů, chodníků, květinových záhonů a jiných oblastí.
- Na pravítku RoboRuler najdete dvě základní míry:
 - krátká vzdálenost se používá tehdy, když jsou oblasti vedle trávníku rovné a bez překážek a sekačka může sekat s mírným přesahem (např. chodníky, květinové záhony).
 - dlouhá vzdálenost se používá na těch úsecích okrajů, u nichž se nacházejí překážky nebo které nejsou ve stejné výškové úrovni jako trávník (např. zdi a ploty).



Pozor!

Pokud trávník končí rybníkem, bazénem nebo vodním tokem, resp. schodem vyšším než 70 cm, je nutné mezi vodičem a vodou (resp. schodem) dodržet minimální vzdálenost 1,2 m. Alternativně můžete rovněž vytvořit umělou překážku, která sekačka Robomow zabráni v opuštění zóny sekání. Plot musí být vysoký minimálně 15 cm, aby bylo zajištěno, že sekačka Robomow za žádných okolností nepřejede přes vodič a neopustí pracovní zónu.



Pozor - nebezpečí zranění!

Při zatlučání kolíků do trávníku si můžete poranit oči. Používejte proto vhodnou ochranu zraku a pracovní oděv. Je-li půda příliš tvrdá nebo suchá, kolíky se mohou zlomit. V extrémním případě může být vhodné trávník před pokládkou zalít.



Pozor - nebezpečí zranění!

Kolíky by měly být rozmístěny v takových rozestupech, aby bylo zajištěno, že vodič přiléhá dobře k zemi a že o něj nemůže nikdo zakopnout.

- Pokud jsou vodič a kolíky správně nainstalovány, zaroste vodič brzy travou a nebude již vidět.



Pozor!

Potřebujete-li pro dokončení instalace delší vodič, než je v jednom balení, použijte pro spojení obou konců vodiče vodotěsný kabelový konektor, který je součástí dodávky.

- K spojení konců obvodového vodiče nepoužívejte svítidlové svorkovnice ani kroucené kabely. Na zemi budou nezaкрыté části kabelů korodovat, což povede k přerušení signálního okruhu.

Dokončení instalace obvodového vodiče

Když je položen všechny potřebný vodič, posledním krokem k dokončení pokládky je spojení konců vodiče s dobíjecí stanicí.

1. Nyní máte ve výchozím bodě instalace dva konce vodiče. Použijte první kolík také pro konec vodiče a zkrutěte oba kabely od tohoto kolíku.



2. Seřízněte konce vodiče na stejnou délku – aby zbytek drátu nepřechýlval.



3. Stáhněte z druhého konce vodiče zhruba 6 mm izolace.

4. Upevněte volný konec šroubovákem do připojovací zástrčky; utáhněte šroubek, aby kabel v zástrčce dobře držel.



Instalace a připojení dobíjecí stanice

1. Otevřete kryt dobíjecí stanice.



2. Připojte zástrčku obvodového vodiče k desce dobíjecí stanice.



3. Dříve než připojíte také síťový kabel, rozložte si ho po celé délce, od dobíjecí stanice po zásuvku. Zajistěte, aby byl dobře připevněný k zemi a aby o něj nemohl nikdo zakopnout.



Pozor!

Nepokládejte kabel na podklad, na kterém nejde připevnit, jako je chodník nebo příjezdová cesta.

- Pro obzvláště bezpečnou pokládku můžete na zemi použít kabelový kanál.

4. Připojte síťový kabel k desce dobíjecí stanice.



5. Vedďte síťový kabel krytem dobíjecí stanice.



6. Uzavřete kryt dobíjecí stanice; ujistěte se, že je dobře zavřený.



7. Umístěte stanici na obvodový vodič. Průběh obvodového vodiče by se měl shodovat s oběma středovými značkami vpředu a vzadu na dobíjecí stanici.



Pozor!

Nepřipevňujte ještě stanici definitivně, protože budete muset nejprve zkontrolovat správnost její polohy.

8. Zapojte síťový kabel do normální domovní zásuvky 230 V AC.



Poznámka

- Zelená světelná kontrolka na krytu stanice signalizuje, že systém je aktivní a funguje.
- Trvalé pípání upozorňuje na rozpojený nebo přerušovaný obvodový vodič.
- Pravidelné pípání upozorňuje na nízkou intenzitu signálu. To může nastat při špatných spojeních nebo příliš dlouhém vodiči (max. 500 m v jedné smyčce).



Robo Scooter 500 Příprava & nastavení

Nastavení výšky sekání.

1. Zvedněte kryt vpředu na přístroji Robo Scooter 500.



2. Chcete-li regulovat výšku sekání, otáčejte knoflíkem pro nastavení výšky.



Vložení pojistky

Vaše sekačka Robo Scooter 500 je dodávána s vyjmutou pojistkou, bez které nefunguje. Pojistka se ale již nachází v gumovém držáku pod nárazníkovým krytem.

1. Zvedněte kryt vpředu na přístroji Robo Scooter 500. Pojistka nemá žádnou polaritu.



2. Vložte pojistku.



Poznámka

Nyní dojde k aktivaci (probuzení) přístroje Robo Scooter 500.

- Baterie byly nabity v továrně a mají dostatek proudu pro první spuštění a testování.
- Přesto by se baterie měly po tomto prvním spuštění a testování – ještě před prvním použitím – nabíjet minimálně 16 hodin v dobíjecí stanici.

Nastavení přístroje Robo Scooter 500

Kontrolní panel

Nahoře v zadní části přístroje Robo Scooter 500 se nachází kontrolní panel. Skládá se z displeje, řídicích tlačítek a provozního osvětlení.

- Zelené tlačítko START se používá pro potvrzování různých nastavení.
- Šipky NAHORU/DOLŮ používejte pro procházení strukturou nabídky.
- Tlačítko STOP má dvě funkce:
 - Během automatického režimu slouží k okamžitému zastavení přístroje Robo Scooter 500 a sekání.
 - Stisknete-li tlačítko STOP při výběru v nabídce, vrátíte se vždy o krok zpět.
- Vypínač se používá pro vypnutí přístroje Robo Scooter 500. Chcete-li sekačku Robo Scooter 500 přenášet mezi zónami sem a tam, musíte ji vypnout.

Nastavení jazyka, hodiny a data



Pozor!

Výběr jazyka je prvním nastavením, které musíte po aktivaci přístroje Robo Scooter 500 provést.

1. Stiskněte tlačítko GO.

Jazyk
Stiskni GO

2. Vyberte jazyk listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ a stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

Němčina (DE)
Potvrdit

3. Stiskněte tlačítko GO.

Hodina a datum
Stiskni GO

4. Pro nastavení hodiny a data listujte v nabídce a stiskněte tlačítko GO pro další číslici.

00:00 dd/mm/yy
Další číslice ↕

5. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení a pokračujte podle pokynů v další podnabídce (nastavení týdenního programu).

15:23 16/04/07
Potvrdit

Týdenní program



Poznámka

Týdenní program vám umožňuje nastavit přímo na dobíjecí stanici automatický program odpovídající velikosti vašeho trávníku.

- Když zadáte velikost zóny připojené k dobíjecí stanici, přístroj Robo Scooter 500 sestaví pro váš trávník vhodný týdenní program.
- V aktivní dny začne přístroj Robo Scooter 500 sekat ve 13:00 hod. a po sekání se automaticky zase vrátí do dobíjecí stanice.



Pozor - nebezpečí zranění!

Nenechte nikdy pracovat přístroj Robo Scooter 500 bez dohledu. Mohlo by dojít k zranění osob. Pokud hodina a datum nejsou nastaveny správně nebo nejsou nastaveny vůbec, nesouhlasí ani časy automatického výjezdu. Výjezd v nesprávnou dobu může být nebezpečný, když se na trávníku ještě nacházejí děti, domácí zvířata nebo diváci.

1. Stiskněte tlačítko GO.

Zóna stanice
Stiskni GO

2. Stiskněte tlačítko GO, chcete-li pro tuto zónu nastavit automatický týdenní program, nebo přejděte na VYP.

Program Zap
Potvrdit ↑↓



Vyberte VYP, nechcete-li používat automatický, naplánovaný program.

3. Stiskněte tlačítko GO.

Zóna stanice
Stiskni GO

4. Listujte pomocí šipky NAHORU, a vyberte tak velikost plochy, která je připojena k dobíjecí stanici.

150 - 200 m²
Potvrdit

5. Stiskněte tlačítko GO.

200 - 250 m²
Potvrdit

6. Postupujte podle pokynů v další podnabídce (Test polohy stanice).

GO pro test
polohy stanice

Testování dobíjecí stanice a obvodového vodiče



Pozor!

Je nutné otestovat polohu dobíjecí stanice a obvodového vodiče, abyste zjistili, zda není třeba provést ještě drobné úpravy.

1. Umístěte přístroj Robo Scooter 500 na plochu, ve směru jízdy k obvodovému vodiči a minimálně 2 metry od dobíjecí stanice.

2. Stiskněte tlačítko GO pro otestování polohy dobíjecí stanice.

GO pro test
polohy stanice



Poznámka

Pokud byste zapomněli zapojit zástrčku do zásuvky 230 V, po stisknutí tlačítka GO se na displeji LCD objeví hlášení „Bez signálu vodiče“.

- Zapojte pak prosím zástrčku do síťové zásuvky.



Poznámka

Připojíte-li chybně konce obvodového vodiče, objeví se po stisknutí tlačítka GO hlášení „Zaměň dráty v zástr.“.

- Zaměňte potom konce obvodového vodiče v přípojovací zástrčce.



3. Sledujte přístroj Robo Scooter 500 a potvrďte, že správně zajel do dobíjecí stanice.

Hledání stanice



Poznámka

Když se přístroj Robo Scooter 500 nepodaří zajet do dobíjecí stanice, zastaví se.

Umís. znovu stanici
Stiskni GO

- Posuňte trochu dobíjecí stanici tak, aby do ní přístroj Robo Scooter 500 zajížděl co nejvíce středem; umístěte sekačku Robo Scooter 500 znovu na trávník a stiskněte tlačítko GO pro zopakování testu.

4. Připevněte stanici na její místo dvěma speciálními kolíky pro dobíjecí stanici a stiskněte tlačítko GO.

Namontuj stanici
pak stiskni GO



5. Stiskněte tlačítko GO pro otestování polohy obvodového vodiče.

Poloha vodiče
GO pro test

6. Běžte vedle přístroje Robo Scooter 500, který jede podél okraje trávníku, až dokončí obvodovou smyčku, aniž by se dotkl nějakého předmětu (zůstane stát v dobíjecí stanici).

Poloha vodiče



Poznámka

Pokud sekačka Robo Scooter 500 narazí na předměty, popojede nazpět a zastaví se.

Uprav vodič
pak stiskni GO

- Upravte kabel a pokračujte v testování polohy obvodového vodiče stisknutím tlačítka GO.

Definitivní připevnění obvodového vodiče k zemi

- Po úspěšném testu dobíjecí stanice a polohy obvodového vodiče se vraťte podél vodiče a zatlučte kolíky do trávníku tam, kde vodič nepřiléhá dobře k zemi. Všude tam, kde vodič leží volněji nebo se dokonce zvedá od země, by měl být dobře napnut a kolíky na trávník připevněn k zemi (vzdálenost mezi dvěma kolíky na přímce by měla činit zhruba 0,5 až 1 metr, v zatáčkách použijte více kolíků).

Instalace zóny bez dobíjecí stanice



Poznámka

K vytvoření zóny, která není připojena k dobíjecí stanici, je zapotřebí vysílač (k dostání jako příslušenství – viz *Kapitola 9 - Příslušenství*, strana 109).

Poloha vysílače

- Vyberte vhodné místo mimo plochu zóny, nejlépe takové, které je pro vás snadno přístupné.
- Aby bylo zaručeno zachování vodotěsnosti vysílače, musí být namontován vertikálně. Nejvhodnější je suché, stinné místo.
- Obvodový spínač je dodáván se síťovým zdrojem pro vnitřní prostory.

Instalace vysílače

- Způsob připojení vysílače je navržen pro rychlé připevnění a odebrání, což vám umožňuje používat vysílač pro několik různých zón.
- Je dodáván s dlouhým sloupkem, který se může přimontovat na zadní stěnu. Pak je ještě snadnější odebrat vysílač z jedné zóny, zapíchnout ho jednoduše znovu do země v další zóně a potom ho připojit k obvodovému vodiči.
- Navíc lze vysílač přišroubovat také ke zdi (např. k domovní zdi nebo zahradní zídce). Šrouby se jednoduše prostrčí otvory v zadním krytu spínače a přišroubují se pevně ke zdi:



1. Otevřete kryt stisknutím bočních stran.



2. K montáži spínače použijte tři otvory pro šrouby v krytu.



Pokládka obvodového vodiče

- Jakmile vyberete pro vysílač vhodné místo, můžete začít s pokládáním obvodového vodiče. Vodič se v zóně bez dobíjecí stanice pokládá se stejnými rozměry a podle stejných pravidel jako v zóně s dobíjecí stanicí.

1. V místě vysílače odizolujte 5 mm vodiče.



2. Zapojte tento konec do levé části připojovací zástrčky a utáhněte šroubkem.

3. Připevněte kabel v místě vysílače prvním kolíkem pro trávník.

4. Pokládejte vodič od pozice vysílače směrem k trávníku; dejte při tom pozor, abyste před prvním kolíkem nechali přechnít dostatečně dlouhý kus vodiče, aby bylo možné obvod potom uzavřít.

5. Pokládejte nyní vodič proti směru hodinových ručiček (myšleno při pohledu z trávníku).

Dokončení a otestování instalace

Po položení a připevnění obvodového vodiče je i v zóně bez dobíjecí stanice posledním krokem připojení vodiče k vysílači a otestování pokládky.

1. Připevněte oba konce vodiče ve výchozím, resp. koncovém bodě stejným kolíkem a veďte je nyní společně z trávníku na místo vysílače (pro připevnění obou vodičů k zemi použijte vždy tentýž kolík).
2. U vysílače seřízněte oba konce na stejnou délku tak, že odstraníte přečnívající drát.
3. Stáhněte také z druhého konce vodiče 5 mm izolace.

4. Zapojte tento konec do pravé části připojovací zástrčky a utáhněte šroubkem.



5. Zasuňte připojovací zástrčku do vysílače.



6. Propojte vysílač se síťovým zdrojem. Uchopte obvodový spínač a stiskněte ho po stranách.



7. Sejměte kryt na zadní straně obvodového spínače.

8. Zapojte zástrčku síťového zdroje do desky obvodového spínače a spínač opět sestavte.



9. Zapojte síťový zdroj do běžné domovní zásuvky 230 V AC.



Pozor!

Síťový zdroj je určen pouze pro použití v interiéru.

- Umístěte ho proto na suchém, dobře větraném místě (nezakrývejte ho plastovým obalem).
- Ujistěte se, že se síťový zdroj a přípojka ke kabelu nízkého napětí nacházejí na suchém místě a nejsou vystaveny vodě ani dešti.

10. Stiskněte tlačítko ON:

- Zelená světelná kontrolka na krytu stanice signalizuje, že systém je aktivní a funguje.
- Trvalé pípání upozorňuje na rozpojený nebo přerušovaný obvodový vodič.
- Pravidelné pípání upozorňuje na nízkou intenzitu signálu. To může nastat při špatných spojeních nebo příliš dlouhém vodiči (max. 500 m v jedné smyčce).



Poznámka

- Vysílač se vypíná automaticky, proto se o jeho vypínání nemusíte starat. Vypne se samočinně po 12 hodinách.
- Vysílač můžete vypnout rovněž tak, že podržíte tlačítko ON stisknuté po dobu 3 sekund. Tón po 3 sekundách signalizuje, že je vysílač vypnutý.

11. Otestujte polohu obvodového vodiče výběrem položky „Test polohy vodiče“ v nabídce.

12. Stiskněte tlačítko GO.

Sekání
Stiskni GO

13. Listujte směrem dolů, až se objeví položka „Nastavení“.

Vytvoření zóny
Stiskni GO ↓

14. Stiskněte tlačítko GO.

Nastavení
Stiskni GO ↓

15. Listujte směrem nahoru, až se objeví položka „Poloha vodiče“.

Poloha vodiče
Stiskni GO ↑

16. Stiskněte tlačítko GO.

Poloha vodiče
GO pro test

17. Stiskněte tlačítko GO a sledujte sekačku Robo Scooter 500, jak jede podél obvodového vodiče.



Poznámka

Projděte s přístrojem Robo Scooter 500 instalaci obvodového vodiče, dokud sekačka nedokončí celý okruh bez kontaktu s překážkou. Pokud přístroj Robo Scooter 500 narazí na překážku, popojede kousek zpět a bude čekat, dokud vodič neupravíte.

Poloha vodiče
GO pro test

Kapitola 4 - Nabídka

Hlavní nabídka



Pokyny k navigaci v nabídce

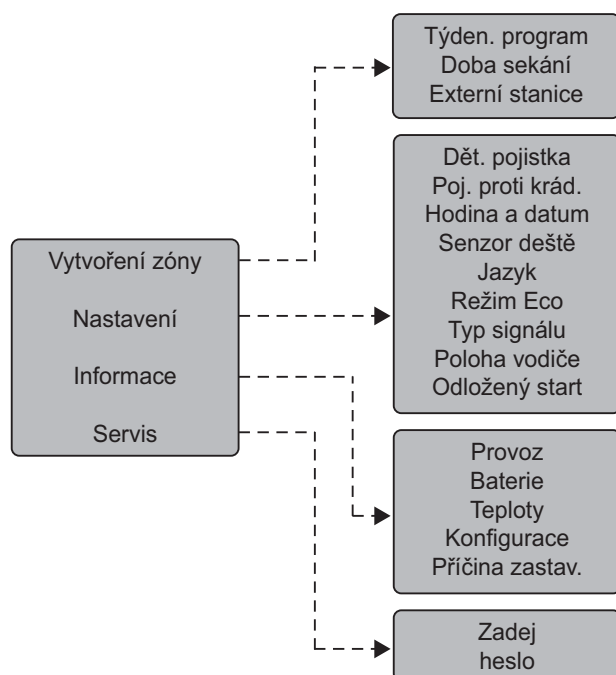
- Pro přechod k hlavní nabídce a jednotlivým položkám použijte prosím tlačítko GO, kterým můžete vybírat nebo potvrzovat různé položky nabídky, resp. nastavení.
- Pro pohyb v nabídce nebo pro potvrzování textových zpráv, které se objevují na druhém řádku displeje, používejte tlačítko GO.
- Když během výběru v nabídce stisknete tlačítko STOP, vrátíte se automaticky o krok zpět.
- Pro listování v podnabídkách použijte prosím šipky NAHORU/DOLŮ.

Pro zobrazení položek hlavní nabídky postupujte prosím podle jedné z těchto možností:

- Pokud se sekačka nachází mimo dobíjecí stanici, listujte, dokud se neobjeví „Manuální nastavení“, a stiskněte tlačítko GO.
- Jestliže se sekačka nachází v dobíjecí stanici, listujte přímo k požadované položce nabídky.

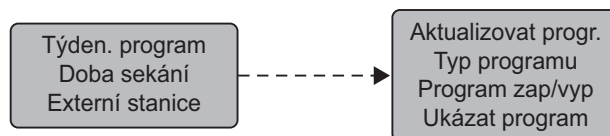
Hlavní nabídka a položky nabídky

- Listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ se dostanete k požadované položce nabídky.
- Požadovanou položku vyberte stisknutím tlačítka GO.



Vytvoření zóny

Nabídka „Nastavení zón“ vám umožňuje nadefinovat týdenní program a naprogramovat doby sekání.



Týdenní program

Položka nabídky „Týden. program“ sestává ze čtyř dílčích položek:

- „Aktualizovat progr.“
Zde můžete stanovit program a změnit nastavení.
- „Typ programu“
Umožňuje vám stanovit typ programu, i když má každá plocha jinou velikost. Velikost můžete nastavit.
- „Program zap/vyp“
Zde můžete deaktivovat týdenní program – („Program“ na „vyp“). Když je přístroj Robo Scooter 500 v dobíjecí stanici, lze použít stisknutí vypínače jako tlačítkovou zkratku pro vypnutí týdenního programu. Tím se vypne program a umožní manuální spuštění a načtení za použití tlačítka GO.
- „Ukázat program“
Zobrazí se týdenní program s aktivními dny a doplňující informace o sekání v posledním týdnu.

Typ programu

Nastavení podle zón

Zadejte velikost plochy zóny s dobíjecí stanicí a požadovaný čas startu přístroje Robo Scooter 500. Sekačka Robo Scooter 500 sestaví neefektivnější týdenní program pro váš trávník.

1. Stiskněte tlačítko GO.

Velik. zóny stan.
Stiskni GO

2. Listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ vyberte oblast trávníku, která je připojena k dobíjecí stanici.

150 - 200 m²
Potvrdit

3. Stiskněte tlačítko GO.

200 - 250 m²
Potvrdit

4. Přejděte k času startu a stiskněte tlačítko GO pro potvrzení (čas startu je pro všechny dny stejný).

Start: 14:00
Potvrdit

Když nastavíte týdenní program „podle zón“, nastaví se aktivní dny automaticky, a sice jako v níže uvedené tabulce.

Zóna m ²	Po	Út	St	Čt	Pá	So	Ne
0-50		x			x		
50-100		x			x		
100-150	x		x		x		
150-200	x	x		x	x		
200-250	x	x	x	x	x		
250-300	x	x	x	x	x	x	
300-	x	x	x	x	x	x	x

Nastavení podle dnů

Vyberte dny, ve kterých chcete nechat sekačku Robo Scooter 500 sekat. Zadejte požadovaný čas startu a dobu sekání pro všechny aktivní dny.

Poznámky

- Kurzor ukazuje den, který je nastaven.
- „+“ znamená aktivní den.

1. Použijte šipky NAHORU/DOLŮ pro změnu dne z aktivního na neaktivní a naopak.

P+Ú-S-Č-P-S-N
Další den ↕

2. Stiskněte tlačítko GO pro přechod na další den.

3. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

P+Ú-S-Č-P-S-N
Potvrdit ↕

4. Použijte šipky NAHORU/DOLŮ pro změnu času (čas startu je pro všechny dny stejný).

Start: 13:00
Další číslice ↕

5. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

Start: 14:00
Potvrdit

6. Použijte šipky NAHORU/DOLŮ pro změnu doby sekání.

Zóna:stan. 1:30
Potvrdit ↕

7. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

Zobrazení programu

Týdenní program obsahuje doplňující informace o sekání v posledním týdnu a znak „+“ u aktivních dnů.

P Ú S Č P S N
R + + + m - -



Poznámka

Pro zobrazení programu stiskněte šipku NAHORU, když se přístroj Robo Scooter 500 nachází v dobíjecí stanici. Program se zobrazí na 10 sekund, než se vrátí zpět k zobrazení hlavní nabídky. Chcete-li program aktualizovat, stiskněte během oněch 10 sekund, ve kterých se program zobrazuje, tlačítko GO.

Mohou se objevit tyto znaky:

Znak	Význam
+	Aktivní den
B	Vynecháno, kvůli příliš nízkému napětí akubaterií. Přístroj Robo Scooter 500 nevyjel v naprogramovanou dobu z dobíjecí stanice, protože napětí akubaterií bylo pro stanovený výjezd příliš nízké.
b	Předčasný návrat do dobíjecí stanice kvůli příliš nízkému napětí akubaterií. Přístroj Robo Scooter 500 nedokončil práci a vrátil se do dobíjecí stanice, protože napětí akubaterií bylo příliš nízké – má to význam pouze tehdy, když byla zadána „doba sekání“.
d	Přístroj Robo Scooter 500 se nevrátil do dobíjecí stanice, protože pohon byl přetížený. „Začni jinde“ nebo „Problém s pohonem“. Přístroj Robo Scooter 500 se před uplynutím nastavené doby vrátí do dobíjecí stanice kvůli přehřátí pohonu.
M	Vynecháno kvůli nadproudu v dobíjecí stanici, dříve než přístroj Robo Scooter 500 zahájil činnost.
m	Přístroj Robo Scooter 500 se před uplynutím nastavené doby vrátí do dobíjecí stanice, protože má problémy při sekání (přepětí nebo přehřátí).
O	Vynecháno, protože se sekačka v naplánovanou dobu nacházela mimo dobíjecí stanici.
P	Sekačka se vrátí zpět kvůli problémům s napětím (v zadanou dobu není k dispozici žádné nabíjecí napětí).
R	Vynecháno kvůli dešti. Přístroj Robo Scooter 500 v naprogramovanou dobu nevyjel z dobíjecí stanice, protože pršelo.
r	Sekačka se vrátila do dobíjecí stanice, protože pršelo. Přístroj Robo Scooter 500 práci nedokončil a vrátil se do dobíjecí stanice, protože při sekání rozpoznal déšť.
S	Přístroj Robo Scooter 500 se vrátil kvůli problémům se signálem. Tento znak se objevuje rovněž při problémech se senzory obvodového vodiče, přerušeném vodiči či špatném pospojování vodiče nebo když je smyčka vytvořená obvodovým vodičem příliš velká.
s	Přístroj Robo Scooter 500 se vrátil zpět, protože více než jednu hodinu neměl signál.
U	Vynecháno v důsledku volby uživatele / poruchy (obvykle „Vynechat příští start“ nebo když je „Program“ nastaven na „vyp“).
u	Přístroj Robo Scooter 500 se na základě volby uživatele nevrátil do dobíjecí stanice.

Doba sekání

- Zde můžete nastavit dobu sekání od 15 minut po 2 hodiny a zvýšit limit „max“. Max odpovídá všeobecně cca 2,5 až 3,5 hodinám, v závislosti na druhu a vlastnostech vaší trávy.

- Tato položka nabídky se používá jak tehdy, když sekačku spouštíte manuálně z dobíjecí stanice, tak i tehdy, když sekačka vyjíždí ze stanice samočinně. „Doba sekání“ je stanovená v týdenním programu, jak již bylo popsáno.

1. Stiskněte tlačítko GO.

Doba sekání
Stiskni GO ↑

2. Listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ vyberte různé provozní doby.

Max
Potvrdit ↑

3. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

1:30
Potvrdit ↑

Externí dobíjecí stanice

- Pomocí této položky nabídky můžete nainstalovat dobíjecí stanici také mimo trávník. To doporučujeme, pokud nechcete, aby vaše sekačka byla vidět, když neseká.
- Nastavení z výroby je na „vyp“. Pokud chcete nainstalovat dobíjecí stanici mimo trávník, musíte změnit nastavení „Externí stanice“ na „zap“.
- Při nastavení „Externí stanice – zap“ jede sekačka Robomow od dobíjecí stanice podél kabelu 5 m, než začne sekat trávník. Proto doporučujeme umístit dobíjecí stanici maximálně 3 – 4 m od trávníku. Jestliže byste chtěli nainstalovat dobíjecí stanici ve větší vzdálenosti od trávníku, musíte vhodně upravit nastavení „Vzdálenost“ (v nabídce „Externí stanice“).

Nastavení

Dětská pojistka

Aktivace této funkce zamezuje používání sekačky dětmi a nepovolenými osobami. Pak nemůže sekačku Robo Scooter 500 spustit nikdo, kdo není seznámen s její obsluhou.



Pozor! Nebezpečí zranění!

Naléhavě vám doporučujeme používat funkci „Děť. pojistka“, abyste měli jistotu, že přístroj Robo Scooter 500 nebude spuštěn ani dětmi, ani osobami, které nejsou seznámeny s jeho obsluhou.

- Pro zrušení dětské pojistky stiskněte nejprve tlačítko se šipkou NAHORU a potom tlačítko STOP. Po dvou minutách bez zadávání se tlačítka zase zablokují.

Pojistka proti krádeži

Systém ochrany proti krádeži disponuje funkcí, která přístroj Robo Scooter 500 vypne, takže ho nikdo nemůže použít ani s ním odjet bez zadání platného kódu.

1. Budete vyzváni k zadání čtyřmístného kódu podle své volby, který bude představovat váš osobní bezpečnostní kód.
2. Použijte šipky k listování a nastavte každou pozici na vlastní číslici.
3. Pro přechod k další číslici pak stiskněte tlačítko GO.



Poznámka

Chcete-li změnit heslo, použijte prosím položku „Změnit heslo“ v nabídce „Poj. proti krád.“. Před zapsáním nového hesla budete vyzváni k zadání starého.

Hodina a den

Tato položka vám umožňuje nastavit hodinu a datum:

1. Stiskněte tlačítko GO.

Hodina a datum
Stiskni GO

2. Pro nastavení hodiny a data listujte pomocí šipek NAHORU/DOLŮ a stiskněte tlačítko GO pro další číslici.

00:00 dd/mm/rr
Další číslo ↑

3. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

10:37 23/04/07
Potvrdit

Senzor deště

Senzor deště umožňuje, aby přístroj Robo Scooter 500 při rozpoznání deště sekání přerušil nebo ukončil.

Senzor deště zap/vyp

1. Stiskněte tlačítko GO.

Senzor deště
Stiskni GO ↑

2. Listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ zapnete nebo vypnete senzor deště.

Senzor deště ZAP
Stiskni GO ↑

3. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

Senzor deště VYP
Stiskni GO ↑

Stanovení citlivosti

1. Stiskněte tlačítko GO.

Senzor deště
Stiskni GO ↑

2. Listováním pomocí šipek NAHORU/DOLŮ nastavte citlivost.

Nastav. citliv.
Stiskni GO ↑

3. Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.

Vybrat (29) 25
Potvrdit ↑

Jazyk

Tato položka vám umožňuje nastavit zobrazení displeje na různé jazyky.

Režim ECO

Režim ECO (režim úspory energie) umožňuje provozovat přístroj Robo Scooter 500 pro sekání trávy a péči o trávnik při co nejnižší spotřebě energie.



Poznámka

Standardně je režim ECO nastaven na "zap". Doporučujeme používat režim ECO pouze v zónách s dobíjecí stanicí, kde se seká častěji a tráva se nemusí moc zkracovat.

Typ signálu

Za určitých okolností mohou signál obvodového vodiče rušit kmitočty jiných obvodových vodičů. V případě interference signálů budete pozorovat jeden z těchto symptomů (v normálním případě v blízkosti sousedního trávniku):

- Přístroj Robo Scooter 500 sebou silně hází, když jede podél obvodového vodiče.
- Přístroj Robo Scooter 500 změnil směr, aniž by dojel k obvodovému vodiči.
- Přístroj Robo Scooter 500 jede přes vodič mimo určenou zónu.
- Objeví se hlášení „Start uvnitř“, ačkoli se přístroj Robo Scooter 500 nachází uvnitř určené zóny a obvodový vodič je připojen se správnou polaritou.



Poznámka

Změna kmitočtu signálu již nyní není možná. Pokud by vaše sekačka vykazovala některý z výše uvedených symptomů, kontaktujte zákaznický servis.

Poloha vodiče

Tato položka vám umožňuje po ukončení instalace zkontrolovat v režimu „Okraj“ polohu obvodového vodiče – žací motory jsou při tom vypnuté, aby se zamezilo jakémukoli poškození vodiče.

Odložený start

Tato funkce vám umožňuje odložit spuštění přístroje Robo Scooter 500 navzdory stisknutí tlačítka GO.

Pro využití této funkce postupujte takto:

1. Nastavte „Odložený start“ na X hodin (volte od 1 do 8 hodin).
2. Zapněte vysílač (který je aktivní po dobu 12 hodin) a umístěte sekačku na plochu určenou k sekání přímo před vysílač.
3. Stiskněte nejprve tlačítko STOP a potom GO (při stále stisknutém tlačítku STOP). Na displeji se objeví hlášení „Stiskni GO pro vynech. okraje“. Na konci zahřívacího procesu se na displeji sekačky objeví hlášení „Odložený start – čekej...“.
4. Přístroj začne sekat po X hodinách (jak je nastaveno v nabídce „Odložený start“) od okamžiku, kdy jste stiskli tlačítko GO.

Informace

Nabídka „Informace“ se používá pouze pro zobrazení informací. Můžete zde listovat mezi těmito položkami nabídky:

Použití

„Celk. doba“: Ukazuje celkový počet hodin, které přístroj Robo Scooter 500 již odpracoval.

Celk. doba
253h47m ↓

„Uvedení do provozu“: Ukazuje datum, kdy byl přístroj Robo Scooter 500 použit poprvé.

První použití
Datum: 13/03/08 ↓

Akubaterie

„Napětí aku“ – Ukazuje aktuální napětí akubaterií.

Napětí aku
12,8 25,5 12,7 ↓

„Posled. použití“ – Ukazuje dobu provozu při 10 posledních použitích, napětí akupaketu na začátku a datum použití.

Posled. použití
Stiskni GO ↓

1) 2h34m 25,8V
25/05/08 ↓

Teplota

Ukazuje teplotu hnacích motorů, žacích motorů a hlavní desky.

Tepl. motoru
+24 C +75 F ↓

Konfigurace

Ukazuje konfiguraci přístroje Robo Scooter 500: číslo hlavní desky, verzi softwaru a číslo dobíjecí stanice.

Software
5.4v 21/10/07 ↓

Poslední příčina zastavení

Ukazuje deset posledních příčin zastavení a příslušné datum.

1) 11 [3]
10:35 25/05/08 ↓

Kapitola 5 - Použití

Sekání okraje



Poznámka

- První prací pro sekačku Robo Scooter 500 je sekání okraje trávníku. Okraj představuje vnější ohraničení aktivní zóny, ve které přístroj Robo Scooter 500 pracuje.
- Sekání okraje se postará o čistý, rovný řez na krajích plochy a pomůže minimalizovat velikost okrajových pásů u zdí a jiných objektů.
- Sekačka Robo Scooter 500 opustí dobíjecí stanici (v nastavenou dobu nebo po jednom stisku tlačítka GO), aby posekala okraj travnaté plochy.

1. Objede přesně celý okruh, až dojde opět do dobíjecí stanice.
2. Vyjede znovu ze stanice a přejde k sekání vnitřní části trávníku.

Okraj v normální zóně

1. Umístěte přístroj Robo Scooter 500 do plochy trávníku, zapněte vysílač a stiskněte jednou tlačítko GO.
2. Přístroj Robo Scooter 500 najde okraj automaticky (obvodový vodič). Začne nyní sekat okraj, objede jeden až dva celé okruhy podél obvodového vodiče a pak přejde do vnitřní části trávníku.
3. Přístroj Robo Scooter 500 bude sekat vnitřní část travnaté plochy.



Vynechání sekání okraje

Je možné vynechat sekání okraje a začít ihned se sekáním trávníku.

- Za tím účelem stiskněte jednoduše dvakrát hned po sobě tlačítko GO, čímž sekačku spustíte. Toto dvojí stisknutí tlačítka GO je pro přístroj Robo Scooter 500 příkazem k sekání s vynecháním okraje.

Sekání vnitřní plochy



Poznámka

Systém pohybů přístroje Robo Scooter 500 představuje kombinaci nepravidelného úhlového řízení a pravidelného řízení v úzkých průchodech.

- Mějte na paměti, že přístroj Robo Scooter 500 neposeká všechnu travu při prvním průjezdu. Ve skutečnosti ponechává neposekanou travu v mnoha stopách, které po něm zůstávají. Tyto neposekané plochy budou posekány při dalších průjezdech sekačky Robo Scooter 500 trávníkem.
- Přístroj Robo Scooter 500 bude v sekání pokračovat, aby dosáhl co nejlepšího výsledku v určené době, nebo až do nastavené (maximální) doby „max“, která normálně činí 2,5 hodiny, podle typu a vlastností trávy.

Použití v zóně s dobíjecí stanicí

Automatický výjezd

Tento režim vám umožňuje uložit týdenní program. Potom přístroj Robo Scooter 500 automaticky vyjede z dobíjecí stanice, poseká travu a zase se do stanice vrátí, až bude hotový.



Pozor! Nebezpečí zranění!

Nenechte nikdy pracovat přístroj Robo Scooter 500 bez dohledu. Může dojít k těžkým zraněním.

- Zajistěte, aby se v naprogramované provozní doby v zóně sekání nenacházely žádné osoby, děti ani domácí zvířata.
- Naprogramujte jen takové doby, u kterých si jste jisti, že se v zóně sekání nebudou vyskytovat žádné děti, domácí zvířata ani diváci.

Manuální výjezd

Manuální výjezd lze použít v těchto případech:

- při sekání v jinou dobu než naprogramovanou.
 - když jsou na trávníku předměty, domácí zvířata a lidé a trávník se musí nejprve vyklidit.
1. Pro manuální start sekačky stiskněte jednou tlačítko GO, čímž spustíte následující sekvenci. Přístroj Robo Scooter 500 vyjede z dobíjecí stanice a postupuje automaticky podél obvodového vodiče, až se vrátí zpět do dobíjecí stanice. Odtamtud pak vyjede na váš trávník a začne sekat.
 2. Chcete-li spustit manuální výjezd a sekání a při tom vynechat sekání okraje, stiskněte dvakrát tlačítko GO.

Návrat do dobíjecí stanice

Automatické dobíjení

Přístroj Robo Scooter 500 se na konci sekání vrátí automaticky do dobíjecí stanice. Proběhne dobíjení a připravená sekačka pak čeká na další automatický výjezd, který je naprogramovaný.



Poznámka

Když se sekačka nachází v dobíjecí stanici a akupaket je nabitý, objeví se na displeji jedno z těchto hlášení:

zobrazení, když není uložen žádný týdenní program nebo je týdenní program nastaven na „vyp“.

Sekání
Stiskni GO

zobrazení, když je nastaven týdenní program.

Po 15:34
Další: Út 13:00

Funkce „Zpět do stanice“

Sekačku můžete poslat manuálně do dobíjecí stanice z kteréhokoli místa na trávníku.

- Stiskněte jednou tlačítko s šipkou NAHORU, čímž vyvoláte zobrazení „Zpět do stanice“, a pak stiskněte tlačítko GO. Přístroj Robo Scooter 500 najde obvodový vodič a bude ho sledovat až k dobíjecí stanici – během této sekvence se zobrazuje „Hledání stanice“.



Poznámka

Dobíjecí systém a baterie jsou zkonstruovány tak, že mohou zůstat připojené, i když nejsou používány, aniž byste se museli obávat přebíjení, přehřátí nebo poškození baterie.

Použití v zóně bez dobíjecí stanice



Pozor!

Před sekáním v zóně bez dobíjecí stanice musíte nejprve určit dobu sekání a nastavit čas odpovídající příslušné zóně.

Aktivace zón

1. Zapněte vysílač stisknutím vypínače.



Poznámka

Vedle tlačítka je umístěna zelená kontrolka LED, která svítí, když je vysílač zapnutý a signál aktivní a v pořádku. Uslyšíte-li krátce po zapnutí vysílače přerušované pípání, jde o problém způsobený přerušným kabelem nebo vadným kabelovým propojením.

- Pro identifikaci problému se podívejte, která z červených diod LED svítí. Problém musí být odstraněn, aby přístroj Robo Scooter 500 mohl pracovat v automatickém režimu.
2. Umístěte sekačku do aktivního obvodu vymezeného vodičem.
 3. Stiskněte tlačítko GO. Pokud jste zapomněli vysílač zapnout, objeví se hlášení „Bez signálu vodiče“, které vás upozorní na to, že máte aktivovat vysílač.

Dokončení pracovního cyklu

- Když byl přístroj Robo Scooter 500 v činnosti po nastavenou dobu, musíte stisknout tlačítko STOP a odvézt Robo Scooter 500 k nabíjení zpět do dobíjecí stanice. Jinak bude přístroj Robo Scooter 500 jezdit podél obvodového vodiče a hledat dobíjecí stanici.



Poznámka

Když přístroj Robo Scooter 500 dokončí sekání a trvá déle než 15 minut, než k němu přijdete, abyste ho odvezli, vypne se displej LCD.

- Stiskněte tlačítko GO pro jeho opětovnou aktivaci a zobrazení poslední zprávy na displeji před jeho uspaním.

Tipy k péči o váš trávník

Nejlepší čas na sekání

Sekejte trávník, když je tráva suchá. Tak zabráníte tomu, aby posekaná tráva vytvářela na trávníku chuchvalce. Sekejte raději k večeru než uprostřed horkého letního dne.

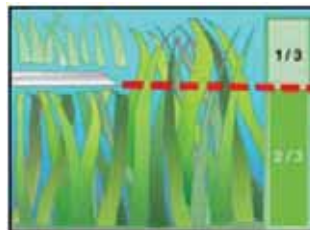
Frekvence sekání

Častým sekáním dosáhnete dokonalého vzhledu trávníku. Během sezony byste měli frekvenci zvýšit na jedno sekání každých 3 – 5 dnů, aby tráva nebyla příliš vysoká. Jemně posekaná tráva se rozkládá rychleji a neusazuje se na povrchu trávníku. Pokud už je tráva hodně vysoká, sekejte na vyšší stupeň a častěji a snižujte pomalu výšku sekání během několika sekacích cyklů.

Výška sekání

Řiďte se „pravidlem 1/3“: nesekejte víc než 1/3 výšky trávy.

Toto „správné sekání“ vám zajistí jemně posekanou trávu, která nezůstane ležet na povrchu trávníku. Případně musíte trávník posekat častěji, nebo dokonce dvakrát za sebou, když během sezony relativně rychle vyroste, například na jaře.



Voda

Recyklace trávy snižuje u trávníku spotřebu vody, protože posekaná tráva obsahuje z cca 80 – 85 % vodu. Dále zabraňuje recyklaci trávy odpařování vláh z trávníku a konzervuje vlhkost. Většina druhů trávy proto potřebuje méně vody, když se tráva recykluje.

Zalévání

Nejlepší doba pro zalévání trávníku je mezi 4. a 8. hodinou ráno. Tak má půda dostatek času vodu absorbovat, než ji odpaří odpolední slunce. Průměrný trávník potřebuje cca 3 – 4 cm vody týdně. Hlubokově účinné zavodňování umožňuje trávníku vytvořit si systém distribuce vody, který ho chrání před napadením nemocemi nebo před úplným vyschnutím.

Nezalévejte trávník příliš

Příliš mnoho vody nejen škodí, nýbrž také podporuje tvorbu rašeliny, což zase vede k potřebě sekat trávu častěji. Před novým zaléváním nechte trávník částečně vyschnout. Zalévejte tehdy, když svrchních 4 – 6 cm povrchu trávníku lehce vyschne. Použijte šroubovák nebo podobný předmět, abyste zkontrolovali, do jaké hloubky je trávník suchý.

Hnojení

Recyklace trávy snižuje spotřebu hnojiva, protože jemně posekaná tráva pokryje cca ¼ roční potřeby hnojiva pro váš trávník.

Nůž

Používejte pouze ostrý nůž. Ostrý nůž umožňuje provést čistý, spolehlivý a účinný řez. Tupý nůž může natrhnout nebo jinak poškodit konce trávy, což může představovat slabé místo pro napadení škodlivými organismy, takže povrch trávníku je pak náchylnější k napadení škůdci. Doporučujeme vyměňovat nůž jednou ročně.

Mech

Posekaná tráva a mech spolu nemají nic společného. Jak již bylo uvedeno, obsahuje posekaná tráva z cca 80 – 85 % vodu a jen malý podíl ligninu. Rozkládá se tedy velmi rychle. Zamyslíme-li se nad tím, pak přece také na golfových hřištích, ve sportovních zařízeních nebo parcích již léta sekají trávníky, aniž by někdo trávu sbíral. Kromě toho je malé množství jemného travního odpadu (kousky o velikosti cca 2 cm) dokonce pro trávník užitečné. Chrání systém distribuce vody vašeho trávníku před horkem a vyschnutím.

Kapitola 6 - Údržba a skladování



Pozor - nebezpečí zranění!

Nůž je velmi ostrý a může způsobit vážná řezná poranění nebo tržné rány.

- Před každým úkonem údržby a čištěním přístroje Robo Scooter 500, dříve než ho zvednete, vyjměte pojistku.
- Když pracujete s nožem nebo v jeho blízkosti, noste vždy těžké pracovní rukavice.

Doporučený postup při údržbě

Servisní interval	Úkony údržby
Pravidelně	• Vyjměte pojistku baterií a zkontrolujte, zda nůž není jakýmkoli způsobem poškozen. • Zkontrolujte sekací plošinu a odstraňte zbytky trávy a nečistoty, je-li třeba, obzvláště, když sekáte mokrou nebo vlhkou travu. • Dobijte baterie přístroje Robo Scooter 500 po každém použití.
Každých 150 – 200 hodin	• Vyměňte nůž; vyměňujte nůž častěji, když se ostří ztupuje v drsných nebo písčitých podmínkách.

Čištění



Pozor!

Nepoužívejte nikdy žíravé čisticí prostředky. Nemyjte nikdy přístroj Robo Scooter 500 ani dobíjecí stanici zahradní hadicí nebo přímým proudem vody.

- Pro omytí přístroje Robo Scooter 500 a dobíjecí stanice zvenku používejte pouze vlhký hadr a kartáč.
- Pouze vlhká utěrka s velmi malým množstvím čisticího prostředku rozpuštěného ve vodě je rovněž vhodná.

Robo Scooter 500

- Před použitím byste měli vždy prohlédnout spodní stranu sekací plošiny a v případě potřeby ji vyčistit. Přístroj Robo Scooter 500 je vynikající mulčovací sekačka, proto se v sekací komoře může nahromadit posekaná tráva, obzvláště, když sekáte mokrou travu.
- Většinou můžete nejhrubší travu odstranit hůlkou nebo podobným předmětem. Vyškrabte ji tímto nástrojem opatrně ze sekací komory. Je-li třeba, vyjměte nůž, abyste mohli snadněji čistit oblast kolem něj. Nepokládejte sekačku nikdy horní stranou dolů, může se poškodit nárazníkový kryt. Nejlépe uděláte, když ji opřete o pevný předmět, aby byla sekací plošina přístupná.

Dobíjecí stanice

- Dbejte na to, aby v oblasti dobíjecí stanice a ve vstupu k ní nebylo žádné listí, větve a větvičky ani jakékoli nečistoty, které by se v tomto prostoru mohly nahromadit.

Výměna nože



Pozor - nebezpečí zranění!

Nůž je velmi ostrý a může způsobit vážná řezná poranění nebo tržné rány.

- Před každým úkonem údržby a čištěním přístroje Robo Scooter 500, dříve než ho zvednete, vyjměte pojistku.
- Když pracujete s nožem nebo v jeho blízkosti, noste vždy těžké pracovní rukavice.



Pozor - nebezpečí zranění!

Nedoporučujeme broušení nože ostříčkou, protože strojovým ostřením nelze dosáhnout dobrého vyvážení.

1. Opřete přístroj Robo Scooter 500 ve svislé poloze zadní stranou o zeď nebo ho otočte horní stranou dolů na měkké podložce.

2. Při výměně nože použijte obě ruce a zatlačte na plastové výčnělky v jeho spodní části.



3. Zatlačte na plastové výčnělky ve směru šipek.



4. Odtáhněte držáky nože do stran, směrem od sekačky.



5. Uchopte náhradní nůž za jeho spodní část a zatlačte ho na místo, až zaaretuje. Správnou aretaci poznáte podle slyšitelného cvaknutí. Pokud cvaknutí neuslyšíte, vyjměte nůž a postup zopakujte.

Baterie

Poznámky

Baterie jsou bezúdržbové, mají ale omezenou životnost jeden až tři roky.

- Životnost baterie závisí na počtu operací za rok a na délce sezony.
- Baterie by měla vyměňovat výlučně servisní dílna.
- Nevyhazujte staré baterie do domovního odpadu.
- Baterie se musejí sbírat, recyklovat nebo likvidovat způsobem šetrným k životnímu prostředí.
- Odkládejte staré baterie do schválené uzavřené sběrné nádoby.

Výměna baterií

Pozor - nebezpečí zranění!

Nůž je velmi ostrý a může způsobit vážná řezná poranění nebo tržné rány.

- Sejměte svrchní nárazníkový kryt a vyjměte pojistku.

1. Demontujte regulátor výšky sekání.



2. Povolte rukou pět matic šroubů na zadní straně krytu. Pokud to jde ztěžka, použijte široký, plochý šroubovák.



3. Zvedněte zadní část krytu.



4. Vytáhněte pouze oba kabely levé baterie.



5. Vložte novou baterii a připojte kabely ke konektorům pro baterii, dávejte při tom pozor na příslušné barevné značení (červená / černá).
6. Vytáhněte kabely pravé baterie.
7. Vložte novou baterii a přitlačte konektory pro baterii lehce kleštěmi, aby přiléhaly pevně ke kontaktům baterie.
8. Připojte kabely v souladu s barevným značením ke kontaktům baterie.
9. Vložte pojistku baterií a zkontrolujte, zda se přístroj Robo Scooter 500 probudí.

Uložení na zimu

Robo Scooter 500

1. Vyjměte pojistku a vyčistěte sekačku.
2. Uložte přístroj Robo Scooter 500 v poloze na kolech do čisté a suché místnosti; zajistěte, aby oblast kolem nárazníků byla volná.



3. Vložte opět pojistku a zapojte zimní nabíječku do zásuvky – na celé období, kdy se přístroj Robo Scooter 500 nebude používat; ujistěte se, že se na displeji zobrazuje text „Nabíjení“ a po úplném nabití baterií „Hotovo – nech nabíjet“.

Pozor!

Zimní nabíječka je integrovanou součástí přístroje Robo Scooter 500 a je určena pouze pro použití v suchých prostorách.

- Nepoužívejte ji k nabíjení přístroje Robo Scooter 500 na takových místech, kde by kontakty mohly navlhnout.

Pozor!

Zimní nabíječku nikdy k přístroji Robo Scooter 500 nepřipojujte, dokud je sekačka v dobíjecí stanici.

Poznámka

- Dobíjecí systém a baterie jsou zkonstruovány tak, že mohou zůstat připojené, i když nejsou používány, aniž byste se museli obávat přebíjení, přehřátí nebo poškození baterie.

Dobíjecí stanice / vysílač

Doporučení

Na zimu dobíjecí stanici demontujte.

1. Odpojte síťový zdroj od hlavního zdroje napájení.
2. Otevřete dobíjecí stanici / kryt vysílače.
3. Demontujte všechna spojení na desce.
4. Nyní můžete sejmut kryt dobíjecí stanice / vysílače – uložte vše do suché místnosti.
5. Doporučujeme uschovat síťový zdroj v suchém skladě; pokud to není možné, chraňte konec vodiče před vlhkostí pro prevenci koroze, dokud síťový zdroj není připojen k dobíjecí stanici.
6. Sejměte zelenou připojovací zástrčku z konců obvodového vodiče (ponechte ji připojenou k hlavní desce pro příští sezonu) a chraňte ji před vlhkostí pro prevenci koroze, dokud není připojena k dobíjecí stanici.
7. Chraňte připojovací zástrčku černou gumovou krytkou.

Po zimním uložení

- Přesvědčte se, zda jsou všechny spoje, nabíjecí kontakty a konce vodičů čisté. Je-li třeba, očistěte kontakty kouskem pískovného brusného papíru, zrnitost „200“ nebo vyšší, nebo použijte ocelovou vlnu „00“ nebo vyšší.
- Umístěte dobíjecí stanici na její místo a propojte všechny kabely s hlavní deskou.
- Ujistěte se, že se na displeji přístroje Robo Scooter 500 zobrazuje správný čas a datum.

Kapitola 7 - Hlášení na displeji



Poznámka

Přístroj Robo Scooter 500 je vybaven displejem LCD, který vás za provozu stále informuje o případných problémech, abyste mohli vhodně zasáhnout.

- Pokud se na displeji nic nezobrazuje, stiskněte jednou tlačítko GO, abyste sekačku probudili a mohli si přečíst poslední hlášení, které přístroj přimělo k zastavení.
- Jestliže se nějaký problém vyskytne častěji, doporučujeme vám poznamenat si před kontaktováním servisu kód chyby. Stisknete-li jednou tlačítko s šipkou NAHORU, když se zobrazuje nějaké hlášení, přejdete přímo k datům posledního kódu chyby „Příčina zastav.“.

Hlášení	Možná příčina	Možné řešení
Uprav vodič pak stiskni GO	● Přístroj Robo Scooter 500 rozpoznal překážku podél okraje při provádění funkce "Test polohy vodiče".	● Upravte polohu obvodového vodiče nebo odstraňte překážku. Pokračujte tlačítkem GO.
Problém se stanicí	● Přístroj Robo Scooter 500 nemohl 3krát po sobě zajet správně do dobíjecí stanice.	● Upravte polohu stanice. ● Očistěte kontakty stanice kartáčem nebo utěrkou. ● Ujistěte se, že všechny kabely jsou správně připojeny k dobíjecí stanici. ● Ujistěte se, že zem před stanicí je rovná a na stejné úrovni, takže nevzniká schod.
Stlač. náraz.	● Nárazník je dlouhodobě stlačen.	● Osvobodte přístroj Robo Scooter 500 od omezující překážky.
Zaměň dráty	● Toto hlášení se objeví, když jste při instalaci obvodového vodiče připojili konce vodiče k přípojovací zástrčce v chybné polaritě.	● Zaměňte jednoduše pozice obou konců vodiče v zástrčce (zeleném konektoru).
Chyba nabíj.	● Nespouští se proces nabíjení.	● Kontaktujte nejbližší servis.
Zkontr. výšku sek.	● Přehrábí sekačky sekáním vysoké trávy nebo jiná překážka (předmět) bránila noži po příliš dlouhou dobu v pohybu. ● Jeden z nožů se nemůže volně otáčet, například kvůli silnému znečištění sekací komory nebo kvůli předmětu v sekací komoře. ● Pod sekací komorou uvízl nějaký předmět.	Pozor! Před zvedáním sekačky odstraňte pojistku. ● Odstraňte ze sekací komory uvízlé předměty. ● Očistěte sekací komoru kouskem dřeva nebo kartáčem od posekané trávy.
Zkontr. napáj. (dob. stanice)	● Síťový zdroj není správně připojen k dobíjecí stanici nebo zásuvce. ● Proces dobíjení byl přerušen kvůli výpadku proudu. ● Síťový zdroj není z hlavního zdroje napájen proudem. ● Kontakty sekačky nebo stanice jsou znečištěné. ● Dobíjení nemohlo být inicializováno, ačkoliv má sekačka kontakt s dobíjecí stanicí.	● Zkontrolujte spojení síťového zdroje s hlavním zdrojem napájení. ● Aktivujte opět hlavní zdroj napájení. ● Zkontrolujte síťový zdroj tím, že ho zapojíte do jiné zásuvky. ● Očistěte kontakty utěrkou nebo kartáčem. ● Zajistěte správné propojení síťového zdroje a stanice. ● Ujistěte se, že kabely síťového zdroje (červený & zelený) jsou k dobíjecí stanici správně připojeny (utaženy šroubky).
Zkontr. napáj. (zim. nabíj.)	● Zimní nabíječka (zimní síťový zdroj) není správně zapojena do zásuvky. ● Zásuvka je kvůli poškození nebo výpadku bez proudu.	● Zapojte zimní nabíječku správně do zásuvky. ● Aktivujte napájení zásuvky proudem. ● Zkontrolujte zimní nabíječku testem s jinou zásuvkou.
Zkontr. signál Stiskni GO	● Nastavení „Typ signálu“ v nabídce a signální můstek v obvodovém spínači se neshodují. ● Byl zahájen automatický provoz, zatímco je přístroj Robo Scooter 500 umístěn vně obvodového vodiče. ● Obvodový vodič je k přípojovací zástrčce připojen s chybnou polaritou. ● Sekačka Robo Scooter 500 rozpoznala interference signálu ze sousedních aktivovaných trávníků nebo z jiných přístrojů, které jsou v blízkosti v provozu.	● Nastavte „Typ signálu“ na „A“ a ujistěte se, že na desce obvodového spínače je zasunut signální můstek. Můžete „Typ signálu“ nastavit také na „B“ a odebrat signální můstek z desky. ● Umístěte sekačku na trávník a stiskněte tlačítko GO. ● Zaměňte oba konce vodiče, které jsou připojeny k přípojovací zástrčce (zelený konektor připojený k dobíjecí stanici). ● Pokud se vyskytnou interference signálu, obraťte se prosím na zákaznický servis.

Hlášení	Možná příčina	Možné řešení
Zkontr. vodič	- Je rozpoznán nedostatečně silný signál obvodového vodiče. Pro spojení vodiče nestačí svítidlová svorkovnice ani kroucený kabel. Použijte prosím kabelové spojky odolné vůči povětrnostním vlivům. Jinak bude spoj korodovat, což se výrazně projeví na signálu. - Smyčka obvodového vodiče je příliš dlouhá.	- Opravte všechny příp. zkorodované kabelové spoje. - Používejte pouze originální kabelové spojky odolné vůči povětrnostním vlivům. - Maximální délka smyčky obvodového vodiče je 500 m – potřebujete-li víc, rozdělte prosím plochu na dvě oddělené zóny.
Zavři kryt	- Nárazníkový kryt není správně zavřený, protože: – byl během sekání otevřen kontaktem nárazu. – nebyl uživatelem správně zavřen.	Zavřete kryt tím, že na něj zatlačíte, až slyšitelně zaaretuje. ! Pozor! Má-li překážka tvar, který sekačce působí potíže, musí se ohraničit obvodovým ostrůvkem.
Mimo plochu	- Obvodový vodič je položen příliš blízko skutečnému okraji. - Smyčka obvodového vodiče je příliš velká. - Přístroj Robo Scooter 500 se nemohl na obvodovém vodiči dobře otočit a vyklouzl ze zóny. - Výška sekání je příliš nízká vzhledem k aktuálnímu stavu trávníku.	- Potáhněte obvodový vodič trochu směrem do trávníku, aby uvnitř plochy nebyly žádné strmé úseky (svah). - Zaplňte díry nebo prohlubně v zemi. - Nastavte výšku sekání na vyšší hodnotu.
Přetíž. pojezdu vychlad. ...	- Pojezdový mechanismus byl dlouho pod příliš velkým zatížením. - Rozpoznán zkrat v hnacích motorech.	- Žádný zásah není nutný, přístroj Robo Scooter 500 bude po vychladnutí pojezdu sám pokračovat v činnosti. - Kontaktujte zákaznický servis.
Chyba: xyz	Interní chyba	Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení; pokud se bude hlášení zobrazovat i nadále, vyjměte na 10 sekund pojistku a pokuste se přístroj spustit znovu. Jestliže se chyba ještě stále zobrazuje, kontaktujte zákaznický servis.
Přední kolo	Přední kolo bylo nadzvednuto od země na dobu delší než 8 – 10 sekund.	! Pozor - nebezpečí zranění! Před zvedáním sekačky odstraňte pojistku. - Přední kolo bylo nadzvednuto kontaktem s překážkou. Vedte smyčku obvodového vodiče tak, aby překážka byla vně, nebo překážku odstraňte. - Přístroj Robo Scooter 500 byl použit v místě s příliš silným stoupáním, vylučte tuto oblast z instalace. - Vysoká tráva brání dostatečnému kontaktu se zemí. Nastavte výšku sekání na vyšší hodnotu. - V trávníku jsou větší díry, do kterých může přední kolo zapadnout; zaplňte je.
Vys. tepl. čekání...	Přístroj Robo Scooter 500 se dobíjí ve stanici a teplota okolí je příliš vysoká (přes 70°C).	Nemusíte nic dělat, přístroj Robo Scooter 500 zastavil dobíjení a čeká, až bude teplota okolí v pořádku. Pokud by to trvalo déle než 12 hodin, na displeji se objeví hlášení „Vysoká teplota – stiskni GO“.
Vlož pojistku k dobíjení	Přístroj Robo Scooter 500 byl připojen k nabíjení, ale pojistka je vytažená.	Odpojte přístroj Robo Scooter 500 od nabíjení, vložte pojistku a přístroj připojte znovu k nabíjení.
Nech v síti když nepouž.	- Toto hlášení se objeví vždy, když sekačku odpojíte od nabíjecího síťového zdroje. - Kromě toho se toto hlášení zobrazí tehdy, když nepoužívaná sekačka není po delší dobu připojena k nabíjecímu síťovému zdroji.	- Stiskněte kterékoli tlačítko, abyste zobrazení přepnuli. - Pošlete sekačku zpět do dobíjecí stanice nebo ji připojte k zimní nabíječce.
Stiskn. tlačítko	Jedno z tlačítek na hlavním ovládacím panelu je trvale stisknuté.	Stiskněte tlačítko GO, aby sekačka mohla dále pracovat; toto hlášení se zobrazuje, aby informovalo zákazníka o problému, nebrání však provozu.
Blokov. tlačítka	Je aktivována dětská pojistka.	Stiskněte tlačítko se šipkou NAHORU a potom tlačítko STOP. Dětskou pojistku můžete deaktivovat v nabídce Nastavení.
Vybité akubat.	- Sekačka hledá dobíjecí stanici, baterie jsou ale pro další hledání příliš slabé. - Přístroj Robo Scooter 500 vynechal poslední start, protože baterie byly příliš slabé.	- Popojedte se sekačkou ručně nebo ji přeneste k dobíjení do stanice. - Zajistěte, aby měl přístroj Robo Scooter 500 mezi dvěma použitými dostatek času k dobíjení (min. 16 hodin).
Nízká tepl. čekání...	Přístroj Robo Scooter 500 se dobíjí ve stanici, ale teplota okolí je příliš nízká (pod 0°C).	Nemusíte nic dělat, přístroj Robo Scooter 500 zastavil dobíjení a čeká, až bude teplota okolí v pořádku. Pokud by to trvalo déle než 12 hodin, na displeji se objeví hlášení „Nízká teplota – stiskni GO“.

Hlášení	Možná příčina	Možné řešení
Přetíž. žac. mot. vychlad. ...	Žací motor pracoval dlouho pod příliš velkým zatížením.	Nemusíte nic dělat, přístroj Robo Scooter 500 bude po vychladnutí žacího motoru automaticky pokračovat v činnosti.
Bez signálu vodiče	- Dobíjecí stanice / vysílač nejsou aktivní nebo nejsou správně připojeny k zóně sekání. - Obvodový vodič není připojen k dobíjecí stanici / vysílači. - Obvodový vodič je přerušený.	- Ujistěte se, že stanice / vysílač jsou připojeny ke zdroji napájení. - Odpojte dobíjecí stanici na 10 sekund od zdroje napájení a pak ji zase zapojte. - Ujistěte se, že vysílač se nachází u správné zóny a že je aktivován. - Zkontrolujte spojení mezi obvodovým vodičem a stanicí / vysílačem. - Zkontrolujte, zda drát není poškozený.
Namontuj stanici pak stiskni GO	Toto hlášení se objeví, když byl test polohy stanice úspěšný.	Připevněte stanici 2 speciálními kolíky určenými pro instalaci stanice.
Rozp. dešť GO pro ignor.	- Přístroj Robo Scooter 500 rozpoznal dešť po stisknutí tlačítka GO. - Přístroj Robo Scooter 500 vynechal poslední výjezd kvůli dešti.	- Nepoužívejte přístroj Robo Scooter 500 v dešti ani v mokré trávě; pokud přesto stisknete tlačítko GO, platí toto ignorování pouze pro aktuální použití. - Doporučujeme nesekat za deště nebo v mokré trávě. Pokud byste chtěli senzor deště přesto deaktivovat, můžete tak učinit v nabídce „Nastavení“ -> „Senzor deště“ „NAHORU/DOLŮ“, „ZAP/VYP“.
Senzor deště odpojen	Chyba v připojovacích kabelech senzoru deště.	Stiskněte tlačítko GO pro potvrzení.
Hotovo! nech nabíjet	Baterie jsou plně nabité. (Zobrazuje se jen při dobíjení standardním síťovým zdrojem, ne v dobíjecí stanici.)	Ponechte standardní síťový zdroj nadále připojený.
Dobij aku	Byla dosažena maximální doba použití. (Zobrazuje se v zónách bez stanice.)	Dejte sekačku dobíjet.
Vyndež pojistku před zvedn.	Přístroj Robo Scooter 500 byl zvednut s vloženou pojistkou.	 Pozor - nebezpečí zranění! Před zvedáním sekačky odstraňte pojistku.
Vyndež pojistku zkontr. nůž	- Nůž je blokován nějakým předmětem. - Nůž se nemůže volně pohybovat, protože je v sekací komoře příliš mnoho posekané trávy nebo protože je nůž blokován nějakým předmětem. - Pod sekačkou se zaklíní nějaký předmět, což vede k blokování nože.	 Pozor - nebezpečí zranění! Před zvedáním sekačky odstraňte pojistku. - Zkontrolujte, zda v sekací komoře není příliš mnoho trávy nebo zda nůž není blokován nějakým předmětem. - Odstraňte všechny předměty nebo vyčistěte sekací komoru hůlkou či kartáčem.
Umíst. znovu stanici	Přístroj Robo Scooter 500 nemohl během „testu stanice“ zajet do dobíjecí stanice.	Upravte polohu stanice; za normálních okolností by stanice měla být umístěna na obvodovém vodiči v souladu se značkami. Pokud se nachází v úzkém průchodu, jehož šířka je menší než 3 m, měli byste stanici posunout o několik centimetrů směrem ke kraji.
Spoj vodič (Dobíjecí stanice stále pípá)	- Obvodový vodič je přerušený. - Obvodový vodič je odpojený od dobíjecí stanice / vysílače.	- Ujistěte se, že obvodový vodič je správně připojen k dobíjecí stanici. - Zkontrolujte podél obvodového vodiče (také ostrůvky), zda není někde přerušený. Opravte přerušená místa za použití originálních kabelových spojek. - Pokud na vodiči není patrné žádné poškození, kontaktujte servis pro získání více informací, jak najít místo, kde je vodič přerušený.
Začni jinde	- Neznámá chyba si vyžaduje zásah uživatele. - Motory pojezdu byly v automatickém nebo manuálním režimu vystaveny příliš dlouho vysokému zatížení.	- Odveďte sekačku ručně na jiné místo na ploše a spusťte ji znovu. - Ujistěte se, že sekačka neuvízla. - Vyhledejte a zaplňte díry nebo prohlubně v zemi, které blokují kola přístroje Robo Scooter 500. - Ujistěte se, že kola sekačky nic neblokuje. - Odveďte sekačku na jiné místo a spusťte ji znovu.
Start uvnitř	Byl spuštěn automatický režim, zatímco se přístroj Robo Scooter 500 nacházel vně zóny.	Umístěte sekačku do zóny a stiskněte tlačítko GO.

Hlášení	Možná příčina	Možné řešení
Uvíznutí	- Přístroj Robo Scooter 500 uvízl na místě, ze kterého se nemůže sám uvolnit. - Přístroj Robo Scooter 500 kvůli velkému stoupání nebo mokré trávě vyklouzl ze zóny. - Přístroj Robo Scooter 500 se nemohl dobře otočit, protože přední kolo uvízlo v prohlubni nebo protože se otáčel v prohlubni, aniž byl rozpoznán kontakt s překážkou nebo obvodovým vodičem.	- Hledejte díry nebo prohlubně v zemi, které jsou případně špatně vyplněné a blokují kola přístroje Robo Scooter 500 – speciálně podél okraje, kde se sekačka otáčí. - Vyhnete se pracím na místech s příliš velkým stoupáním a v příliš mokré trávě. - Ujistěte se, že se sekačka neotáčí příliš blízko okraje – v případě potřeby zde proveďte úpravu. - Zkontrolujte, zda není nastavena příliš nízká výška sekání. - Existuje nastavení, kdy přístroj Robo Scooter 500 po kontaktu s obvodovým vodičem popojede o několik metrů zpět, než se začne otáčet (pro více informací kontaktujte servis).
Vypni před zvednutím	Uživatel přenáší sekačku Robo Scooter 500, ačkoliv je zapnutá.	Před přenášením na jiné místo sekačku vypněte.
Vypni před zvednutím (když je Robo Scooter 500 v dobíjecí stanici)	Přístroj Robo Scooter 500 nemůže rozpoznat nabíjecí proud z dobíjecí stanice.	- Ujistěte se, že kabely stanice jsou správně připojené (červený a zelený); šroubky musejí být utažené. - Ujistěte se, že přístroj Robo Scooter 500 má dobrý kontakt s kontakty stanice. - Ujistěte se, že kontakty stanice jsou čisté a nezkorodované.
Hodina a datum	Zobrazí se vždy, když ze sekačky vyjmete pojistku nebo baterie (dojde k restartu).	Nastavte správné datum a správnou hodinu.
Čas uplynul	Uplynula doba sekání nastavená u přístroje Robo Scooter 500.	Pokud je všechno sekání pro dnešek dokončeno, začněte s dobíjením sekačky.
Čekání na signál...	Přístroj Robo Scooter 500 se zastavil v automatickém režimu, protože signál obvodového vodiče již není aktivní.	- Zkontrolujte napájení dobíjecí stanice. - Jde o výpadek proudu, zásah uživatele není nutný – přístroj Robo Scooter 500 se spustí znovu automaticky, pokud do jedné hodiny dojde k obnovení napájení; trvá-li výpadek déle než jednu hodinu, sekačka Robo Scooter 500 zajede do dobíjecí stanice, aby se dobila, a v sekání bude pokračovat až v dalším stanoveném termínu.

Kapitola 8 - Chyby a problémy

Problém	Možná příčina	Možné řešení
Přístroj Robo Scooter 500 pracuje v nesprávnou dobu.	- Ujistěte se, že hodina a datum jsou u přístroje Robo Scooter 500 nastaveny správně. - Tlačítko GO bylo neúmyslně stisknuto nějakou osobou nebo zvířetem. (Položka „Příčina zastav.“ v nabídce Informace by měla ukazovat „805“.)	- Nastavte čas. - Abyste předešli neúmyslnému spuštění, můžete aktivovat dětskou pojistku; pak je nutné pro spuštění stisknout několik tlačítek.
Přístroj Robo Scooter 500 vynechal nastavené sekání	- Napětí baterií je příliš slabé. - Rozpoznání deště v čas výjezdu. - Nůž je blokován nějakým předmětem. - Problém se signálem obvodového vodiče. - Program byl nastaven na „vyp“ – na displeji se objevuje hlášení: „Zóna: zóna stanice“, ale nezobrazuje se ani datum, ani příští výjezd.	- Vždy, když přístroj Robo Scooter 500 nemůže zahájit plánované sekání, uloží se příčina pod položkou „Ukázat program“. - Nastavte „Program“ na „zap“.
„Přerušený vodič“ Svítí kontrolka na vysílači nebo trvale pípá dobíjecí stanice z důvodu „Přerušený vodič“	Vodič od vysílače nebo dobíjecí stanice je odpojený.	- Ujistěte se, že obvodový vodič je správně připojen k dobíjecí stanici / vysílači. - Zkontrolujte podél obvodového vodiče (také ostrůvky), zda není někde přerušený. Opravte přerušená místa za použití originálních kabelových spojek. - Stáhněte 1 cm izolace na každém konci kabelu a zkrutě odizolované konce malými kleštěmi. - Zasuňte kroucené kabely do spojky. - Zašroubujte kabelovou spojku na kroucené kabely; ujistěte se, že pevně drží.
	Obvodový vodič je přerušený.	 Pozor! Pomocí kroucených kabelů nebo svítidlové svorkovnice, které jsou izolovány izolační páskou, nedosáhnete dobrých spojů. Půdní vlhkost povede k oxidaci drátů a po určité době k přerušení signálního okruhu. Opravte kabelové spoje, které jsou opotřebované nebo zkorodované.
„Slabý signál“ svítí na vysílači nebo dobíjecí stanice pípá přerušovač, protože vodič je přerušený nebo smyčka vodiče příliš dlouhá	Pro spojení vodiče nestačí svítidlová svorkovnice ani kroucený kabel. Použijte prosím kabelové spojky odolné vůči povětrnostním vlivům. Jinak bude spoj korodovat, což se výrazně projeví na signálu.	Použijte originální kabelové spojky, jsou odolné vůči povětrnostním vlivům a zajišťují dobrý elektrický spoj.
	Signální smyčka je v této zóně příliš dlouhá.	Maximální doporučená délka obvodového vodiče činí 500 m. Potřebujete-li delší obvodový vodič, nainstalujte prosím dvě zóny.
Přístroj Robo Scooter 500 nepracuje a na displeji se nic nezobrazuje.	Sekačka je v režimu hlubokého spánku.	Vždy, když přístroj Robo Scooter 500 není po delší dobu připojen k stanici nebo síťovému zdroji, šetří energii tím, že přejde do režimu hlubokého spánku. Podržte vypínač stisknutý po dobu 3 sekund nebo vyjměte na 3 sekundy pojistku, abyste sekačku probudili.
	Baterie jsou silně vybité, protože se příliš dlouho nedobíjely.	Je zapotřebí, abyste síťový zdroj vždy připojili, aby se dobíjel, i když sekačka není používána. Pokud tomu tak není po delší dobu, mohou se baterie poškodit. Kontaktujte servis.

Problém	Možná příčina	Možné řešení
Přístroj Robo Scooter 500 je hlasitý a vibruje	Poškozený nebo nevyvážený nůž.	- Zkontrolujte, zda se na trávníku nevyskytují předměty nebo kameny, které mohou poškodit nůž přístroje Robo Scooter 500. - Vyměňte nůž.
Špatná kvalita mulčování nebo obecně špatný výsledek sekání	Tráva je příliš vysoká v poměru k nastavené výšce sekání.	- Doporučujeme nesekat nikdy víc než 1/3 výšky trávy. - Nastavte výšku sekání na vyšší hodnotu. - Pečujte o svůj trávník tím, že přístroj Robo Scooter 500 necháte sekat častěji.
	Tráva je velmi mokrá.	Pro nejlepší výsledek doporučujeme sekat jen suchou travu, nejlépe za časného večera.
	Opotřebovaný nůž.	Vyměňte nůž.
	Přístroj Robo Scooter 500 je používán příliš zřídka.	Nastavte v týdenním programu pro přístroj Robo Scooter 500 více použití.
	Zóna sekání je příliš velká.	Změňte zónu.
Displej LCD je v cizím jazyce.	Jazyk byl změněn nebo špatně nastaven.	- Vyjedte příp. se sekačkou z dobíjecí stanice a postupujte podle tohoto schématu: - Stiskněte tlačítko NAHORU 2x - Stiskněte tlačítko GO 1x - Stiskněte tlačítko DOLŮ 1x - Stiskněte tlačítko GO 1x - Stiskněte tlačítko DOLŮ 4x - Stiskněte tlačítko GO 1x - Vyhledejte pomocí tlačítek se šipkami svůj jazyk - Stiskněte tlačítko GO pro nastavení
Krátká doba chodu, přístroj Robo Scooter 500 pracuje podstatně kratší dobu než normálně  Poznámka Můžete v nabídce „Informace“ vyvolat dobu provozu při 10 posledních použitích a napětí baterií před použitím.	Baterie nebyly na začátku provozu plně nabité.	Před použitím zkontrolujte značku stavu baterií, zda se zobrazuje plná a nemění se (sekačka ve stanici), nebo zda se na displeji objevuje „Hotovo – nech nabíjet“ (při dobíjení pomocí standardního síťového zdroje).
	Pro tuto zónu byla nastavena „Doba sekání“ a není na „max“.	Položku „Doba sekání“ můžete nastavit v nabídce „Zóny“.
	Tráva je velmi vysoká nebo příliš mokrá.	- Nastavte výšku sekání na vyšší hodnotu. - Sekejte dostatečně často, aby tráva nebyla příliš vysoká.  Pozor - nebezpečí zranění! Před zvedáním sekačky odstraňte pojistku. - Ujistěte se, že nůž neblokuje posekaná tráva. - Vyčistěte sekací komoru dřevěnou hůlkou nebo kartáčem.
	Baterie dosáhla konce životnosti.	Vyměňte baterii.

Kapitola 9 - Příslušenství

Obj. č.	Popis produktu
1011-RM-0500	Nůž
196-798-678	Kolíky pro obvod. vodič (50 ks)
196-797-678	Obvodový vodič
196-795-678	Vysílač
196-796-678	Paket baterií pro vysílač

Obj. č.	Popis produktu
196-804-678	Dálkové ovládání
5031-RM-0010	Kabelová spojka
196-799-678	Připojovací zástrčka
5031-RM-0500	2x baterie 12 AH

Kapitola 10 - Záruka

V každé zemi platí ustanovení týkající se záruky, vydaná naší společností nebo dovozcem. Poruchy na vašem přístroji odstraňujeme v rámci záruky bezplatně, pokud je příčinou vada materiálu nebo výrobní vada. V případě záručního nároku se prosím obraťte na svého prodejce nebo na naši nejbližší pobočku.

Enhorabuena por la adquisición de su producto WOLF-Garten



Lea las instrucciones de uso con detenimiento y familiarícese con los elementos de manejo y el uso adecuado del aparato. El usuario es responsable de los accidentes que afecten a terceras personas o a sus bienes materiales. Tenga en cuenta las indicaciones, las aclaraciones y las disposiciones.



No permita bajo ningún concepto que los niños u otras personas que no conozcan las instrucciones de uso, utilicen el cortacésped. Los menores de 16 años no deben utilizar el aparato. La edad mínima del usuario puede estar determinada por la normativa local.

Contenido

Capítulo 2 - Descripción del aparato	112
Capítulo 3 - Instalación	114
Capítulo 4 - Menú	123
Capítulo 5 - Uso	127
Capítulo 6 - Mantenimiento y almacenamiento . .	129
Capítulo 7 - Avisos de pantalla	131
Capítulo 8 - Errores y problemas	135
Capítulo 9 - Accesorios	136
Capítulo 10 - Garantía	136

Capítulo 1 - Indicaciones de seguridad

Significado de los símbolos



Estos símbolos se encuentran en su Robo Scooter 500; Lea su significado con atención antes de poner en marcha su Robo Scooter 500:



- Símbolo de advertencia de seguridad – ADVERTENCIA - Este aparato es una herramienta electrónica peligrosa. Utilice el Robo Scooter 500 con cuidado y preste atención a todas las instrucciones de seguridad e indicaciones de advertencia.

- Leer las instrucciones de servicio – Lea las instrucciones de servicio antes de poner en marcha el Robo Scooter 500



- Peligro por objetos lanzados o proyectados - Pueden afectar a cualquier parte del cuerpo. ¡Cuidado!

- Manténgase a una distancia de seguridad suficiente del aparato en funcionamiento. Mantener a todas las personas, especialmente a los niños, así como a mascotas y transeúntes lejos de la zona en la que se encuentre funcionando el Robo Scooter 500.



- Peligro de desmembramiento de dedos de las manos o pies debido a las cuchillas giratorias del cortacésped. Riesgo de lesiones por acción de las cuchillas giratorias. Mantenga las manos y los pies alejados, y no trate de levantar el Robo Scooter 500 por esta zona.

- Retire el fusible antes de realizar trabajos en el Robo Scooter 500 y antes de levantarlo. Extraiga el paquete de baterías antes de realizar trabajos en el Robo Scooter 500 y antes de elevar el Robo Scooter 500.



- ¡PELIGRO! Cuchillas giratorias afiladas. Mantener las manos y pies alejados. Peligro de lesiones graves. Cuidado – No tocar las cuchillas giratorias.



- No sentarse sobre el Robo Scooter 500.

Advertencias

- Lea este manual con atención antes de utilizar el Robo Scooter 500. Familiarícese con el manejo del Robo Scooter 500 y siga todas las indicaciones de seguridad.
- No utilice el Robo Scooter 500 para fines para los que no ha sido construido.
- No permita que el Robo Scooter 500 sea utilizado por niños o por personas que no conozcan su funcionamiento.
- No utilice nunca el cortacésped ante la presencia de personas, especialmente niños, o mascotas.
- El usuario es responsable de los accidentes o incidentes que provoquen daños personales o materiales a terceras personas.
- Recomendamos encarecidamente la activación de la opción "seguro para niños" o "antirrobo" para evitar que los niños o las personas sin los conocimientos de seguridad y funcionamiento puedan utilizar el Robo Scooter 500.
- El cortacésped no debería ser utilizado por niños o por personas con discapacidad física o psíquica sin conocimientos especializados, antes de haber sido instruidos o formados. Los niños deben ser vigilados para cerciorarse de que no jueguen con el cortacésped.
- ¡Advertencia! Si hay peligro de tormenta, separe el alambre perimetral de la estación de carga / del transmisor de señal y extraiga el enchufe de red de 230V/120V de la toma de corriente.

Preparación

- Siga exactamente las instrucciones de instalación del alambre perimetral.
- Si utiliza un control remoto, lleve siempre zapatos fuertes y pantalones largos.
- Inspeccione regularmente la superficie de uso del Robo Scooter 500, retire las piedras, ramas, cables, huesos y otros objetos que puedan quedar atrapados entre las cuchillas y ser proyectados desde el aparato, pudiendo ocasionar lesiones a las personas.
- Utilice exclusivamente accesorios y piezas que hayan sido fabricados para este producto.
- Lleve guantes y gafas de protección al colocar el alambre de señal y al clavar los clavos en el césped. Introduzca los clavos en el césped por completo, para evitar tropiezos en la instalación.

Uso

- Nunca deje que el Robo Scooter 500 funcione sin vigilancia.
- Utilice el control remoto del Robo Scooter 500 solo con luz diurna o con una buena iluminación.
- No utilice el control remoto del Robo Scooter 500 si va descalzo o con zapatos abiertos. Lleve siempre zapatos fuertes y pantalones largos.
- Evite utilizar el Robo Scooter 500 cuando la hierba esté mojada o cuando llueva.
- Si utiliza el cortacésped manualmente en una pendiente, tenga cuidado de situarse en un lugar estable.
- No utilice el cortacésped en pendientes con una inclinación superior a 18°.
- No realice modificaciones en cubiertas, etiquetas adhesivas, dispositivos de seguridad ni sensores. Sustituya las piezas dañadas, incluyendo la etiqueta adhesiva. No utilice el Robo Scooter 500 mientras haya alguna pieza dañada.
- No utilice el Robo Scooter 500 si las medidas de seguridad son defectuosas o no funcionan correctamente.
- No intente desconectar u omitir los dispositivos de seguridad.
- Si utiliza el control remoto, arranque los motores del cortacésped siguiendo las instrucciones y asegúrese de mantener los pies siempre a distancia de las cuchillas.
- ¡Esta máquina dispone de cuchillas giratorias afiladas! No utilizar nunca sin conocimientos previos; mantenga a los espectadores, niños y animales lejos del cortacésped cuando esté en funcionamiento.
- No permita nunca el transporte de personas sobre el cortacésped, ni que se sienten sobre el mismo.
- Manténgase siempre a distancia de las cuchillas y de otras piezas móviles.
- No levante nunca el cortacésped mientras los motores estén en funcionamiento.
- No intente nunca realizar ajustes mientras el cortacésped esté en funcionamiento.
- No intente nunca inspeccionar las cuchillas mientras el cortacésped esté en funcionamiento.
- Retire siempre el fusible antes de levantar el cortacésped o de realizar ajustes.
- Nunca deje que el Robo Scooter 500 funcione sin vigilancia.
- Cuando programe los tiempos de inicio en el programa semanal, tenga la precaución de seleccionar días y horas en las que no se encuentren niños, transeúntes o animales en la superficie a cortar.
- No sitúe objetos metálicos en las proximidades de los contactos de la estación de carga.
- Introduzca siempre el día actual y la hora actual si ha sacado el paquete de baterías temporalmente. Los ajustes erróneos pueden dar lugar a salidas involuntarias del Robo Scooter 500, en momentos en los que se encuentren personas en el césped que puedan resultar lesionadas.
- No salpique agua hacia la zona directa de entrada de la estación de carga.

Transporte

- Para poder moverse con seguridad hacia el área de trabajo y desde la misma:
 - Utilice el control remoto (accesorio) para trasladar el cortacésped de un lado a otro.
 - En escalones o desniveles, desactive el interruptor principal del cortacésped, abra la puerta del parachoques (en la parte superior), agarre el cortacésped por el asidero y apoye la parte trasera sobre el muslo (como en la imagen de la derecha).
 - Si transporta usted el cortacésped durante un tiempo prolongado, por ejemplo, en el coche, retire el fusible.

Mantenimiento y almacenamiento

- El mantenimiento, el servicio técnico y el almacenamiento del Robo Scooter 500 deben realizarse según las instrucciones del *Capítulo 6 - Mantenimiento y almacenamiento*, página 129.
- Retire el fusible antes de levantar el Robo Scooter 500 o de realizar trabajos de mantenimiento en el aparato.
- Asegúrese de que todos los tornillos, pernos y pasadores estén bien apretados, para poder trabajar con seguridad.
- Para su propia seguridad, sustituya las piezas dañadas de inmediato.
- Lleve puestos guantes gruesos de trabajo cuando controle o sustituya las cuchillas.
- Utilice solamente accesorios, baterías y fuentes de alimentación originales en este cortacésped. Una carga errónea puede llevar a un sobrecalentamiento, fuga o desgaste de las baterías.
- No intente abrir nunca las baterías. En caso de fuga, el electrolito es corrosivo, por lo que puede causar lesiones en piel y ojos.
- No utilice la fuente de alimentación de carga si el cable está dañado.
- Al introducir el fusible en el Robo Scooter 500 puede originarse una chispa. Por este motivo, no deben realizarse estas manipulaciones en las proximidades de materiales inflamables. Además, debido al peligro de incendio al introducir el paquete de baterías o el fusible, está prohibido utilizar un spray o cualquier otro líquido de limpieza para limpiar los contactos eléctricos.

Fin de la vida útil del producto

- El Robo Scooter 500 y sus accesorios deben eliminarse por separado al concluir su vida útil, para evitar el desperdicio de material eléctrico o electrónico y garantizar el reciclado en favor del medio ambiente, así como para la mejora de la calidad del entorno, para la protección de la salud de las personas y de las reservas de recursos naturales, que no deben ser malgastados.
- No almacene piezas defectuosas del Robo Scooter 500 (incluyendo la fuente de alimentación, la estación de carga y el transmisor de señal) como desechos sin clasificar, ya que deben ser recogidos por separado.
- Consulte a su distribuidor qué sistemas de recogida hay disponibles.
- De ninguna manera debe echar el paquete de baterías al fuego ni tirar las baterías gastadas con la basura doméstica. Las baterías deben ser recogidas y reutilizadas, o bien eliminadas, de manera respetuosa con el medio ambiente.

Capítulo 2 - Descripción del aparato

Breve introducción

1. Para utilizar el Robo Scooter 500 es necesaria una única instalación; un alambre estrecho, denominado alambre perimetral, se coloca alrededor del borde del césped y de todas las zonas en las que no debe funcionar el cortacésped.
2. Los clavos de césped, suministrados junto con el Robo Scooter 500, se utilizan para fijar el alambre perimetral directamente al suelo, por debajo del nivel del césped; el alambre queda cubierto por la hierba al poco tiempo de utilizar el Robo Scooter 500, por lo que se deja de ver.
3. La estación de carga se instala a lo largo del alambre perimetral y tiene dos funciones principales:
 - generar la señal del alambre (intensidad de corriente muy baja);
 - recargar el Robo Scooter 500.
4. Tras una única instalación, se realiza una prueba del tendido de alambre y de la estación de carga. Ahora solo es necesario introducir un programa semanal y ¡olvídense de cortar el césped durante toda la temporada!

Contenido del paquete

1. Abra el paquete y saque el Robo Scooter 500 sosteniéndolo por el asidero;
2. El Robo Scooter 500 y su estación de carga se encuentran unidos por bandas de plástico; córtelas y tire hacia abajo del aparato para extraerlo de los contactos de la estación de carga y de la estación.

Robo Scooter 500



Estación de carga



Estaquillas para la estación de Fuente de alimentación externa carga



Alambre



Clavos de césped



Enchufe de conexión



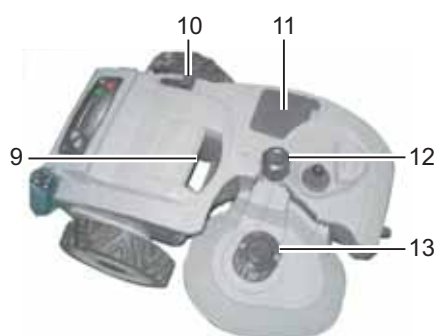
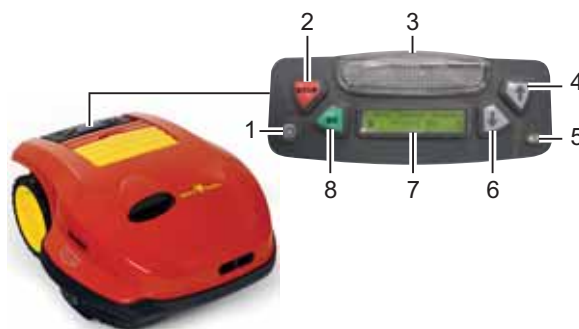
Conectores de alambre



RoboRuler (regla graduada)



Piezas del aparato



1. Tecla de ENCENDIDO/APAGADO
2. Tecla STOP de parada
3. Luz de servicio
4. Tecla ARRIBA
5. Sensor de lluvia
6. Tecla ABAJO
7. Pantalla LCD
8. Tecla GO
9. Asidero
10. Fusible
11. Enchufe para la carga invernal
12. Regulación de la altura de corte
13. Robot de corte
14. Parachoques

Medidas de seguridad del Robo Scooter 500

- **Seguro para niños / Bloqueo de seguridad**

Esta opción de menú es una función de seguridad que contribuye a que los niños, o las personas que no dispongan de conocimientos respecto al manejo seguro del cortacésped, no puedan utilizar el mismo.

- **Seguro antirrobo / Bloqueo de seguridad**

El seguro antirrobo hace posible que el usuario se asegure de que nadie pueda utilizar o poner en marcha el Robo Scooter 500, si no dispone del código correspondiente. Se le solicita que introduzca un código de cuatro cifras de su elección, el cual será utilizado como código de seguridad.

- **Sensor de elevación**

En la parte delantera del Robo Scooter 500 se encuentra un sensor de elevación magnético. Si la parte frontal del Robo Scooter 500 se levanta unos 2,5 cm del suelo mientras las cuchillas están funcionando, entonces estas se detienen automáticamente (parada en <1 segundo).

- **Sensor de inclinación**

En la parte delantera del Robo Scooter 500 se encuentra un sensor óptico. Si el Robo Scooter 500 adquiere una posición demasiado vertical, las cuchillas del Robo Scooter 500 se detienen de inmediato y el usuario recibe una advertencia para que retire el fusible antes de levantar el cortacésped.

- **Sensores de choque**

La cubierta del Robo Scooter 500 está conectada a un sensor de choque que se activa cuando el Robo Scooter 500 choca contra un obstáculo fijo, o cuando se abre la cubierta. Si se activa el sensor de choque, las cuchillas del cortacésped se detienen de inmediato (<1 seg.); además, el Robo Scooter 500 se detiene al instante, gira y continúa la marcha en otra dirección.

- **Tecla de parada de emergencia**

Este interruptor rojo se encuentra en la parte superior del cuadro de teclas. Si pulsa esta tecla durante el servicio, el funcionamiento del cortacésped se detiene de inmediato (en < 1 segundo).

- **Fusible**

El fusible se encuentra en la parte izquierda, bajo la cubierta. Si se retira el fusible, es imposible arrancar el cortacésped. Es necesario retirar el fusible antes de levantar el Robo Scooter 500 y de realizar trabajos de mantenimiento.

- **Interruptor de hombre muerto**

Si utiliza el control remoto, es necesario accionar dos teclas antes de poder poner en marcha las cuchillas. Si se activa una vez, es preciso mantener la presión sobre una de las dos teclas para continuar segando. Si se suelta la tecla, será preciso pulsar de nuevo la combinación de teclas.

- **Sistema de carga por control electrónico**

El Robo Scooter 500 se encuentra equipado con un sistema de carga. Este le permite dejar el cortacésped conectado a la corriente de carga, aunque la batería esté completamente cargada. El sistema evitará una sobrecarga de la batería y se encargará de que esté siempre completamente cargada antes del siguiente servicio.

- **Baterías selladas**

La batería del Robo Scooter 500 está completamente sellada y no puede haber fugas de líquidos, independientemente de su posición. Además, el Robo Scooter 500 dispone de un fusible no reemplazable contra cortocircuitos y fallos técnicos.

- **Estación de carga/Transmisor de señal y alambre perimetral**

El Robo Scooter 500 no puede funcionar sin un alambre perimetral instalado y activado mediante el transmisor de señal. Si el transmisor de señal está desconectado o el alambre perimetral se encuentra interrumpido, se detiene el funcionamiento del cortacésped. Una interrupción del alambre perimetral impide que el Robo Scooter 500 funcione. Este solo puede ser accionado dentro del circuito de bucle de inducción.

- **Alarma automática antes del servicio**

Si el cortacésped está programado de manera que abandone la estación de carga automáticamente a una hora previamente programada, entonces suena una señal acústica de advertencia y se activa la luz de servicio 5 minutos antes de su salida. Esto supone una señal de advertencia para que todos controlen y abandonen la zona en la que se va a cortar el césped.

- **Protección contra sobrecarga**

El motor de las cuchillas y cada motor de accionamiento son supervisados continuamente, durante todo el servicio, para evitar un sobrecalentamiento, sea cual sea la situación. Si, no obstante, se produjera un sobrecalentamiento, el Robo Scooter 500 detiene como mínimo el motor afectado, o bien todo el cortacésped, y advierte que dicho motor necesita enfriarse. Aunque estos casos se dan en contadas ocasiones, puede ocurrir que, si se utiliza el cortacésped en zonas con hierba muy alta, la parte inferior del aparato quede atascada debido a una limpieza deficiente, o que el cortacésped choque contra un obstáculo sin que se activen los sensores del parachoques, o bien que el aparato quede atascado en una parte de terreno problemática y ya no pueda moverse.

Capítulo 3 - Instalación

Preparación



¡Atención!

Antes de empezar con la instalación, lea este capítulo atentamente, con el fin de conocer todos los pasos necesarios para la instalación, y poder determinar la mejor posición para la estación de carga y el montaje del alambre perimetral.

- Le recomendamos que corte una vez más el césped con un cortacésped convencional y que riegue el terreno antes de llevar a cabo la instalación, para que los clavos de césped se puedan clavar más fácilmente.
- Asegúrese de disponer de todas las piezas para la instalación (ver *Contenido del paquete*, página 112).
- Durante la instalación, son necesarias las siguientes herramientas:
 - Martillo
 - Alicates universales
 - Destornillador plano

Posición de la estación de carga

- Coloque la estación de carga en la zona o área más amplia;
- Debería estar posicionada a lo largo del alambre (en caso de instalación dentro del área) o fuera del área;
 - Por ejemplo, en la parte trasera del jardín, donde no sea visible desde la calle;
 - En una zona de sombra (mejor para la vida útil de la batería);
 - y sobre terreno relativamente llano;
 - En las proximidades de una toma de enchufe (230V), ya que la longitud del cable de red comprende 15 m



Indicaciones

- Se trata de un cable de resistencia y la longitud no puede ser modificada
- La fuente de alimentación es adecuada para el servicio en exteriores, no obstante, debería instalarla en un lugar seguro y seco, que se encuentre bien ventilado y protegido de la radiación solar directa.
- El Robo Scooter 500 es resistente al agua, sin embargo debería abstenerse de situar la estación de carga cerca de una instalación de riego, con el fin de garantizar la mayor protección.



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

Cuando tienda el cable de corriente de la estación de carga, cerciórese de que esté bien fijado al suelo y que no vaya a provocar tropiezos.

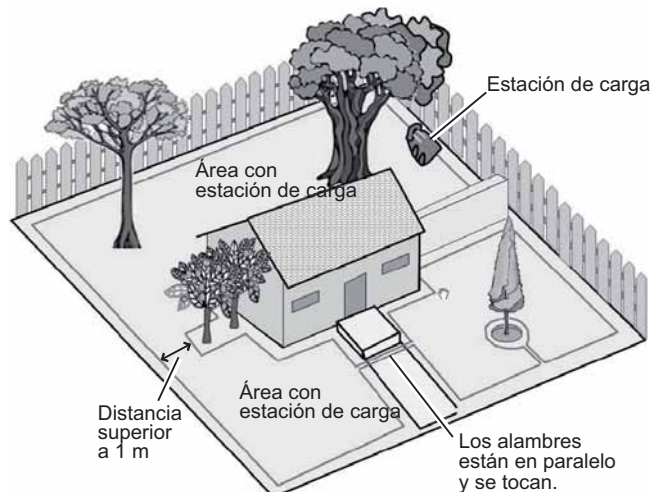
- No tienda el cable sobre carreteras, caminos o accesos en los que no pueda ser fijado con seguridad al suelo.
- Sitúe la estación de carga a una distancia mínima de un metro de las esquinas;
- Instale la estación con el paragolpes orientado hacia la parte interior del área.

Varias zonas/áreas

Es posible que en su terreno necesite varias zonas para que el Robo Scooter 500 pueda trabajar de manera efectiva sobre el mismo. En los lugares en los que las áreas de césped no están conectadas entre sí, o bien se encuentran separadas por vallas, aceras u objetos, es necesario instalar dos o más zonas. En el caso de instalación de varias zonas, existen dos opciones para tender el alambre.

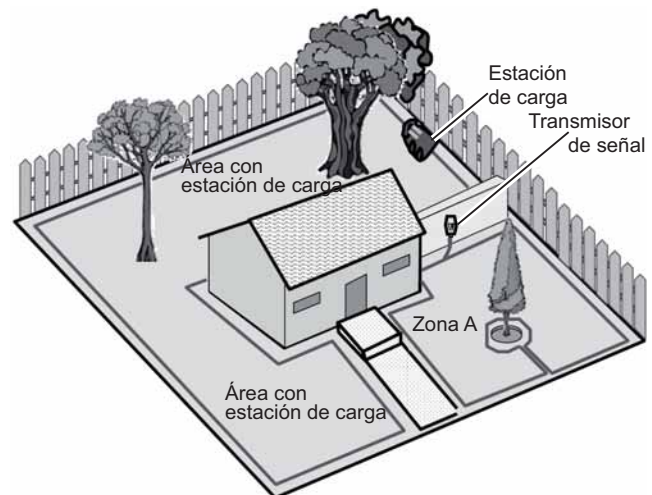
Opción 1

Todas las zonas están conectadas entre sí y con la estación de carga. Si la distancia entre dos alambres tendidos uno al lado del otro es superior a 1 metro, puede incluir la zona en el circuito de bucle al que está conectado la estación de carga. De este modo, el Robo Scooter 500 puede desplazarse de manera efectiva a través de la misma para poder moverse entre ambas zonas durante la siega. De lo contrario, las dos áreas deben ser divididas en zonas separadas. El alambre de señal puede tener una longitud de hasta 500 metros en un circuito de bucle, si se activa con la estación de carga.



Opción 2

Se constituyen varias zonas separadas, que son conectadas a la estación de carga y al transmisor de señal (disponibles como accesorios - ver *Capítulo 9 - Accesorios*, página 136).



Para segar otras áreas, desplace o lleve el Robo Scooter 500 simplemente hasta el lugar de uso deseado y póngalo en marcha en ese punto. Si una zona necesita menos tiempo de funcionamiento, simplemente puede realizar dicho ajuste. Cuando la zona separada haya sido segada, solo tiene que desplazar el cortacésped de nuevo hasta su estación para que se recargue.

Determinación de la distancia entre alambres perimetrales situados uno al lado del otro

- Si las zonas de césped se encuentran dispuestas con el mismo alambre perimetral, conectado a la misma fuente (estación de carga / transmisor de señal), entonces un metro de distancia entre los alambres resulta suficiente para evitar interferencias.
- Si las zonas de césped se encuentran dispuestas con alambres perimetrales diferentes, no conectados entre sí y cada uno con su propia fuente (estación de carga / transmisor de señal), entonces es necesario uno de los siguientes puntos:
 - Mantenga una distancia mínima de 30-50 cm entre los alambres, lo cual le permite segar de manera que las dos zonas de césped se solapen. Sincronice los programas semanales de tal modo que quede garantizado que no vaya a haber interferencias entre las zonas. O BIEN
 - Mantenga una distancia de dos metros entre los alambres perimetrales, para no tener que sincronizar los programas semanales.

Definición de obstáculos mediante islas de perímetro

- Los obstáculos fijos con una altura superior a los 15 cm, como p. ej. árboles, postes de teléfono y postes eléctricos pueden permanecer en el césped sin isla perimetral. El Robo Scooter 500 chocará contra este tipo de obstáculos y cambiará de dirección.
- Los obstáculos como parterres de flores, aspersores y árboles pequeños deben protegerse del Robo Scooter 500 por medio del alambre perimetral. Esto se lleva a cabo durante la primera instalación. El resultado es una isla perimetral. Si se desea una instalación especialmente "silenciosa", se recomienda excluir todos los obstáculos mediante islas perimetrales.

Cómo crear una isla perimetral

1. Tienda el alambre desde el punto más próximo de la delimitación hasta el obstáculo.
2. Colóquelo con las dimensiones del RoboRuler alrededor del obstáculo.
3. Regrese de nuevo al punto de partida de la delimitación.



Indicaciones

- Los cables que van hasta el obstáculo y vuelven desde el mismo deberían estar tendidos muy próximos entre sí, pudiendo tocarse, PERO no deben cruzarse. Pueden fijarse al suelo con los mismos clavos de césped. El Robo Scooter 500 reaccionará ante estos dos cables como si no existieran. El cable único que rodea el obstáculo es detectado y permite que el cortacésped no se desplace por el área que se encuentra dentro de la isla.
- Las áreas que contengan varios obstáculos muy próximos entre sí deberían ser excluidas mediante una isla perimetral mayor o, si se encuentran cerca de la delimitación, ser excluidas por completo de la misma.

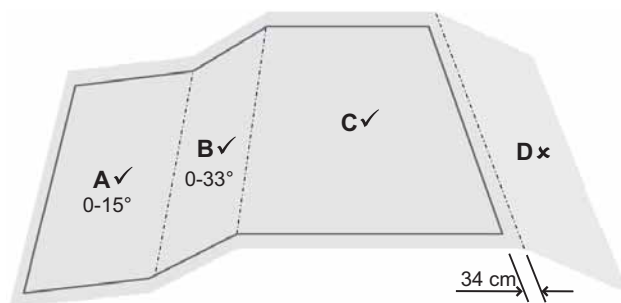


¡Atención!

Si el alambre perimetral es tendido en el sentido antihorario en torno al obstáculo, el Robo Scooter 500 penetrará en la isla.

Pendientes

- **A:** La máxima pendiente permisible para la colocación del alambre perimetral es del 15%.
- **B:** El límite de pendiente máximo dentro del cual el Robo Scooter 500 mantiene su capacidad de funcionamiento en el área de trabajo, es del 33%, lo que se corresponde con una subida de 33 cm sobre 1 m. Las subidas que provocan que la parte delantera del Robo Scooter 500 se levante del suelo, son subidas demasiado empinadas y no deberían ser incluidas en la zona de siega. Las zonas con pendientes superiores al 33% no deberían ser incluidas en la zona de trabajo.
- **C:** El alambre perimetral no debería tenderse por una cuesta que ascienda más de 15 cm sobre una distancia de 1 m (15%), de lo contrario, el Robo Scooter 500 tendrá dificultades para girar y, posiblemente, para cruzar el alambre, especialmente en climas húmedos, ya que las ruedas pueden patinar sobre la hierba mojada.
- **D:** El alambre perimetral puede tenderse por una pendiente superior al 15% siempre que haya un obstáculo (valla, muro o seto tupido) que impida que el Robo Scooter 500 patine y se salga de la zona de siega.



Posición de la estación de carga

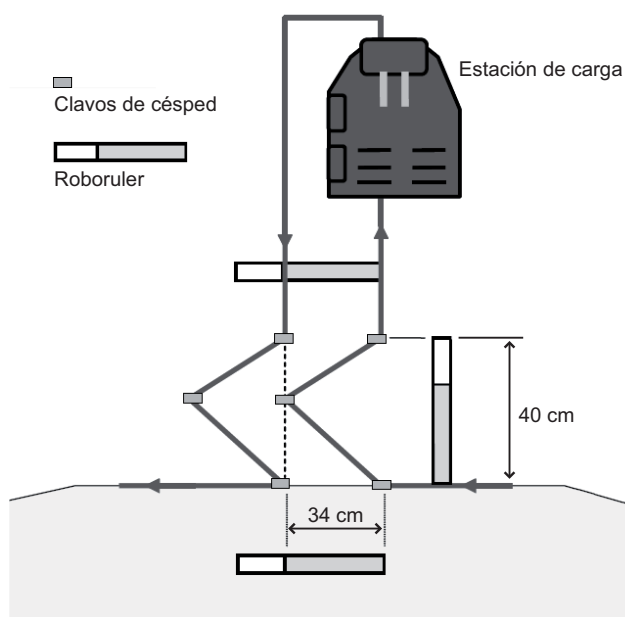
Existen dos posibilidades de situar la estación de carga:

Dentro del área (a lo largo del alambre perimetral)

- Seleccione un lugar en el que desee instalar la estación de carga.
- Sitúe la estación de carga en el lugar elegido, centrada exactamente sobre el alambre perimetral. El paragolpes debe estar orientado hacia el área de trabajo.

Por fuera del área (externo)

- Seleccione una ubicación en la que el Robo Scooter 500 vaya a colocarse y recargarse en la estación.
- Asegúrese de que el camino hacia la ubicación elegida sea transitable y que el Robo Scooter 500 no pueda quedar atascado en desniveles o en suelos poco adecuados.
- El suelo entre la estación de carga y el área de trabajo debería ser sólido (una acera o terreno firme), y no debería tener tierra ni arena, para que el Robo Scooter 500 no patine ni se quede atascado.
- El camino entre el área y la estación debería estar libre de obstáculos y objetos.
- El paso estrecho entre la estación y el área debería comenzar con un triángulo, con el fin de aumentar las posibilidades de que el Robo Scooter 500 no transite por el camino a la estación mientras esté cortando el césped.



- La medida de la distancia del paso estrecho hasta la estación de carga comprende 26 cm (dimensiones internas del RoboRuler).
- La estación debería estar instalada en el lado derecho del paso estrecho (visto desde el césped).

i Indicación

Como los cables están muy próximos entre sí, pueden influir en los sensores de alambre del Robo Scooter 500. Por ello, la estación de carga no debería estar estrictamente centrada sobre el alambre. Dado el caso, utilice una de las marcas externas de la estación. Por lo tanto, traslade la estación unos 10-20 cm hacia la derecha.

- La estación debería estar colocada como mínimo 25 cm antes del final del paso estrecho externo, para que el Robo Scooter 500 pueda acceder a la estación y salir de la misma fácilmente.

Instalación del alambre perimetral

Tras haber seleccionado la ubicación para la estación y haber planificado la instalación, puede comenzar a tender el alambre perimetral en la zona base.

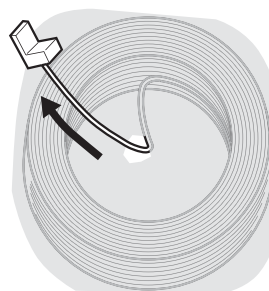
Punto de partida

- Sitúe la estación de acuerdo con su plan, con el paragolpes en dirección al área del césped.
- Haga un agujero en el centro del embalaje del alambre y extraiga el extremo que tiene el enchufe de conexión; el enchufe está ya conectado con la polaridad correcta.

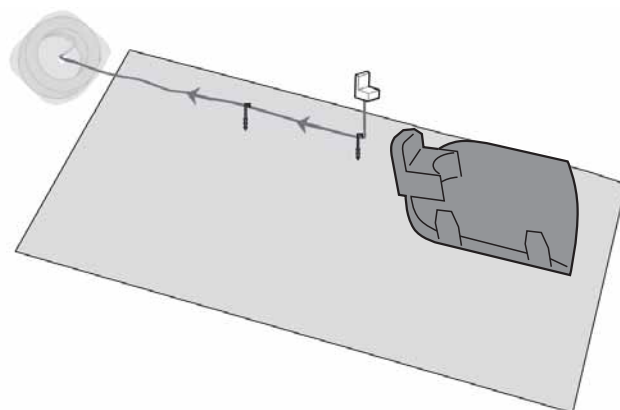


Indicación

El embalaje de plástico del alambre está diseñado como un dispensador de cable, por lo que no debe retirar el plástico completamente.



- Fije el alambre con el primer clavo en el lugar donde debe estar ubicada la estación de carga; deje 30 cm de alambre libres antes del primer clavo para cerrar con ellos el final de la instalación.
- Comience ahora a tender el alambre en el sentido antihorario.

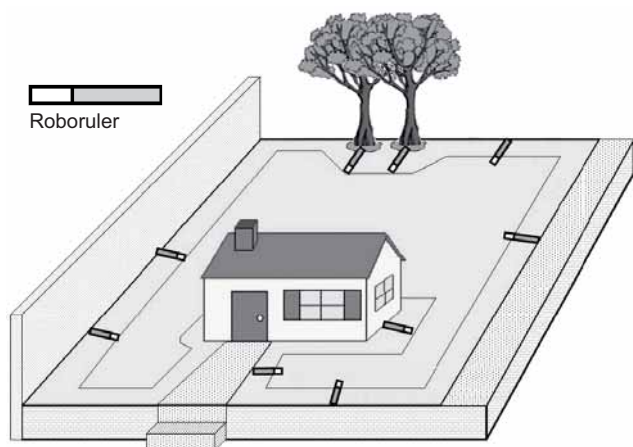


Fijación del alambre al suelo

- No es necesario soterrar el alambre. No obstante, si lo desea, puede hacerlo sin problemas hasta una profundidad de 10 cm.
- Con el Robomow, se suministran pequeños clavos de césped, con los cuales se puede fijar el alambre al suelo bajo el nivel del césped.
- En un principio, utilice pocos clavos para fijar. Tenga en cuenta que primero tiene que probar el tendido, antes de fijar el alambre definitivamente, ya que es posible que haya que efectuar alguna modificación o algún ajuste de precisión.
- Al clavar los clavos completamente en la tierra, se tensa el alambre. Además, resulta mucho más fácil clavar los clavos en terreno húmedo, por lo que es recomendable regar previamente.

Colocación del alambre perimetral

- Para comenzar la instalación, clave un clavo de césped cada dos o tres metros. Lleve a cabo los cambios de dirección con un clavo y según el plan. No olvide excluir los obstáculos con alambre según las necesidades.
- Extraiga cada vez más alambre del embalaje y tiéndalo suelto a lo largo del borde del césped. Permanezca en la dirección correcta.
- Una vez haya tendido suficiente alambre a lo largo de la zona, utilice el RoboRuler suministrado para tender el alambre con mayor precisión a lo largo del borde y alrededor de los obstáculos. El RoboRuler resulta práctico para poder tender el alambre con precisión a lo largo de muros, vallas, aceras, parterres, etc.
- Encontrará dos medidas básicas en el RoboRuler:
 - la distancia corta se utiliza cuando los espacios próximos al área del césped son llanos y están libres de obstáculos, y el cortacésped puede segar a la misma altura o por debajo (p. ej. acera a nivel o parterre).
 - la distancia larga se utiliza para las partes de los bordes en las que se encuentran obstáculos o que presentan una diferencia de altura (p. ej. muros y vallas).



¡Atención!

En caso de que el área del césped termine en un estanque, piscina o un arroyo, o bien en un escalón de más de 70 cm de altura, es necesario mantener una distancia de 1,2 m como mínimo entre el alambre y el agua (o el escalón). De forma alternativa, también se puede crear un obstáculo artificial que impida al Robomow abandonar la zona de siega. La valla debe tener una altura mínima de 15 cm para asegurarse de que el Robomow no rebase el alambre de la zona de trabajo bajo ninguna circunstancia.



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

Al clavar los clavos de césped, podría lesionarse los ojos. Utilice protección ocular e indumentaria de trabajo. Si el suelo está muy duro o seco, los clavos podrían quebrarse. En casos extremos, puede resultar beneficioso regar el césped antes de tender el alambre.



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

Los clavos deberían estar situados a una distancia tal que garantice que el alambre esté bien fijado al suelo y que no vaya a provocar tropiezos.

- Si el alambre y los clavos de césped están bien colocados, al poco tiempo el césped crecerá por encima del alambre y no se podrá ver más.



¡Atención!

Si necesita más alambre para completar la instalación, utilice los conectores de cables impermeables, incluidos en el volumen de suministro, para conectar los dos extremos.

- Las cajas de conexión y los alambres torcidos no son una buena solución de empalme. Las partes expuestas de los alambres sufrirían corrosión en el suelo, lo cual llevaría a una interrupción del circuito de la señal.

Finalización de la instalación del alambre

Con el alambre tendido por completo en el suelo, el último paso para finalizar la instalación es unir los extremos del alambre a la estación de carga.

1. En este momento, hay dos extremos del alambre en el punto de partida de la instalación. Utilice el primer clavo de césped también para el extremo del alambre y retuerza los cables a partir de este clavo de césped.



2. Corte los extremos del alambre a la misma longitud, para evitar que sobresalga el alambre restante.



3. Retire unos 6 mm de aislamiento del segundo extremo del alambre.

4. Fije el extremo libre al enchufe de conexión con un destornillador; apriete el tornillo para que el cable quede conectado de manera segura en el enchufe.



Colocación y conexión de la estación de carga

1. Abra la cubierta de la estación de carga.



2. Enchufe el alambre perimetral con el enchufe en la placa de circuitos impresos de la estación de carga.



3. Antes de enchufar también el cable de corriente, extiéndalo por completo, empezando por la estación de carga, hasta llegar a la toma de enchufe. Cerciórese de que se encuentre bien fijado al suelo y que no vaya a provocar tropiezos.



¡Atención!

No tienda el cable sobre suelos a los cuales no puede ser fijado, como aceras o zonas de acceso.

- Para tender el cable de forma especialmente segura, puede utilizar un conducto para cables en el suelo.

4. Enchufe el cable de corriente en la placa de circuitos impresos de la estación de carga.



5. Guíe el cable de corriente hasta la cubierta de la estación de carga.



6. Cierre la cubierta de la estación de carga; asegúrese de que esté bien cerrada.



7. Posicione la estación sobre el alambre. El cable de alambre debería pasar por las dos marcas que se encuentran en la parte central delantera y trasera de la estación de carga.



¡Atención!

No fije la estación definitivamente, ya que todavía debe comprobar que su posición es la correcta.



8. Conecte el cable de corriente a una toma de enchufe doméstica normal, con CA de 230 voltios.



Indicación

- Una pequeña luz verde sobre la cubierta de la estación indica que el sistema está activado y funciona.
- Un pitido constante advierte de una interrupción o rotura en el alambre perimetral.
- Un pitido regular advierte de una intensidad de señal deficiente. Esto puede deberse a problemas en las uniones o a que el alambre es demasiado largo (máx. 500 m en un circuito de bucle).



Robo Scooter 500 Preparación y ajuste

Ajuste de la altura de corte.

1. Levante la cubierta por la parte delantera del Robo Scooter 500.



2. Para regular la altura del corte, gire el botón de regulación de la altura.



Introducción del fusible

Su Robo Scooter 500 le es suministrado con el fusible extraído. Sin el mismo, no puede funcionar. No obstante, el fusible se encuentra ya en el soporte de goma, bajo la cubierta del parachoques.

1. Levante la cubierta por la parte delantera del Robo Scooter 500. El fusible carece de polaridad.



2. Introduzca el fusible.



Indicación

En este momento, el Robo Scooter 500 se activa (despierta).

- Las baterías vienen cargadas de fábrica y tienen la suficiente energía para los primeros ajustes y la prueba de funcionamiento.
- No obstante, una vez haya efectuado los ajustes y la prueba de funcionamiento, debería cargar las baterías por lo menos durante 16 horas en la estación de carga antes de utilizar el aparato por primera vez.

Ajuste del Robo Scooter 500

Cuadro de control

El cuadro de control se encuentra en la parte superior trasera del Robo Scooter 500. Está formado por una pantalla, las teclas de control y la luz de servicio.

- La tecla verde de inicio se utiliza para confirmar diferentes ajustes.
- Las flechas de arriba/abajo se utilizan para navegar por el menú.
- La tecla de parada STOP tiene dos funciones:
 - Durante el modo automático, el Robo Scooter 500 y el dispositivo de corte se detienen de inmediato.
 - Si pulsa la tecla STOP durante la selección en el menú, vuelve siempre al paso anterior.
- El interruptor de encendido/apagado se utiliza para desconectar el Robo Scooter 500. Debe desconectar el Robo Scooter 500 cuando lo traslade de una zona a otra.

Ajuste de idioma, hora y fecha



¡Atención!

El primer ajuste que debe encontrarse una vez haya despertado el Robo Scooter 500 es el del idioma.

1. Pulse la tecla GO
2. Pulse las teclas arriba/abajo para seleccionar su idioma y pulse la tecla GO para confirmar.
3. Pulse la tecla GO
4. Desplácese con las flechas para ajustar la hora y la fecha, y pulse GO para ir al siguiente dígito
5. Pulse GO para confirmar y prosiga con las instrucciones en el siguiente submenú (ajustes del programa semanal)

Idioma
Pulsar GO

Deutsch (DE)
Confirmar

Hora y fecha
Pulsar GO

00:00 dd/mm/aa
Siguiendo dígito ↓

15:23 16/04/07
Confirmar

Programa semanal



Indicación

El programa semanal le permite ajustar un programa automático conforme al tamaño de su zona, directamente en la estación de carga.

- Si introduce el tamaño de la zona base, el Robo Scooter 500 establecerá un programa semanal adecuado a su césped.
- En los días activos, el Robo Scooter 500 arranca a las 13:00 horas y vuelve automáticamente a la estación para recargarse, una vez ha cortado el césped.



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

Nunca deje que el Robo Scooter 500 funcione sin vigilancia. Podría producir lesiones a las personas. Si la hora y la fecha no han sido ajustadas, o los ajustes son incorrectos, entonces las horas de salida automática también lo serán. Una salida a una hora incorrecta puede ser peligrosa, si se encuentran niños, mascotas o espectadores en el área del césped.

1. Pulse la tecla GO

Zona base
Pulsar GO

2. Pulse la tecla GO para establecer un programa semanal automático para esta zona o desplácese hasta APAGADO.

Programa Enc.
Confirmar ↑↓



Seleccione APAGADO si no quiere hacer uso de los servicios automáticos y planificados.

3. Pulse la tecla GO

Zona base
Pulsar GO

4. Desplácese con la tecla ARRIBA para seleccionar el tamaño del área del césped que está conectado con la estación de carga.

150 - 200 m²
Confirmar

5. Pulse la tecla GO

200 - 250 m²
Confirmar

6. Siga las instrucciones para el siguiente subprograma (comprobación de la posición base).

Posición base GO
para comprobación

Comprobación de la estación de carga y del alambre perimetral



¡Atención!

Es necesario comprobar la posición de la estación de carga y del alambre perimetral para determinar si todavía es necesario realizar algún ajuste de precisión.

1. Posicione el Robo Scooter 500 en el césped, en dirección de marcha hacia el alambre y a una distancia mínima de 2 m respecto a la estación de carga.

2. Pulse la tecla GO para comprobar la posición de la estación de carga.

Posición base GO
para comprobación



Indicación

Si hubiese olvidado conectar el enchufe a una toma de 230 V, aparecerá el aviso "No hay señal de alambre" en la pantalla LCD, tras haber pulsado GO.

- Conecte entonces la corriente.



Indicación

Si hubiese conectado los extremos de los alambres de señal al revés, aparecerá el aviso "Intercambiar cables", tras haber pulsado GO.

- Cambie entonces los extremos de los alambres en el enchufe de conexión.



3. Vigile entonces los movimientos del Robo Scooter 500 y confirme que se conecta correctamente a la base de la estación de carga.

Buscar base



Indicación

Si el Robo Scooter 500 no consigue llegar hasta la estación de carga, se parará.

Colocar base de nuevo
Pulsar GO

- Mueva la estación de carga un poco, de modo que el Robo Scooter 500 se aproxime a la estación de carga de la manera más centrada posible; reposicione el Robo Scooter 500 y pulse la tecla "GO" para repetir la prueba.

4. Fije la estación en su sitio con ayuda de dos estaquillas y pulse la tecla GO.

Montar base
y luego pulsar GO



5. Pulse la tecla GO para comprobar la posición del alambre.

Posición del alambre
GO para comprobación

6. Camine a un lado del Robo Scooter 500 mientras este sigue el borde, hasta que haya completado un circuito de bucle del cable sin haber tocado ningún objeto (se quedará quieto en la estación de carga).

Posición
del alambre



Indicación

Si el Robo Scooter 500 choca contra algún objeto, retrocede y se detiene.

Ajustar el alambre
y luego pulsar GO

- Ajuste el cable y pulse GO, para proseguir la prueba de la posición del alambre.

Fijación definitiva del alambre al suelo

- Tras haber concluido la prueba de la estación de carga y de la posición del alambre satisfactoriamente, vuelva a pasar por el recorrido del alambre y clave los clavos de césped en aquellos puntos donde el alambre no esté fijado firmemente al suelo. En todos aquellos puntos en los que el alambre esté suelto o incluso arqueado, debería tensarse y fijarse al suelo con clavos de césped (la distancia entre dos clavos de césped en tramos rectos es de aprox. 0,5 m a 1 m, en curvas utilice más clavos de césped).

Instalación de una zona sin estación de carga

Indicación

Si se desea instalar una zona que no esté conectada con la estación de carga, es necesario un transmisor de señal (disponible como accesorio – ver *Capítulo 9 - Accesorios*, página 136).

Posición del transmisor de señal

- Seleccione un emplazamiento adecuado fuera del área del césped de la zona, y que sea de fácil acceso para usted.
- El transmisor de señal debe montarse verticalmente, para garantizar que permanezca impermeable. El lugar más adecuado es un sitio seco y con sombra.
- En interruptor de perímetro se suministra con una fuente de alimentación para interiores.

Instalación del transmisor de señal

- La conexión del transmisor de señal ha sido diseñada para que pueda enchufarse y desenchufarse rápidamente, lo cual le permite utilizar el mismo transmisor de señal para varias zonas diferentes.
- Se suministra con un poste largo, que puede fijarse a la parte posterior. De este modo, es aún más fácil desenchufar el transmisor de señal, en la siguiente zona clavarlo de nuevo en el suelo y entonces conectarlo al alambre.
- Además, el transmisor de señal también puede atornillarse a una pared (p. ej. a una pared de casa o al muro del jardín). Para atornillarlo, simplemente hay que introducir los tornillos a través de los orificios de la cubierta trasera del interruptor y atornillarlos a la pared.



1. Para abrirlo, presione los lados a la vez.



2. Monte el interruptor por medio de los tres orificios de tornillo de la cubierta.



Tendido del alambre de señal

- En cuanto haya determinado una ubicación adecuada para su transmisor de señal, puede comenzar a tender el alambre. En una zona sin estación de carga, el alambre se tiende con las mismas dimensiones y reglas de fijación que en una zona con estación de carga.

1. En la posición del transmisor de señal, aísle 5 mm del alambre.



2. Atornille este extremo con fuerza a la parte izquierda del enchufe de conexión.

3. Fije el cable en la ubicación del transmisor de señal con un primer clavo de césped.

4. Tienda el alambre desde la posición del transmisor de señal hasta el área del césped; asegúrese de dejar suficiente alambre sobrante antes del primer clavo de césped, para poder cerrar la instalación al final.

5. Coloque ahora el alambre en el sentido antihorario (desde el lado interior del área del césped)

Finalización y comprobación de la instalación

Si el cable de alambre ya ha sido tendido y fijado, el último paso, también en una zona sin estación de carga, es conectarlo al transmisor de señal para comprobar la instalación.

1. Fije ambos alambres al punto de partida o de llegada con el mismo clavo de césped, guíe ambos alambres juntos hacia el exterior del área del césped, hasta la posición del transmisor de señal (utilice siempre el mismo clavo para fijar ambos alambres al suelo).
2. Cuando haya llegado hasta el transmisor de señal, corte ambos extremos del alambre a la misma longitud, retirando el alambre sobrante.
3. Retire también unos 5 mm de aislamiento del segundo extremo del alambre.

4. Inserte ese extremo en la parte derecha del enchufe de conexión y apriete el tornillo para que quede fijo en el enchufe.



5. Introduzca el enchufe de conexión en el transmisor de señal.



6. Conecte la corriente. Sujete el interruptor de perímetro y presione a ambos lados.



7. Retire la cubierta de la parte posterior del interruptor de perímetro.

8. Conecte el enchufe de la fuente de alimentación a la placa del interruptor de perímetro y monte de nuevo el interruptor de perímetro.



9. Conecte la fuente de alimentación a una toma de enchufe doméstica normal, con CA de 230 voltios.



¡Atención!

La fuente de alimentación está diseñada para el uso exclusivamente en interiores.

- Por ello, debe situarse en un lugar seco y bien ventilado (no lo tape con plástico).
- Cerciórese de que la fuente de alimentación y la conexión al cable de baja tensión se encuentren en un lugar seco, y no expuestas al agua y a la lluvia.

10. Pulse la tecla ON:

- Una pequeña luz verde sobre la cubierta de la estación indica que el sistema está activado y funciona.
- Un pitido constante advierte de una interrupción o rotura en el alambre perimetral.
- Un pitido regular advierte de una intensidad de señal deficiente. Esto puede deberse a problemas en las uniones o a que el alambre es demasiado largo (máx. 500 m en un circuito de bucle).



Indicación

- El transmisor de señal se desconecta automáticamente, por lo que no es necesario desconectarlo. Se desconectará automáticamente pasadas 12 horas.
- No obstante, puede desconectarlo si lo desea, manteniendo pulsada la tecla de encendido ON durante 3 segundos. Pasados 3 segundos, una señal acústica señaliza la desconexión del transmisor de señal.

11. Compruebe la posición del alambre seleccionando la opción de menú "Comprobar alambre".

12. Pulse la tecla GO

Segar
Pulsar GO

13. Desplácese hacia abajo, hasta que aparezca "Ajustes"

Ajuste de la zona
Pulsar GO ↓

14. Pulse la tecla GO

Ajustes
Pulsar GO ↓

15. Desplácese hacia arriba, hasta que aparezca "Posición del alambre"

Posición del alambre
Pulsar GO ↑

16. Pulse la tecla GO

17. Pulse la tecla GO y siga al Robo Scooter 500 mientras este sigue el trazado del alambre perimetral.

Posición del alambre
GO para comprobación



Indicación

Recorra el trazado del alambre con el Robo Scooter 500 hasta que este pueda completar una vuelta a lo largo de los bordes sin chocar contra ningún obstáculo. Si el Robo Scooter 500 choca contra algún obstáculo, retrocede un poco y espera hasta que haya ajustado el alambre.

Posición del alambre
GO para comprobación

Capítulo 4 - Menú

Menú principal



Indicaciones para la navegación en el menú

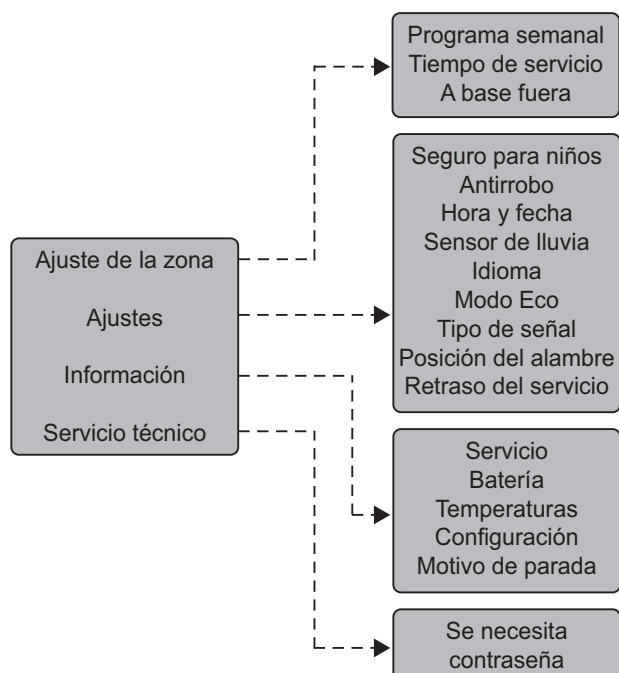
- Para poder llegar al menú principal y a los submenús, utilice la tecla GO, con la cual puede seleccionar o activar distintos puntos de menú o ajustes.
- Pulse la tecla GO para desplazarse en el menú o confirmar mensajes de texto que se visualizan en la segunda fila de la pantalla.
- Si pulsa la tecla STOP durante la selección de menú, vuelve automáticamente al paso anterior.
- Para poder desplazarse por los subprogramas, utilice las flechas de arriba y abajo.

Para poder ver los puntos del menú principal, elija una de las siguientes opciones:

- Si el cortacésped se encuentra fuera de la estación de carga, desplácese hasta que se visualice "ajustes manuales" y pulse la tecla GO
- Si el cortacésped se encuentra en la estación de carga, desplácese directamente hasta el punto de menú deseado.

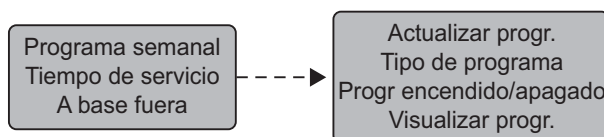
Menú principal y puntos del submenú

- Desplácese con las teclas de flecha arriba/abajo para llegar hasta el punto de menú deseado.
- Pulse la tecla GO para seleccionar el punto del submenú.



Ajuste de la zona

El menú "Ajuste de zonas" le permite definir un programa semanal y programar las horas de servicio.



Programa semanal

El punto de menú "Programa semanal" se compone de cuatro subpuntos:

- "Actualizar progr."
En este punto, puede establecer un programa y modificar los ajustes.
- "Tipo de programa"
Le permite determinar el tipo de programa, incluso en caso de que cada área de césped sea de un tamaño diferente. El tamaño puede ser ajustado por usted.
- "Activar/desactivar programa"
En este punto, puede desactivar el programa semanal – ("Programa" en "desactivar"). Si el Robo Scooter 500 se encuentra en la estación de carga, puede pulsarse el botón de encendido como método rápido para la desactivación del programa semanal. De este modo, se desactiva el programa y se facilita el arranque manual y la recarga de la batería, por medio de la tecla GO.
- "Visualizar progr."
Le indica el programa semanal, con los días activos y la información adicional acerca de los servicios de la semana anterior.

Tipo de programa

Ajuste en función de la zona

Introduzca el tamaño del área del césped de la zona con la estación de carga, así como la hora de arranque del Robo Scooter 500 que desee. El Robo Scooter 500 determina el programa semanal más eficiente para su área de césped.

1. Pulse la tecla GO

Área de zona base
Pulsar GO

2. Desplácese hacia ARRIBA/ABAJO para seleccionar el área del césped a la cual está conectada la estación de carga.

150 - 200 m²
Confirmar

3. Pulse la tecla GO

200 - 250 m²
Confirmar

4. Desplácese hasta la hora de inicio y pulse GO para confirmar (la hora de inicio es la misma para todos los días).

Inicio: 14:00
Confirmar

Si ajusta el programa semanal "en función de la zona", los días activos se ajustan automáticamente, del modo representado en la siguiente tabla.

Zona m ²	Lu	Ma	Mi	Ju	Vi	Sa	Do
0-50		x			x		
50-100		x			x		
100-150	x		x		x		
150-200	x	x		x	x		
200-250	x	x	x	x	x		
250-300	x	x	x	x	x	x	
300-	x	x	x	x	x	x	x

Ajuste en función de los días

Seleccione los días en los que desee que el Robo Scooter 500 corte el césped. Introduzca la hora de inicio y el tiempo del servicio que prefiera para todos los días activos.



Indicaciones

- El cursor muestra el día que se ajusta.
- "+" significa que se trata de un día activo.

1. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO para modificar el estado del día.
2. Pulse GO para continuar con el día siguiente.

L+M-M-J-V-S-D
Día siguiente ↕

3. Pulse GO para confirmar.

L+M-M-J-V-S-D
Confirmar ↕

4. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO para modificar el estado de la hora (la hora de inicio es la misma para todos los días).

Inicio: 13:00
Siguiendo dígito ↕

5. Pulse GO para confirmar.

Inicio: 14:00
Confirmar

6. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO para modificar el tiempo del servicio.
7. Pulse GO para confirmar.

Zona:Base 1:30
Confirmar ↕

Indicación del programa

El programa semanal muestra información adicional acerca de los servicios de la última semana, así como el símbolo "+" para los días activos.

L M M J V S D
R + + + m - -



Indicación

Para visualizar el programa, pulse la tecla de la flecha hacia arriba mientras el Robo Scooter 500 se encuentre en la estación de carga. El programa se visualiza durante 10 segundos, antes de que vuelva a la indicación del menú principal. Si desea actualizar el programa, pulse la tecla GO durante esos 10 segundos en los que se visualiza el programa.

Pueden aparecer las siguientes indicaciones:

Indicación	Significado
+	Día activo
B	Se ha saltado un servicio, debido a que la tensión de batería era demasiado baja. El Robo Scooter 500 no ha salido a la hora programada de la estación de carga, ya que la tensión de batería era demasiado baja en el momento determinado para la salida.
b	Ha regresado demasiado pronto a la estación de carga, debido a que la tensión de batería era demasiado baja. El Robo Scooter 500 no ha realizado su trabajo por completo y ha regresado a la estación de carga, ya que la tensión de batería era demasiado baja. Este hecho solo es relevante si se había introducido "Tiempo del servicio".
d	El Robo Scooter 500 no ha regresado a la estación de carga, ya que el accionamiento estaba sobrecargado. "Inicio en otro lugar" o "Problema de accionamiento". El Robo Scooter 500 regresa a la estación de carga antes de que haya transcurrido el tiempo, debido a un sobrecalentamiento del accionamiento.
M	Se ha saltado el servicio debido a una sobreintensidad de corriente en la estación de carga antes de que el Robo Scooter 500 hubiese iniciado el servicio.
m	El Robo Scooter 500 regresa a la estación de carga antes de que se acabe el tiempo de servicio, ya que ha tenido problemas durante la siega (sobretensión o sobrecalentamiento).
O	Se ha saltado el servicio, ya que el cortacésped se encontraba fuera de la estación de carga a la hora planificada.
P	Regresa debido a problemas de tensión (sin tensión de carga en el momento introducido).
R	Se ha saltado el servicio debido a la lluvia. El Robo Scooter 500 no ha salido de la estación de carga a la hora programada, ya que llovía.
r	Regresó a la estación de carga, ya que llovía. El Robo Scooter 500 no ha finalizado su servicio y ha regresado a la estación de carga, ya que ha detectado lluvia durante la siega.
S	El Robo Scooter 500 regresó debido a problemas de señal. También ocurre con problemas de los sensores del alambre, si el alambre perimetral está cortado o si la unión del mismo es deficiente, o bien cuando el circuito de bucle del alambre es demasiado grande.
s	El Robo Scooter 500 regresó, debido a que no había recibido ninguna señal durante más de una hora.
U	Se ha omitido el servicio, debido a la selección de usuario/avería (normalmente "omitir el siguiente inicio" o cuando el "programa" se ha puesto en "desactivar").
u	Debido a la selección de usuario, el Robo Scooter 500 no regresó a la estación de carga.

Tiempo de servicio

- En este punto, puede aumentar el tiempo de servicio de 15 minutos hasta 2 horas y "máx". Máx se corresponde, en general, con aprox. 2,5 hasta 3,5 horas, en función del tipo de hierba y su estado.
- Este punto de menú se utiliza tanto si arranca el cortacésped manualmente desde la estación de carga, como si el aparato abandona la estación de manera autónoma. El "tiempo de servicio" está definido en el programa semanal de la manera descrita anteriormente.

1. Pulse la tecla GO

Tiempo de servicio
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Desplácese con las teclas ARRIBA/ABAJO para seleccionar entre los diferentes tiempos de servicio.

Máx
Confirmar ⬆ ⬇ ⬆

3. Pulse GO para confirmar.

1:30
Confirmar ⬆ ⬇ ⬆

Estación de carga externa

- Con ayuda de este punto de menú, puede instalar la estación de carga también fuera del área del césped. Esto se recomienda en caso de que quiera que su cortacésped esté visible cuando no está segando.
- El ajuste de servicio está en "apagado". Instale el Robomow fuera de la zona de césped y coloque el ajuste de "Estación de carga externa" a "encendido".
- Con el ajuste "estación de carga externa - encendido", el Robomow sigue el cable a lo largo de 5 m a partir de la estación de carga, antes de empezar a cortar el césped. Por ello, es recomendable situar la estación de carga a 3-4 m del césped. Si desea instalar el cortacésped a una distancia mayor del césped, debe adaptar correspondientemente el ajuste "Distancia" (en el menú "Estación de carga externa").

Ajustes

Seguro para niños

Esta opción impide que, una vez activado, los niños y las personas no autorizadas puedan utilizar el cortacésped. De este modo, nadie puede arrancar el Robo Scooter 500 sin estar familiarizado con el manejo.



¡Atención! ¡Peligro de lesiones!

Recomendamos encarecidamente la activación de la opción "seguro para niños", para asegurarse de que ni los niños ni las personas que no estén familiarizadas con el aparato puedan arrancar el Robo Scooter 500.

- Para quitar el seguro para niños, pulse primero la tecla de flecha ARRIBA y a continuación la tecla STOP. Una vez transcurridos dos minutos sin haber introducido nada, las teclas vuelven a bloquearse.

Antirrobo

El sistema antirrobo pone a su disposición una función que desconecta el Robo Scooter 500, de modo que no pueda utilizarlo ni trasladarlo ninguna persona, sin introducir el código válido.

- Se le solicita que introduzca un código de cuatro cifras de su elección, el cual representa su código personal de seguridad.
- Utilice las flechas para desplazarse y ajustar un dígito en cada posición.
- A continuación, pulse la tecla GO para dirigirse al dígito siguiente.



Indicación

Para cambiar la contraseña, utilice la opción "Modificar contraseña" en el menú "Antirrobo". En ese punto, se le pide que introduzca la contraseña antigua, antes de poder introducir una nueva contraseña.

Hora y día

Permite el ajuste de la fecha y la hora:

1. Pulse la tecla GO

Hora y fecha
Pulsar GO

2. Desplácese con las teclas ARRIBA/ABAJO para ajustar la hora y la fecha, y pulse GO para ir al siguiente dígito.

00:00 dd/mm/aa
Siguiente dígito ⬆ ⬇ ⬆

3. Pulse GO para confirmar.

10:37 23/04/07
Confirmar

Sensor de lluvia

El sensor de lluvia permite al Robo Scooter 500 la interrupción o cancelación del proceso de siega, en cuanto detecta lluvia.

Activar/desactivar el sensor de lluvia

1. Pulse la tecla GO

Sensor de lluvia
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Desplácese con las teclas ARRIBA/ABAJO para activar o desactivar el sensor de lluvia.

Sensor de lluvia
ENCENDIDO
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

3. Pulse GO para confirmar.

Sensor de lluvia
APAGADO
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

Determinación de la sensibilidad

1. Pulse la tecla GO

Sensor de lluvia
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

2. Desplácese con las teclas ARRIBA/ABAJO para ajustar la sensibilidad.

Ajuste sensible
Pulsar GO ⬆ ⬇ ⬆

3. Pulse GO para confirmar.

Lectura (29) 25
Confirmar ⬆ ⬇ ⬆

Idioma

Le permite ajustar diferentes idiomas para las indicaciones de pantalla.

Modo ECO

El modo ECO (modo de ahorro de energía) permite que el Robo Scooter 500 utilice un mínimo de energía para cortar la hierba y cuidar el césped.



Indicación

El ajuste estándar del modo ECO es "encendido". Se recomienda utilizar el modo ECO solo en zonas con estación de carga, en las que se siega con frecuencia y el césped no debe cortarse demasiado.

Tipo de señal

En función de las circunstancias, pueden producirse interferencias ocasionadas por otras frecuencias de señal de alambre. En caso de que haya interferencias en la señal, observará uno de los siguientes síntomas (normalmente en las proximidades del césped del vecino):

- El Robo Scooter 500 se bambolea con fuerza mientras transita a lo largo del alambre perimetral;
- El Robo Scooter 500 modifica su dirección, sin alcanzar el alambre perimetral;
- El Robo Scooter 500 transita fuera de la zona predeterminada por el alambre;
- Aparece la indicación "Start inside", aunque el Robo Scooter 500 se encuentre dentro de la zona prevista y el alambre perimetral esté conectado con la polaridad correctamente ajustada



Indicación

Ya no es posible modificar la frecuencia de señal. Si su cortacésped presenta alguno de los síntomas mencionados, contacte con el servicio de atención al cliente.

Posición del alambre

Una vez finalizada la instalación, le permite comprobar la posición del alambre en modo "borde" con los motores de siega desconectados, con el fin de evitar cualquier tipo de daños al alambre perimetral.

Retraso del servicio

Esta opción le permite, aunque pulse la tecla GO, retrasar no obstante el servicio del Robo Scooter 500.

Para activar dicha función, siga los siguientes pasos:

1. Ajuste "Retraso del servicio" a X horas (seleccione de 1 a 8 horas).
2. Conecte el transmisor de señal (este se encuentra activo durante 12 horas) y sitúe su cortacésped en el área del césped a segar, directamente frente al transmisor de señal.
3. Pulse primero la tecla STOP, y después GO (mientras mantiene pulsada la tecla STOP). En su pantalla aparece pulsar GO para omitir el borde. Al final del proceso de calentamiento, el cortacésped visualiza el mensaje de texto "Retraso del servicio – esperar..."
4. El cortacésped inicia el servicio una vez transcurridas X horas (en función de lo que se haya introducido en el menú "Retraso del servicio") a partir del momento en el que haya pulsado la tecla GO.

Información

El menú "Información" solo se utiliza para la visualización de información. En él, puede desplazarse entre los siguientes puntos de menú:

Servicio

"Tiempo total": Visualiza las horas totales de servicio, que el Robo Scooter 500 ya ha realizado.

Duración total
253h47m ↓

"Puesta en marcha": Visualiza la fecha en la que el Robo Scooter 500 se utilizó por primera vez.

Primer servicio
Fecha: 13/03/08 ↓

Batería

"Tensión de batería" – Visualiza la tensión de batería actual.

Tensión de batería
12.8 25.5 12.7 ↓

"Último tiempo de funcionamiento" – Visualiza el tiempo de funcionamiento de los últimos 10 servicios, así como la tensión de batería al comienzo y la fecha del servicio.

Último tiempo de funcionamiento
Pulsar GO ↓
1) 2h34m 25.8V
25/05/08 ↓

Temperatura

Visualiza la temperatura de los motores de accionamiento, motores de siega y de la placa de circuitos impresos.

Temp. motor siega
+24 C +75 F ↓

Configuración

Visualiza la configuración del Robo Scooter 500: Número de artículo de la placa de circuitos impresos, versión de software y número de artículo de la estación de carga.

Software
5.4v 21/10/07 ↓

Último motivo de parada

Visualiza los diez últimos motivos de parada y la fecha correspondiente.

1) 11 [3]
10:35 25/05/08 ↓

Capítulo 5 - Uso

Siega de los bordes



Indicación

- El primer trabajo de siega para el Robo Scooter 500 consiste en la siega de los bordes. El borde es el límite exterior de la zona activa en la que funciona el Robo Scooter 500.
 - La siega de los bordes proporciona un corte claro y nivelado en torno al perímetro y contribuye a minimizar el tamaño de las franjas de los bordes junto a muros y otros objetos.
 - El Robo Scooter 500 abandona la estación base (en el momento ajustado o tras haber pulsado la tecla GO una vez), para segar los bordes del área del césped.
1. Dará exactamente una vuelta antes de alcanzar los contactos de la estación base.
 2. Se reinicializará y pasará a la siega del área interior del césped.

Bordes de una zona normal

1. Sitúe el Robo Scooter 500 dentro del área del césped, conecte el transmisor de señal y pulse la tecla GO una vez.
2. El Robo Scooter 500 encuentra el borde automáticamente (alambre perimetral). Comenzará a segar el borde, completará de una a dos vueltas a lo largo del alambre perimetral y girará entonces en el área interior del césped.
3. El Robo Scooter 500 segará el área interior del césped.



Omitir la siega de los bordes

Existe la posibilidad de omitir la siega de los bordes y comenzar inmediatamente con la siega del área del césped.

- Para ello, simplemente pulse dos veces seguidas la tecla GO al arrancar el cortacésped. Al pulsar la tecla GO una segunda vez, el Robo Scooter 500 recibe la indicación de omitir la siega de los bordes.

La siega del área interior



Indicación

El sistema de movimiento del Robo Scooter 500 es una combinación de control angular irregular y control regular en pasos estrechos.

- Tenga en cuenta que el Robo Scooter 500 no siega todo el césped en la primera pasada. Lo cierto es que deja césped sin cortar entre las muchas marcas que deja. Estas áreas sin cortar se siegan durante las siguientes pasadas del Robo Scooter 500 sobre el área del césped.
- El Robo Scooter 500 continúa el proceso de siega, para obtener el mejor resultado en el tiempo seleccionado o el tiempo (máximo) especificado en "máx", el cual comprende normalmente 2,5 horas, en función del tipo de hierba y su estado.

Uso en zona con estación de carga

Salida automática

Este modo le permite guardar un programa semanal. Después, el Robo Scooter 500 sale, siega y vuelve a la base automáticamente, cuando ha terminado.



¡Advertencia! ¡Peligro de lesiones!

No permita nunca que el Robo Scooter 500 trabaje sin vigilancia. Puede ocasionar lesiones graves.

- Cerciórese de que no se encuentren personas, niños o mascotas en la zona de siega en las horas de servicio programadas.
- Programe horas en las que esté seguro de que no van a encontrarse niños, mascotas o transeúntes en la zona de siega.

Salida manual

La salida manual puede utilizarse en los siguientes casos:

- Cuando se siega a otras horas diferentes de las programadas.
 - Cuando es preciso liberar antes el área de siega de objetos, mascotas o personas.
1. Para iniciar la siega manualmente, pulse GO una vez para comenzar la secuencia. El Robo Scooter 500 saldrá de la estación de carga y seguirá automáticamente el alambre perimetral hasta regresar a la estación de carga. Desde ese punto, entrará en el área del césped y comenzará a segar.
 2. Para omitir la siega de los bordes, pulse dos veces la tecla GO al iniciar el proceso de salida y de siega manual.

Regreso a la estación de carga

Carga automática

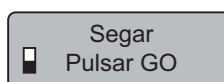
El Robo Scooter 500 regresa automáticamente a la estación de carga al final del proceso de siega. Se recarga y se mantiene dispuesto para la siguiente salida automática que haya sido programada.



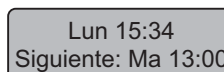
Indicación

Si el cortacésped se encuentra en la estación de carga y la batería está cargada, aparece uno de los siguientes avisos en la pantalla:

Indicación cuando no hay un programa semanal, o cuando el programa semanal está ajustado como "apagado".



Indicación cuando se ha ajustado un programa semanal.



Opción "Regreso a la base"

Puede enviar el cortacésped manualmente a la estación de carga, independientemente del punto del césped en el que se encuentre.

- Pulse una vez la tecla de flecha superior para que aparezca la indicación "regreso a la base" y pulse a continuación la tecla GO. El Robo Scooter 500 encontrará el alambre perimetral y seguirá el alambre hasta la estación de carga. Durante esta secuencia, se visualiza "Búsqueda de la base".



Indicación

El sistema de carga y la batería están contruidos de manera que puedan permanecer conectados sin ser utilizados, sin que deba temer que se den sobrecargas, sobrecalentamientos o se produzcan daños en la batería.

Servicio en zona sin estación de carga



¡Atención!

Cuando se siega en una zona que no dispone de base, primeramente es preciso determinar el tiempo de servicio y ajustar la hora correspondiente para el área de la zona.

Activación de zonas

1. Pulse la tecla ENCENDIDO/APAGADO para conectar el transmisor de señal.



Indicación

Al lado de la tecla se encuentra una luz LED, que se ilumina cuando está conectado el transmisor y la señal está activa y correcta. Si oye un pitido con interrupciones poco tiempo después de haber conectado el interruptor, existe un problema provocado por un cable partido o un defecto en la unión del cable.

- Para determinar cuál es el problema, observe cuál de los LED rojo está encendido. El problema debe estar resuelto antes de que el Robo Scooter 500 pueda funcionar automáticamente.
2. Sitúe el cortacésped en el alambre perimetral activo.
 3. Pulse la tecla GO. En caso de haber olvidado conectar el transmisor, se visualiza el aviso "No hay señal de alambre" para recordarle que debe activar el transmisor de señal.

Finalización del servicio

- Si el Robo Scooter 500 ha trabajado el tiempo ajustado, debe pulsarse la tecla Stop para trasladar el Robo Scooter 500 de nuevo hasta la estación de carga para su recarga. De lo contrario, el Robo Scooter 500 seguirá la señal del alambre y buscará la estación de carga.



Indicación

Si el Robo Scooter 500 ha finalizado el servicio de siega y transcurren más de 15 minutos hasta que usted llega para trasladarlo, la pantalla LCD se desconecta.

- Pulse el botón GO para activarlo de nuevo y ver el último aviso visualizado en la pantalla antes de que entre el modo de espera.

Consejos para el cuidado de su césped

El mejor momento para segar

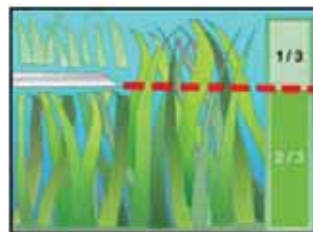
Corte el césped cuando la hierba esté seca. Esto evitará que se formen aglomeraciones de hierba cortada en el césped. Es mejor que corte el césped al atardecer, y no durante las altas temperaturas de un día de verano.

Frecuencia de la siega

Si corta el césped frecuentemente, tendrá un aspecto de corte limpio. Durante la temporada de siega, la frecuencia debería ser de una siega cada 3-5 días, para que la hierba no crezca demasiado. Si la hierba cortada es fina, se descompone más rápidamente y no se deposita sobre la superficie del césped. Si la hierba ya está muy alta, siegue con un ajuste de corte más alto, siegue con mayor frecuencia y vaya disminuyendo la altura de corte lentamente a lo largo de varios ciclos de siega.

Altura de corte

Siga la regla de "1/3": no corte más de 1/3 de la altura de la hierba. Este "corte apropiado" tiene como resultado una hierba cortada muy fina, que no queda depositada sobre la superficie del césped. En caso necesario, deberá segar el césped con más frecuencia, o incluso dos veces seguidas, cuando el césped crece relativamente rápido durante la temporada de siega, por ejemplo, en primavera.



Agua

El reciclaje de la hierba reduce la necesidad de agua del césped, ya que los restos de hierba cortada se componen en aprox. un 80 – 85 % de agua. Además, el reciclaje de la hierba evita la evaporación en el césped y conserva la humedad. De este modo, la mayoría de tipos de césped necesitan menos agua cuando se recicla la hierba.

Riego

El mejor momento para regar el césped es entre las 4 y las 8 de la mañana. De esta manera, el suelo dispone del tiempo suficiente para absorber el agua antes de que el agua se evapore con el sol de mediodía. Un césped medio necesita aprox. 3 – 4 cm de agua por semana. El riego en profundidad permite que el césped mismo cree un sistema de distribución del agua, por lo queda protegido de enfermedades y de la desecación.

No regar demasiado

Demasiada agua no solo es perjudicial, sino que favorece la formación de turba, que contribuye a que haya que regar con mayor frecuencia. Deje secar el césped parcialmente antes de regar de nuevo. Riegue cuando los 4 – 6 cm superiores de la superficie del césped estén ligeramente secos. Utilice un destornillador o algo similar para comprobar a qué profundidad está seco el césped.

Abono

El reciclaje de hierba reduce la necesidad de abono, ya que la hierba cortada fina cubre aprox. ¼ de las necesidades anuales de abono de su césped.

Cuchilla

Utilice solamente cuchillas afiladas. Una cuchilla afilada proporciona un corte limpio, seguro y eficiente. Una cuchilla sin filo puede rasgar o dañar las puntas de las hierbas, lo cual puede suponer un punto débil para el ataque de organismos nocivos, que hacen que el césped sea vulnerable. Se recomienda sustituir la cuchilla una vez al año.

Musgo

Los restos de hierba y la formación de musgo no tienen ninguna relación. Como ya se ha mencionado anteriormente, los restos de hierba cortada se componen aprox. en un 80 – 85 % de agua y solo en una pequeña proporción, de lignina. Por lo tanto, los recortes de hierba se descomponen con gran rapidez. Si se piensa detenidamente, en campos de golf, pistas deportivas o parques se corta el césped desde hace años, sin que nadie recoja los restos de hierba. Además, la presencia de algún resto de hierba fina (fragmentos de aprox. 2 cm) resulta incluso beneficiosa para el césped. Protege el sistema de conducción del agua de su césped del calor y de la sequedad.

Capítulo 6 - Mantenimiento y almacenamiento



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

La cuchilla está muy afilada y puede provocar cortes o desgarros graves.

- Antes de cada trabajo de mantenimiento y de cada limpieza del aparato, retire el fusible antes de levantar el Robo Scooter 500.
- Lleve siempre guantes de trabajo protectores y resistentes cuando vaya a realizar trabajos relacionados con la cuchilla.

Procedimiento de mantenimiento recomendado

Intervalo de mantenimiento y servicio técnico	Procedimiento de mantenimiento
Regularmente	● Retire el fusible de la batería y compruebe si la cuchilla tiene algún daño. ● Compruebe la plataforma de siega y, en caso necesario, retire los restos de hierba y la suciedad, especialmente cuando corte hierba mojada o húmeda. ● Cargue las baterías del Robo Scooter 500 después de cada uso.
Cada 150 – 200 horas	● Sustituya la cuchilla; sustituya la cuchilla con mayor frecuencia, en caso de que los cantos se vuelvan romos debido a entornos duros o arenosos.

Limpieza



¡Atención!

No utilice nunca productos de limpieza corrosivos. No limpie nunca el Robo Scooter 500 ni la estación de carga con una manguera o con un chorro de líquido directo.

- Utilice solo un trapo húmedo y un cepillo para limpiar el Robo Scooter 500 y la estación de carga por fuera.
- También es adecuado limpiar con una reducida cantidad de producto de limpieza disuelta en agua y aplicada con un trapo húmedo.

Robo Scooter 500

- Antes del uso, debería inspeccionarse siempre la parte inferior de la plataforma de siega y debería limpiarse, en caso necesario. El Robo Scooter 500 es un excelente cortacésped con función mulching, por lo que es posible que se acumulen restos de hierba cortada en la cámara de siega, especialmente al cortar hierba mojada.
- La mayoría de las veces, es posible retirar la mayor parte de los restos de hierba con un palo o algo similar. Retírelo rascando con cuidado en la cámara de siega. En caso necesario, extraiga la cuchilla para poder limpiar la zona en torno a la cuchilla más fácilmente. No ponga nunca el cortacésped boca arriba, ya que puede dañar la cubierta del parachoques. Lo mejor es colocarlo contra una objeto fijo, para poder tener acceso a la plataforma de siega.

Estación de carga

- Mantenga la entrada y el entorno de la estación de carga libre de hojas, palos y ramas, así como de cualquier otro tipo de suciedad que pueda acumularse en esa zona.

Sustitución de la cuchilla



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

La cuchilla está muy afilada y puede provocar cortes o desgarros graves.

- Antes de cada trabajo de mantenimiento y de cada limpieza del aparato, retire el fusible antes de levantar el Robo Scooter 500.
- Lleve siempre guantes de trabajo protectores y resistentes cuando vaya a realizar trabajos relacionados con la cuchilla.



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

No se recomienda afilar la cuchilla con una máquina de afilar, ya que con dicho método no puede lograrse un afilado equilibrado.

1. Sitúe el Robo Scooter 500 verticalmente, con la parte posterior apoyada contra una pared, o gírelo sobre la parte posterior apoyándolo en una superficie blanda.

2. Para cambiar la cuchilla, utilice ambas manos y presione las lengüetas de plástico de la base de la cuchilla.



3. Presione las lengüetas de plástico en la dirección de las flechas.



4. Tire de los soportes de la cuchilla hacia fuera, alejándolos del cortacésped.



5. Sujete la cuchilla de sustitución por su base y presione hasta que encaje en su sitio. Oirá un clic cuando se enclave el bloque. Cuando oiga un clic, retire la cuchilla y repita el proceso.

Batería



Indicaciones

La batería está libre de mantenimiento, pero dispone de una vida útil limitada de uno a tres años.

- La vida útil de una batería depende de la cantidad de servicios semanales que se realicen y de la duración de la temporada.
- La batería debería ser sustituida exclusivamente por un taller del servicio técnico.
- No tire la batería usada a la basura doméstica.
- Las baterías deben ser recogidas y reutilizadas, o bien eliminadas, de manera respetuosa con el medio ambiente.
- Introduzca las baterías en recipientes de recogida autorizados y sellados.

Sustitución de las baterías



Advertencia - ¡Peligro de lesiones!

La cuchilla está muy afilada y puede provocar cortes o desgarros graves.

- Levante la cubierta y retire el fusible.

1. Extraiga el regulador de la altura de corte.



2. Afloje manualmente las cinco tuercas de la parte posterior de la tapa de la cubierta. En caso de tener dificultades, utilice un destornillador ancho y plano.



3. Levante la parte trasera de la cubierta.



4. Extraiga solo los dos cables de la batería izquierda.



5. Coloque la nueva batería y conecte los cables a las conexiones de batería, teniendo en cuenta los respectivos colores (rojo / negro).
6. Extraiga los cables de la batería de la derecha.
7. Coloque la nueva batería y presione ligeramente las conexiones de batería con unas tenazas, de modo que encajen de manera fija en las lengüetas de la batería.
8. Conectar los cables a las lengüetas de la batería, cada uno con su color correspondiente;
9. Inserte el fusible de la batería y compruebe si el Robo Scooter 500 se despierta.

Almacenamiento durante el invierno

Robo Scooter 500

1. Retire el fusible y limpie el robot cortacésped.
2. Guarde el Robo Scooter 500 sobre sus ruedas en un espacio limpio y seco; asegúrese de que la zona en torno al cortacésped quede libre.
3. Vuelva a insertar el fusible y conecte el cargador de invierno a una toma de enchufe - durante todo el periodo de tiempo durante el cual el Robo Scooter 500 no vaya a utilizarse; asegúrese de que se visualice "Cargando" en la pantalla y "Completado - no recargar", cuando la batería esté completamente cargada.



¡Atención!

El cargador de invierno es un componente del Robo Scooter 500 y está diseñado para el uso exclusivo en espacios secos.

- No recargue el Robo Scooter 500 en lugares en los que los contactos puedan humedecerse.



¡Atención!

No conecte nunca el cargador de invierno, mientras el Robo Scooter 500 se encuentre en la estación de carga.



Indicación

- El sistema de carga y la batería están contruidos de manera que puedan permanecer conectados sin ser utilizados, sin que deba temer que se den sobrecargas, sobrecalentamientos o se produzcan daños en la batería.

Estación de carga / transmisor de señal



Recomendación

Desmonte la estación de carga durante el invierno.

1. Separe la fuente de alimentación del suministro eléctrico principal;
2. Abra la estación de carga / cubierta del transmisor de señal;
3. Retire todas las conexiones de la placa de circuitos impresos;
4. Ahora puede retirar la cubierta de la estación de carga / transmisor de señal - guardar en un lugar seco;
5. Se recomienda conservar la fuente de alimentación en un lugar seco; si no fuera posible, proteja el extremo del cable de la humedad, para evitar que se oxide mientras la fuente de alimentación no esté conectada a la estación de carga.
6. Retire el enchufe de conexión verde de los extremos del alambre perimetral (déjelo conectado a la placa de circuitos impresos para la siguiente temporada) y protéjalo de la humedad para prevenir que se oxiden los cables, mientras no esté conectado a la estación de carga;
7. Proteja el enchufe de conexión con la tapa de goma negra.

Tras el almacenamiento invernal

- Asegúrese de que todas las conexiones, los contactos de carga y los extremos del alambre estén limpios. En caso necesario, limpie los contactos con un pequeño fragmento de papel de lija, grano de "200" o superior, o bien utilice lana de acero "00" o superior.
- Lleve la estación de carga a su sitio y conecte todos los cables a la placa de circuitos impresos.
- Asegúrese de que la fecha y hora indicadas en la pantalla del Robo Scooter 500 sean las correctas.

Capítulo 7 - Avisos de pantalla



Indicación

El Robo Scooter 500 se encuentra equipado con una pantalla LCD que le informa en todo momento acerca de posibles problemas relacionados con el funcionamiento, para que pueda intervenir de la manera que corresponda.

- Si no se visualiza ninguna indicación en la pantalla, pulse la tecla GO una vez para despertar al cortacésped y ver el último aviso que provocó la parada del cortacésped.
- Si aparece un problema repetidamente, le recomendamos anotar el código de error antes de contactar con el servicio técnico. Pulse una vez la tecla ARRIBA, cuando se visualice un aviso. De este modo, accederá de inmediato a los datos del último código de error "Motivo de la última parada".

Aviso de pantalla	Posible causa	Posible solución
Ajustar alambre pulsar GO	• El Robo Scooter 500 ha detectado un obstáculo a lo largo del perímetro en "Comprobar alambre".	• Rectifique la posición del alambre o retire el obstáculo. Pro siga pulsando GO.
Problema de retorno a la base	• El Robo Scooter 500 no pudo regresar correctamente a la estación de carga por 3 veces seguidas.	• Ajuste la posición de la estación. • Limpie los contactos de la estación con cepillo o trapo. • Asegúrese de que todos los cables se encuentren conectados correctamente en la estación de carga. • Asegúrese de que el suelo de la estación sea llano y esté al mismo nivel, para que no se forme un escalón.
Parachoques pres.	• El parachoques está presionado de forma permanente.	• Retire al Robo Scooter 500 del obstáculo que lo presiona.
Sustituir alambres	• Este aviso aparece si, durante la instalación del alambre, se conectan los extremos del alambre al conector con la polaridad incorrecta.	• Simplemente cambie las posiciones de ambos extremos de alambre en el enchufe (conector verde).
Error de carga	• El proceso de carga no se inicia.	• Contacte con el servicio técnico.
Comprobación altura de corte.	• Se ha producido un sobrecalentamiento del dispositivo de corte durante demasiado tiempo, debido a la hierba alta o por otra avería de la cuchilla (objeto). • Una de las cuchillas no puede girar libremente, por ejemplo, debido a la abundancia de suciedad en la cámara de siega o por la presencia de un objeto en la misma. • Hay un objeto atascado bajo la cámara de siega.	¡Atención! Retire el fusible antes de levantar el cortacésped. • Retire los objetos atascados de la cámara de siega. • Limpie los restos de hierba de la cámara de siega con un trozo de madera o un cepillo.
Comprobar potencia (estación de carga)	• La fuente de alimentación no está correctamente conectada con la estación de carga o la toma de enchufe. • El proceso de carga se ha interrumpido debido a un fallo del suministro de corriente.	• Compruebe la conexión entre la fuente de alimentación y la corriente principal.
	• La fuente de alimentación no tiene suministro de corriente a través de la conexión.	• Active la corriente principal de nuevo. • Compruebe la fuente de alimentación utilizando otra toma de enchufe.
	• Los contactos del cortacésped o de la estación están sucios.	• Limpie los contactos con un paño o un cepillo.
	• No ha podido iniciarse el proceso de carga, a pesar de que el cortacésped está en contacto con la estación de carga.	• Asegúrese de que la conexión entre la fuente de alimentación y la estación sea correcta. • Asegúrese de que los cables de la fuente de alimentación (rojo y verde) estén correctamente conectados con la estación de carga (tornillos bien apretados).
Comprobar potencia (fuente de alimentación invernal)	• La fuente de alimentación invernal no está correctamente conectada con una toma de enchufe.	• Conecte la fuente de alimentación correctamente con una toma de enchufe.
	• La toma de enchufe no suministra corriente debido a una avería o un fallo en el suministro.	• Active la corriente de la toma. • Compruebe la fuente de alimentación utilizando otra toma de enchufe

Aviso de pantalla	Posible causa	Posible solución
Comprobar la señal Pulsar GO	- El ajuste "Tipo de señal" del menú y el puente de señal del interruptor de perímetro no se corresponden entre sí; - Se activa el servicio automático, mientras el Robo Scooter 500 se sitúa fuera del alambre perimetral. - El alambre perimetral está conectado al enchufe de conexión con la polaridad incorrecta. - El Robo Scooter 500 detecta interferencias de señal procedentes de áreas de césped vecinas activadas, o de otros aparatos en funcionamiento en las proximidades;	- Ajuste el "Tipo de señal" a "A" y asegúrese de que el puente de señal de la placa del interruptor de perímetro esté insertado. Puede ajustar el "Tipo de señal" a "B" también y retirar el puente de señal de la placa; - Sitúe el cortacésped sobre el área del césped y pulse la tecla GO. - Intercambie los dos extremos del alambre que se encuentran conectados al enchufe de conexión (el enchufe verde que está conectado a la estación de carga). - Si surgen interferencias de señal, solicite la ayuda del servicio de atención al cliente;
Comprobar alambre	- La conexión detecta una señal de alambre carente de la intensidad suficiente. Para unir el alambre, no basta con una caja de conexión o con alambres torcidos. Utilice conectores de alambre impermeables. De lo contrario, la unión sufrirá corrosión y la señal se verá muy afectada. - Circuito de bucle del alambre perimetral demasiado largo.	- Repare todas las uniones de cable que hayan podido sufrir corrosión. - Utilice exclusivamente las uniones de cable originales e impermeables. - La máxima longitud de alambre de un circuito de bucle comprende 500 m. Si necesita más, divida el área del césped en dos zonas independientes.
Cerrar la cubierta	- La cubierta del parachoques no está correctamente cerrada porque: - Se abrió debido a un golpe durante la siega. - El usuario no la cerró correctamente.	Cierre la cubierta presionando hasta que se oiga cómo se enclava.  ¡Atención! Si un obstáculo tiene una forma poco favorable, debe ser excluido mediante una isla perimetral.
Fuera del área del césped	- El alambre de señal se encuentra muy próximo al borde real. - El circuito de bucle es demasiado grande. - El Robo Scooter 500 no pudo girar correctamente sobre el alambre y se ha deslizado, saliéndose de la zona. - La altura de corte es demasiado baja para el estado actual del césped.	- Lleve el alambre de señal un poco más hacia el interior del área del césped; no incluya trozos de terreno muy empinados. - Rellene los agujeros y los hoyos del terreno. - Suba la altura de corte.
Mec. trac. sobrec. enfriar...	- El mecanismo de tracción ha sufrido una sobrecarga demasiado prolongada. - Detectado cortocircuito en los motores de accionamiento.	- No es necesario intervenir, el Robo Scooter 500 prosigue la acción por sí mismo, cuando se haya enfriado el mecanismo de tracción. - Contacte con su distribuidor de servicio técnico.
Error: xyz	Error interno	Pulsar GO para confirmar; si se continúa visualizando el aviso, retire el fusible durante 10 seg. e intente volver a iniciar. Si se vuelve a visualizar el error, contacte con su distribuidor de servicio técnico.
Problema con rueda delantera	La rueda delantera se ha levantado durante más de 8-10 segundos.	 Advertencia - ¡Peligro de lesiones! Retire el fusible antes de levantar el cortacésped. - La rueda delantera ha sido levantada por el contacto con un obstáculo. Excluya el obstáculo del circuito de bucle o retírelo. - El Robo Scooter 500 se ha utilizado en una pendiente demasiado empinada; excluya este fragmento de terreno de la instalación. - La hierba alta impide que el contacto con el suelo sea correcto. Suba la altura de corte. - Existen grandes agujeros en el área del césped en los que la rueda podría penetrar. Rellene los agujeros.
Temp. alta esperar...	El Robo Scooter 500 se está cargando en la estación y la temperatura ambiente es demasiado elevada (superior a 70°C)	No tiene que hacer nada, el Robo Scooter 500 ha dejado de recargarse y espera hasta que la temperatura ambiente sea la correcta. Si durante 12 horas no se reduce la temperatura, aparece "temperatura alta – pulsar GO" en la pantalla.
Insert. fusible para cargar	El Robo Scooter 500 ha sido conectado para que se recargue, pero el fusible ha sido extraído.	Separe el Robo Scooter 500 del cargador, inserte el fusible y vuelva a conectarlo al cargador.

Aviso de pantalla	Posible causa	Posible solución
Dejar conect. a red si no servic.	- Este aviso aparece siempre que separa el cortacésped de la fuente de alimentación de carga. - Además, se visualiza el aviso cuando el cortacésped sin servicio no es conectado a la fuente de alimentación de carga durante mucho tiempo.	- Pulsar cualquier tecla para pasar a otro aviso. - Envíe el cortacésped de nuevo a la estación de carga o conecte la fuente de alimentación de invierno.
Tecla pulsada	Una de las teclas del cuadro de mandos principal está pulsada permanentemente.	Pulse GO para continuar; este aviso aparece para informar al cliente del problema, pero no entorpece el servicio.
Teclas bloqueadas	El seguro para niños está activado	Pulse la flecha ARRIBA y después la tecla STOP. El seguro para niños puede ser desactivado bajo Selec. Selec.
Batería vacía	- El cortacésped busca la estación de carga, pero la batería está demasiado débil para continuar buscando. - El Robo Scooter 500 ha omitido la última inicialización porque la batería estaba muy débil.	- Traslade el cortacésped manualmente, o téngalo hasta la estación para que se recargue. - Asegúrese de que el Robo Scooter 500 disponga de un tiempo de carga suficiente entre dos servicios (mín. 16 horas).
Temp. baja esperar...	El Robo Scooter 500 se está cargando en la estación, pero la temperatura ambiente es demasiado baja (inferior a 0°C)	No tiene que hacer nada, el Robo Scooter 500 ha dejado de recargarse y espera hasta que la temperatura ambiente sea la correcta. Si durante 12 horas no aumenta la temperatura, aparece "temperatura baja – pulsar GO" en la pantalla.
Cortac. sobrec. enfriar...	El motor de siega ha trabajado con demasiada sobrecarga durante demasiado tiempo.	No tiene que hacer nada, el Robo Scooter 500 proseguirá su servicio cuando el dispositivo de corte se haya enfriado.
No hay señal de alambre	- La estación de carga / el transmisor de señal no está activo o no está correctamente conectado a la zona de siega. - El alambre de señal no está conectado a la estación de carga / al transmisor de señal. - El alambre de señal está partido.	- Asegúrese de que la estación / el transmisor de señal estén conectados al suministro de corriente. - Separe la estación de carga de la corriente durante 10 segundos y vuelva a conectarla. - Asegúrese de que el transmisor de señal esté insertado y activado en la zona adecuada. - Compruebe la conexión entre el alambre y la estación / el transmisor de señal. - Compruebe que el alambre no esté dañado.
Montar base y luego pulsar GO	Este aviso aparece cuando la comprobación de la posición de la estación ha tenido un resultado positivo.	Fije la estación con 2 estaquillas
Lluvia detectada GO para ignor.	- El Robo Scooter 500 ha detectado lluvia tras haber pulsado GO. - El Robo Scooter 500 ha omitido la última salida debido a la lluvia.	- No utilice el Robo Scooter 500 con lluvia o con la hierba mojada; si a pesar de ello pulsa GO, se ignora solamente en el servicio actual. - No se recomienda cortar el césped cuando llueve o cuando la hierba está mojada. Si, no obstante, decide desactivar el sensor de lluvia, puede hacerlo bajo "Selec. Selec." -> "Sensor de lluvia", "ARRIBA/ABAJO", "ENCENDIDO/APAGADO".
Sensor de lluvia separado	Error en los cables de conexión del sensor de lluvia.	Pulse GO para confirmar
Completado! continuar cargando	La batería está recargada por completo (solo se visualiza si se recarga con la fuente de alimentación estándar, no en la estación de carga)	Continúe con la fuente de alimentación estándar conectada.
Cargue la batería	Se ha alcanzado el tiempo máximo de servicio. (se visualiza en zonas sin estación.)	Lleve el cortacésped a recargar.
Retir. fusible antes de levantar.	El Robo Scooter 500 ha sido levantado estando el fusible insertado.	 Advertencia - ¡Peligro de lesiones! Retire el fusible antes de levantar el cortacésped.
Retir. el fusible y comprobar cuchilla	- La cuchilla se encuentra bloqueada por un objeto. - La cuchilla no puede moverse libremente, debido a que hay muchos restos de hierba cortada en la cámara de siega, o porque un objeto bloquea la cuchilla. - Un objeto ha quedado atascado bajo el cortacésped y bloquea la cuchilla.	 Advertencia - ¡Peligro de lesiones! Retire el fusible antes de levantar el cortacésped. - Compruebe si hay muchos restos de hierba acumulados en la cámara de siega, o si algún objeto bloquea la cuchilla. - Retire todos los objetos o limpie la cámara de siega con un palo o un cepillo.
Colocar base de nuevo	El Robo Scooter 500 no pudo llegar a la estación de carga durante la "prueba de la estación".	Ajuste la posición de la estación; normalmente, la estación debería encontrarse sobre el alambre, en correspondencia con las marcas. Si se encuentra en un paso estrecho, cuya anchura es inferior a 3 m, entonces debería trasladar la estación un par de centímetros hacia el borde.

Aviso de pantalla	Posible causa	Posible solución
Conectar alambre (La estación de carga emite un pitido constante)	- El alambre de señal está partido. - El alambre de señal se encuentra separado de la estación de carga / del transmisor de señal.	- Asegúrese de que el alambre se encuentre conectado correctamente a la estación de carga. - Revise que el alambre (incluidas las islas) no tenga interrupciones. Repare las interrupciones utilizando los conectores de alambre originales. - Si no se ha encontrado ningún corte en el alambre, contacte con su servicio técnico para obtener más información acerca de la manera de encontrar el punto de separación.
Iniciar en otro lugar	- Un error desconocido obliga a que intervenga el cliente. - Los motores de marcha han estado sometidos a una gran carga durante demasiado tiempo en el modo automático o el manual.	- Traslade el cortacésped manualmente hasta otra ubicación dentro del área del césped y vuelva a iniciarlo. - Asegúrese de que el cortacésped no ha quedado atascado en ningún punto. - Busque los agujeros o los hoyos que pueda haber en el suelo y rellénelos, para que no queden bloqueadas las ruedas del Robo Scooter 500. - Asegúrese de que las ruedas del cortacésped no hayan quedado bloqueadas. - Traslade el cortacésped hasta otro lugar y vuelva a iniciarlo.
Inicio en el área del césped	El modo auto se ha iniciado mientras el Robo Scooter 500 se encontraba fuera de la zona.	Sitúe el cortacésped en la zona y pulse la tecla GO.
Atascado	- El Robo Scooter 500 se encuentra atascado en un punto y no puede liberarse por sí mismo. - El Robo Scooter 500 ha patinado saliéndose de la zona, debido a una pendiente inclinada o a la hierba mojada. - El Robo Scooter 500 tenía dificultades para girar, porque la rueda delantera estaba atrapada en un hoyo o porque ha girado en un hoyo, sin que se hayan detectado el parachoques o el contacto del alambre.	- Busque posibles agujeros y hoyos en el suelo que no hayan sido rellenados correctamente, y que hayan bloqueado las ruedas del Robo Scooter 500, especialmente a lo largo de los bordes, donde el cortacésped gira. - Evite los servicios en zonas con excesiva pendiente y con la hierba muy mojada. - Asegúrese de que el cortacésped no gire demasiado cerca del borde y haga las correcciones necesarias en este sentido. - Compruebe que la altura de corte no haya sido ajustada a una altura demasiado baja. - Hay un ajuste con el cual el Robo Scooter 500 retrocede un par de metros tras el contacto con el alambre, antes de girarse (contacte con su servicio técnico para más información).
Desconectar antes de levantar	El cliente está transportando el Robo Scooter 500 a pesar de que está conectado.	Desconecte el cortacésped antes de transportarlo hasta otro punto.
Desconectar antes de levantar (mientras el Robo Scooter 500 se encuentra en la estación de carga)	El Robo Scooter 500 no puede detectar la corriente de carga de la estación base.	- Asegúrese de que los cables de la estación estén bien conectados (rojo y verde); los tornillos deben estar bien apretados. - Asegúrese de que el Robo Scooter 500 haga contacto correctamente con los contactos de la estación. - Asegúrese de que los contactos de la estación estén limpios y no sufran corrosión.
Fecha y hora	Se visualiza siempre que el fusible o la batería hayan sido extraídos del cortacésped (reinicio realizado).	Ajuste la fecha y la hora correctas.
Tiempo completado	El Robo Scooter 500 ha completado el tiempo de servicio ajustado.	Recargue el cortacésped, en caso de que todas las labores de siega hayan concluido por el momento.
Esperando la señal...	El Robo Scooter 500 se ha detenido en el modo auto, porque no hay ninguna señal de alambre activa.	- Compruebe la corriente de la estación de carga. - Hay un fallo en el suministro de corriente; no es necesario realizar ningún manejo en el Robo Scooter 500, ya que el Robo Scooter 500 se reiniciará automáticamente si la corriente vuelve a estar disponible en el transcurso de una hora. En caso de prolongarse más de una hora, el Robo Scooter 500 se dirigirá a la estación para cargarse, no obstante, proseguirá el servicio de siega en el próximo turno.

Capítulo 8 - Errores y problemas

Problema	Posible causa	Posible solución
El Robo Scooter 500 funciona en el momento equivocado	- Asegúrese de haber ajustado la fecha y la hora correctamente en el Robo Scooter 500. - El botón GO ha sido pulsado involuntariamente por una persona o un animal. ("Motivo de la última parada" en el menú información debería visualizar "805").	- Ajustar la hora - Para evitar un inicio involuntario, puede activar el seguro para niños; de este modo, deberán pulsarse varias teclas para el inicio.
El Robo Scooter 500 ha omitido el servicio ajustado	- Tensión de batería muy baja. - Detección de lluvia en el momento de salida. - Un objeto bloquea la cuchilla. - Un problema con la señal del alambre - El programa se ha ajustado a "desconectado" y la pantalla muestra: "Zona: zona de base", pero no se visualiza ni la fecha ni la siguiente salida.	- Siempre que el Robo Scooter 500 no puede iniciar un servicio planificado, el motivo queda registrado bajo "Visualizar programa". - Ajuste el "Programa" a "conectado".
La lámpara de "Alambre separado" está iluminada o la estación de carga emite un pitido constante debido a "Alambre separado"	El alambre se encuentra separado del transmisor de señal o de la estación de carga.	- Asegúrese de que el alambre se encuentre conectado correctamente a la estación de carga / al transmisor de señal. - Revise que el alambre (incluidas las islas) no tenga interrupciones. Repare las interrupciones utilizando los conectores de alambre originales. - Retire 1 cm del aislamiento en cada extremo del cable y retuerza los extremos sin aislamiento con unos alicates. - Introduzca los cables retorcidos en el conector. - Enrosque el conector con los cables retorcidos; asegúrese de que esté firmemente asentado.
	Alambre partido	 ¡Atención! Los cables retorcidos o las cajas de conexión, aislados con cinta aislante, no constituyen conexiones satisfactorias. La humedad del suelo oxidará los contactos, lo que llevará transcurrido un tiempo, a que se interrumpa la señal del circuito.
	Señal débil	Repare las conexiones de los cables que estén desgastadas o sufran corrosión.
"Señal débil" se ilumina en el transmisor de señal o la estación de carga emite un pitido intermitente, porque el alambre está partido o porque el circuito de bucle del alambre es demasiado largo	- Para unir el alambre, no basta con una caja de conexión o con alambres torcidos. Utilice conectores de alambre impermeables. De lo contrario, la unión sufrirá corrosión y la señal se verá muy afectada. - El circuito de bucle de señal es demasiado largo en esta zona.	- Utilice los conectores de cable originales, ya que son impermeables y garantizan una buena conexión eléctrica. - La longitud de alambre máxima recomendada comprende 500 m. En caso de necesitar más alambre, instale dos zonas.
El Robo Scooter 500 no funciona y no hay indicaciones en la pantalla.	El cortacésped está en hibernación.	Siempre que el Robo Scooter 500 no es conectado a la estación o a la fuente de alimentación durante un tiempo prolongado, ahorra energía entrando en hibernación. Mantenga pulsado el botón de ENCENDIDO/APAGADO durante 3 segundos o extraiga el fusible durante 3 seg. para activar el cortacésped.
	Las baterías están muy descargadas porque llevan mucho tiempo sin haber sido recargadas.	Es necesario que mantenga la fuente de alimentación para la carga enchufada cuando no haya servicios. Si no se hace esto durante un periodo de tiempo prolongado, las baterías pueden resultar dañadas. Contacte con su servicio técnico.

Problema	Posible causa	Posible solución
El Robo Scooter 500 hace ruido y vibra	La cuchilla está dañada o desequilibrada	- Compruebe que no haya objetos o piedras en el césped que puedan dañar la cuchilla del Robo Scooter 500. - Sustituya la cuchilla
Mala calidad de mulching o resultados de siega deficientes en general	La hierba está muy alta en relación con la altura de corte ajustada	- Se recomienda no cortar más de 1/3 de la altura de la hierba. - Aumente la altura de corte - Deje que el Robo Scooter 500 siegue con mayor frecuencia para cuidar su césped
	La hierba está muy mojada	Para obtener el mejor resultado, le recomendamos cortar exclusivamente hierba que esté seca, si es posible al atardecer.
	Cuchilla desgastada	Sustituir la cuchilla.
	- El Robo Scooter 500 se utiliza con muy poca frecuencia - La zona a segar es demasiado extensa	- Ajuste más servicios para el Robo Scooter 500 en el programa semanal. - Reduzca la zona
La pantalla LCD está en un idioma extranjero.	El ajuste del idioma ha sido modificado o ajustado incorrectamente.	- Dado el caso, traslade el cortacésped fuera de la estación de carga y siga el siguiente esquema; - Pulse la tecla ARRIBA 2 veces - Pulse la tecla GO 1 vez - Pulse la tecla ABAJO 1 vez - Pulse la tecla GO 1 vez - Pulse la tecla ABAJO 4 veces - Pulse la tecla GO 1 vez - Busque su idioma con las teclas de las flechas - Pulse GO para efectuar el ajuste
Tiempo de servicio breve; el Robo Scooter 500 funciona durante un tiempo considerablemente más breve de lo normal  Indicación Puede solicitar los 10 últimos periodos de duración de la batería, así como la tensión de la batería antes del servicio, en el menú "información"	La batería no estaba completamente cargada al inicio del servicio	Compruebe antes del servicio que el estado de la batería sea el de carga completa y que no sufra modificaciones (cortacésped en la estación), o bien que se visualice el aviso "Completado – no recargar" en la pantalla (al recargar con la fuente de alimentación estándar).
	El "Tiempo de servicio" para esta zona ha sido fijado y no está en "máx"	Puede ajustar el "Tiempo de servicio" en el menú "Zonas".
	La hierba está muy alta o demasiado mojada.	- Subir la altura de corte. - Siegue con la frecuencia necesaria para evitar que la hierba crezca demasiado.
	La batería ha llegado al fin de su vida útil.	Sustituya la batería.

Capítulo 9 - Accesorios

N.º de artículo	Descripción del artículo	N.º de artículo	Descripción del artículo
1011-RM-0500	Cuchilla	196-804-678	Control remoto
196-798-678	Clavos de césped (50 unidades)	5031-RM-0010	Conector de cables
196-797-678	Alambre perimetral	196-799-678	Enchufe de conexión
196-795-678	Transmisor de señal	5031-RM-0500	2 baterías de 12 AH
196-796-678	Paquete de baterías para el transmisor de señal		

Capítulo 10 - Garantía

En todos los países son válidas las condiciones de garantía de nuestra compañía o del importador. Nos hacemos cargo gratuitamente de las reparaciones de los defectos de su aparato en el marco de las condiciones de garantía, siempre que la causa sea un fallo de material o de fabricación. En caso de reclamaciones de garantía, diríjase a su vendedor o a la sede más próxima.



MTD Products AG
Geschäftsbereich WOLF-Garten
Industriestraße 23
D-66129 Saarbrücken

 ++ 49 6805 79-0

 ++ 49 6805 79 442

AT

MTD Handelsgesellschaft mbH
Welser Straße 122
4614 Marchtrenk

 07 24 26 05 55

 07 24 26 05 54

BE

Graham NV-SA
Zoning Industriel 21
1440 Wauthier-Braine

 ++ 32 (2) - 3 67 16 11

 ++ 32 (2) - 3 67 16 12

CH

MTD Schweiz AG
Allmendstraße 14 a
5612 Villmergen

 05 66 18 46 00

 05 66 18 46 09

CZ

MTD Products
Kostelní 11
594 01 Velké Meziříčí
Česká republika

 00420 564 406 336

 00420 564 406 338

DE

MTD Motorgeräte GmbH
Industriestraße 9-11
73054 Eislingen / Fils

 0 71 61 85 05 0

 0 71 61 85 05 70

DK

MTD Denmark ApS
Messingvej 22 C
8940 Randers SV

 87 11 91 00

 87 11 96 00

GB

E.P.Barrus LTD
Launton Road
OX26 4UR Bicester, Oxfordshire

 0 18 69 36 36 36

 0 18 69 36 36 20

HU

MTD Hungária Kft
Dózsa György út 1
8248 Nemesvámos

 06 88 51 55 00

 06 88 50 55 20

NL

WOLF-Garten Nederland B.V.
Graafsebaan 109
5248 JT Rosmalen

 +31 (0) 73- 5235850

 +31 (0) 73- 5217614

PL

MTD Poland sp. z o.o.
UL. Ogrodnicza 1
84-252 Orle

 058 57 20 701

 058 57 20 699

RU

ООО Мтд Садовая Техника
109651 Россия, Москва
Ул. иловайская, дом 2ъ
стр. 1, офис 12

 495 356 70 01

 495 356 70 01

SE

MTD Trädgårdsmaskiner
Sätunavägen 3
52141 Falköping

 0 51 51 71 00

 0 51 57 11 41 4

