

SISUKORD

Üldinfo	2
Kasutusjuhendi eesmärk	2
Tootja ja seadme identifitseerimine	3
Informatsioon ohutuse kohta	3
Ohutusnõuded	3
Turvavarustus	4
Ohutussignaalid	5
Tehniline informatsioon	6
Tehnilised andmed	6
Seadme üldine kirjeldus	7
Rtk süsteemi kasutamine	8
Signal coverage	9
Põhiosad	10
Paigaldamine	11
Pakend ja lahtipakkimine	11
Süsteemi paigaldamise planeerimine	11
Laadimisjaama ja toiteploki paigaldamine	13
Charge robot first use	14
Tööala ettevalmistamine ja piiritlemine	14
Reguleerimised	15
Soovitused reguleerimiseks	15
Lõikekõrguse reguleerimine	15
Kasutamine ja töö	16
Kasutamiseeskirjad	16
Kirjeldus juhtpaneel ja menüüde ülevaade	16
Algseadistus	18
Juurdepääs menüüle	18
Menüü üldseaded - programmeerimisrežiim	19
Kasutuselevõtmine – automaatne režiim	22
Roboti ohutu seiskamine	22
Ekraani kuvamine töö ajal	23
Pikem tööpauz ja viimine tööseisu	23
Akude laadimine pikaajaliseks ladustamiseks	24
Soovitused kasutuseks	24
Korraline hooldus	25
Soovitused hoolduseks	25
Plaanijärgse hoolduse ajavahemike tabel	25
Roboti puhastamine	26
Komponentide vahetamine	27
Soovitused osade vahetamiseks	27
Akude asendamine	27
Tera asendamine	27
Roboti kõrvaldamine	28
Toote vastavusteave	29
Product compliance information	29
Garantiitingimused	30
Tingimused ja piirangud	30
Garantiiteeninduse taotlemine	30
Täiendavad mõisted	30

Käesoleva dokumendi paljundamine, ka osaline, ilma tootjapoolse kirjaliku loata, on keelatud. Tootja tegeleb pideva täiustamise poliitikaga ja jätab endale õiguse muuta käesolevat dokumenti ilma etteteatamiskohustusega tingimusel, et see ei kujuta ohtu ohutusele.
© 2008 – Tekstide, illustatsioonide ja paigutuse autor: Tüpolito La Zecca. Tekste võib täielikult või osaliselt paljundada tingimusel, et viidatakse autorile.

KASUTUSJUHENDI EESMÄRK

- Antud kasutusjuhend, mis kuulub seadme täisvarustusse, on tootja poolt koostatud, et anda vajalikku informatsiooni neile, kes on volitatud seadet tema ettenähtud kasutusaja jooksul kasutama.
- Lisaks hea kasutustehnika omandamisele peavad info saajad teavet hoolikalt lugema ja sellest rangelt kinni pidama.
- Tegemist on tootja antud originaalandmetega
- Antud informatsiooni lugemine võimaldab vältida ohtusid inimeste tervisele ja ohutusele ja majanduslikku kahju.
- Hoida antud kasutusjuhendit kogu seadme kasutusea jooksul teadaolevas ja kergelt juurdepääsetavas kohas, et selle saaks alati kätte hetkel, kui on vaja seda lugeda.
- Mõned antud kasutusjuhendis toodud andmed ja pildid ei pruugi täpselt vastata teie omanduses olevale, aga see ei mõjuta nende funktsiooni.
- Tootja jätab endale õiguse viia sisse muudatusi ilma ette teatamata.
- Mõnede eriti oluliste tekstiosade esiletõstmiseks või mõnede tähtsate momentide näitamiseks kasutati sümboleid, mille tähendust järgnevalt kirjeldatakse.



Oht - Tähelepanu

Sümbol tähistab tõsise ohu oluorda, mille tähelepanuta jätmise võib seada tõsisesse ohtu inimeste tervise ja ohutuse.



Ettevaatust - Hoiatus

Sümbol tähendab, et on vaja käituda vastavalt, et mitte seada ohtu inimeste tervist ja ohutust ja mitte põhjustada majanduslikku kahju.



Tähtis

Sümbol tähistab eriliselt tähtsat tehnilist informatsiooni, mida ei tohi tähelepanuta jätta.

mis võivad terasid kahjustada. Kui need esemed on murul, võivad need põhjustada roboti kahjustumist või selle blokeerida.

- Roboti peale ei tohi istuda. Ärge tõstke kunagi liikuvat robotit tera kontrollimiseks ega roboti teisdamiseks. Ärge pange käsi ega jalgu liikuva seadme alla.
- Ärge kasutage robotit, kui sprinkler töötab. Programmeerige sellisel puhul robot nii, et see ei töötaks sprinkleriga üheaegselt. Ärge peske robotit kõrge surve all veejoaga ega kastke seda osaliselt ega täielikult vette, kuna see ei ole veekindel.
- Võtke enne seadme mistahes kasutajapoolset reguleerimist või hooldamist selle toide välja ja aktiveerige ohutusseadis. Kasutage tootja poolt ette nähtud isikukaitsevahendeid; kasutage löiketeraga tegeledes kindlasti kaitsekindaid. Kasutajapoolset puhastust ja hooldust ei tohi teha järelevalveta lapsed.
- Kasutajapoolset puhastust ja hooldust ei tohi teha järelevalveta lapsed.
- Ärge kasutage kahjustatud löiketeraga robotit. Löiketera tuleb välja vahetada.
- Ärge kasutage robotit, mille välisosad on kahjustunud. Kui ilmneb mehaanilisi vigastusi, tuleb kahjustunud osad välja vahetada.
- Ärge kasutage robotit, kui selle trafo toitejuhe on kahjustatud. Kahjustatud toitejuhe võib põhjustada kokkupuutumist pingestatud osadega. Tootja, selle esindaja või sarnase kvalifikatsiooniga isik peab juhtme ohuolukordade vältimiseks välja vahetama.
- Kui toitejuhe kahjustub kasutamise ajal, vajutage roboti peatamiseks stopp-nupule ja eemaldage toitepistik pistikupesast.
- Kontrollige korrapäraselt robotit visuaalselt ning veenduge, et roboti tera, kinnituskruvid ega löikemehhanism ei oleks kulunud ega kahjustatud. Veenduge roboti töökindluse tagamiseks, et kõik mutrid, poldid ja kruvid oleksid pinguldatud.
- Kui robot kasutamise ajal ebaharilikult vibreerub, vajutage seadme peatamiseks stopp-nupule ja eemaldage toitepistik pistikupesast.
- On rangelt keelatud kasutada või laadida robotit plahvatus- ja tuleohtlikus keskkonnas.
- Kasutage ainult tarnija poolt kaasa antud akulaadijat ja toiteallikat. Ebaõige kasutamine võib põhjustada elektrilööki, ülekuumenemist või söövitava akuvedeliku lekkimist. Lekke korral tuleb pesta akut vee / neutralisaatoriga; vedeliku silma sattumise korral tuleb pöörduda arsti poole.

TURVAVARUSTUS

1. Takistusandur

Kui robot põrkab kokku objektiga, mis suudab selle löögile vastu pidada (on hästi maa külge ankurdatud ja sobiva suurusega) ning mille kõrgus on suurem või võrdne 20 cm-ga, aktiveerub löögiandur. Selle aktiveerumise korral peatab robot liikumise ja muudab takistuse vältimiseks liikumissuunda. Anduri aktiveerimine ei taga täielikult inimeste, laste ega loomade ohutust.

2. Inklinomeeter

Juhul, kui robot töötab pinnal, mis on kaldus rohkem, kui tehnilised näitajad lubavad või kui läheb ümber, robot peatab löiketera.

3. Hädaseiskamise lüliti

Asetseb roboti ülaosas, kuhu on kirjutatud klaviatuuri muude käskudega võrreldes suuemalt "STOP". Vajutades töö käigus sellele nupule, robot-muruniiduk peatub koheselt ja tera blokeerub.






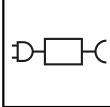

4. Liigvoolukaitse

Iga mootorit (tera ja rattad) jälgitakse pidevalt töötamise ajal igas olukorras, mis võib põhjustada ülekuumenemist. Juhul, kui rataste mootoris esineb liigvool, proovib robot vastupidises suunas. Kui liigvool püsib, robot peatub teatades veast. Kui liigvool tekib löiketera mootoris, on kaks sekkumise vahemikku. Kui näitajad jäävad esimesse vahemikku, teeb robot manöövreid löiketera vabastamiseks. Kui liigvool on kaitse vahemiku all, robot peatub teatades mootori veast.

5. Signaali puudumise andur

Kui signaal puudub, peatub robot automaatselt.

OHUTUSSIGNAALID

	<p>Enne seadme kasutamist, lugeda tähelepanelikult kasutusjuhendit.</p>		<p>Hoiduda seadmest turvalises kauguses selle töötamise ajal.</p> <p>Roboti töötamise ajal kindlustada, et niitmisalal poleks inimesi (eriti lapsi, vanureid või puuetega inimesi) ja koduloomi. Kui seade töötab, hoida koduloomad, lapsed või teised isikud turvalises kauguses. Igasuguse ohu vältimiseks programmeerida roboti töötamisaeg võimalikult ohutule kellaajale.</p>
	<p>Keerlevat löiketera mitte puutuda, käsi ja jalgu mitte panna liikuva seadme alla. Enne seadme juurde minemist tuleb oodata, et löiketera ja keerlevad osad on täielikult peatunud.</p>	<p>Ettevaatust! Seadet ei tohi puhastada ega pesta veepihustiga.</p> 	<p>Ettevaatust! Seadet ei tohi puhastada ega pesta veepihustiga.</p> <p>Roboti töötamise ajal kindlustada, et niitmisalal poleks inimesi (eriti lapsi, vanureid või puuetega inimesi) ja koduloomi. Kui seade töötab, hoida koduloomad, lapsed või teised isikud turvalises kauguses. Igasuguse ohu vältimiseks programmeerida roboti töötamisaeg võimalikult ohutule kellaajale.</p>
	<p>Seadme peale astumine on keelatud.</p>		<p>Kasutage robotit ainult toiteallikatega, mis on ära toodud selle „Tehniliste andmete“ peatüki „tehnilises teabes.“</p>
	<p>Enne seadme kallal töötamist või selle tõstmist käivitada turvasüsteem.</p>		

TEHNILISED ANDMED

Kirjeldus	Mudel		
		D040ER4	D041ER4
Power KIT		10.35Ah - 10A ULTRA	
Maksimaalne niitmiseks soovitatav pind			
Töövõimsus (-20%(*))	m ² (ft ²)	5500 (59201)	10000 (107639)
Omadused			
Mõõtmed (A x K x S)	mm	693x505x354	800x548x329
Roboti kaal koos Akuga	kg	15,8	18
Lõikekõrgus (Min-Maks)	mm (")	30 - 75 (1,18 - 2,95 ")	
lõiketera	mm (")	250 (9,84 ")	360 (14,17 ")
Mootorid		ilma harjadeta	
Lõiketera kiirus	RPM	3000	2500
Liikumiskiirus	Meetrit / Minutis	30	35
Maksimaalne juhitud ja soovitatav kalle (*)	%	60% lubatud sõltuvalt muru tingimustest ja paigaldatud lisaseadmetest. 55% maksimaalsest juhitud ja soovitatavast. Korrapärase muru tingimustes. 55% virtuaalse piiri läheduses	
Töökeskkonna temperatuur	Maks °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Maks) LAADIMISJAAM: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Maks) AKULAADIJA: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Maks)	
Möödetud helivõimsuse tase	dB(A)	63	65
Veekaitse aste	IP	ROBOT: IPx5 LAADIMISJAAM: IPx4 AKULAADIJA: IPx4	
Elektrinäitajad			
Toitja (liitiumakule)		Mean Well ELG-240-30ZCTE Input: 100 - 240 V~; 2.2 A; 50/60 Hz; Klass 1 output: 29.4 V ; 8.0 A	Mean Well ELG-300-30ZCTE Input: 100 - 350 V~; 3.0 A; 50/60 Hz; Klass 1 output: 29.4 V ; 10 A
Akude ja laadimise tüüp			
Laetav liitium-ioon aku (nimipinge)		25.2V 10.35Ah	
Laadimise tüüp		kontaktis	
Keskmine laadimisaeg	hh:mm	1:30	
Keskmine tööaeg pärast laadimistsükli lõppu (*)	hh:mm	03:15	03:30

(*) Vastavalt muru olukorrale, haljasalale ja niidetava ala keerukusele.

Sagedused		
Raadiosaatja roboti juhtimiseks		Töö sagedusala (Hz) 500 - 60000 Maksimaalne võimsus raadiosagedusel (dBm) < 10
Bluetooth		Töö sagedusala (Hz) 2402 - 2480 Maksimaalne võimsus raadiosagedusel (dBm) < 14
GSM		Töö sagedusala (Hz) 850/900/1800/1900 Maksimaalne võimsus raadiosagedusel (dBm) < 33
Seadmed / lisaseadmed / funktsioonid		
Vihmaandur		Standardina
Eco -Mode (režiim)- Iseprogrammeerimine (patendiga)		Pole saadaval
Moodul Connect (GPS, GPRS)		Standardina
GPS RTK		Standardina
Laadimisjaama tagasitulemise meetod		"GPS"

(*) Vastavalt muru olukorrale, haljasalale ja niidetava ala keerukusele.

SEADME ÜLDINE KIRJELDUS

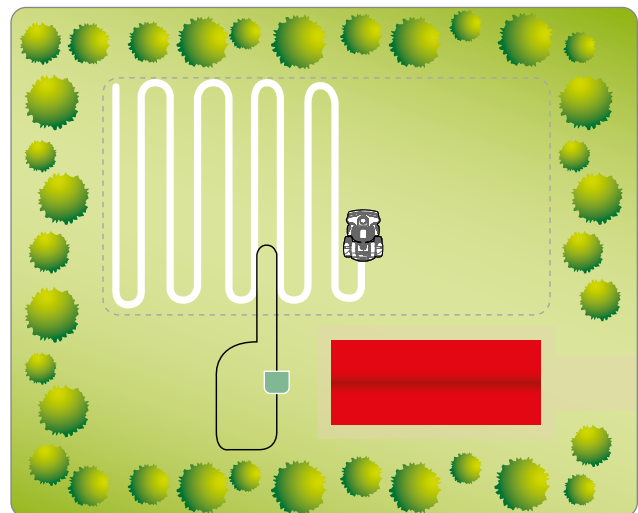
Tegemist on robotiga, mis on mõeldud koduaedade ja aiamura automaatseks niitmiseks igal ajal.

Olenevalt niidetava pinna erinevatest omadustest võib roboti programmeerida töötama tööpiirkonna eri tsoonides.

Robot töötab RTK süsteemi abil, millega on võimalik luua virtuaalne perimeeter, mille piires masin võib töötada. Robot liigub GPS-kaardistuse abil piiritletud alal. Robot liigub seal vastavalt etteantud mustrile, edenedes niimisjõudluse maksimeerimiseks paralleelsetes joontes.

Murupind, mida robotiga saab niita, sõltub mitmest tegurist::

- paigaldatud roboti mudel ja patareid;
- ala omadused (ebakorrapärane perimeeter, ebaühtlane pind, ala liigendatus jms);
- muru omadused (muru tüüp, kõrgus, niiskus jms);
- tera seisukord (tõhusalt teritatud, puhas jääkidest ja külgejäanud materjalidest vms)

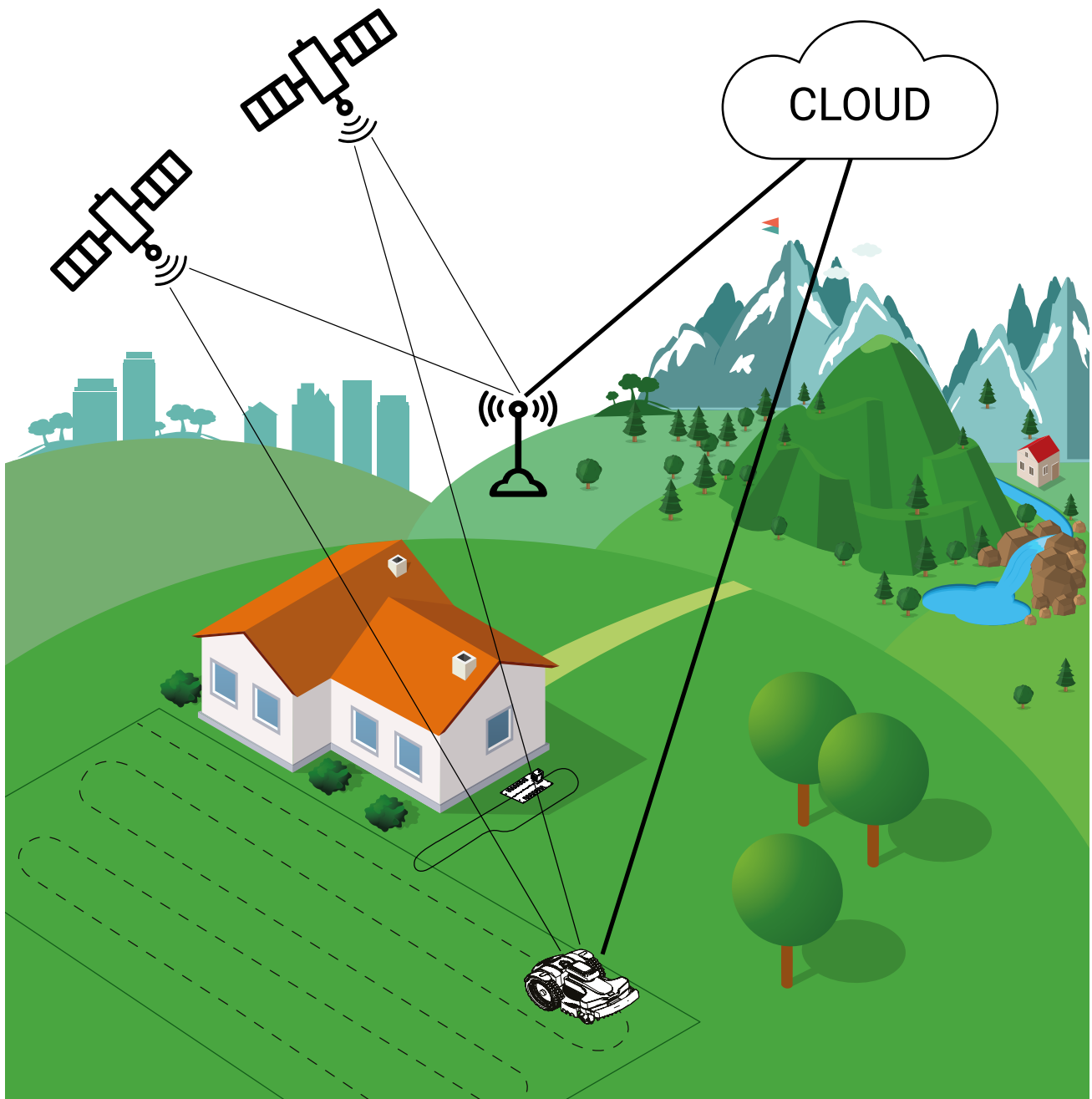


ET

RTK SÜSTEEMI KASUTAMINE

Täiustatud RTK-süsteem põhineb GPS-positionsioneerimisel, mis võimaldab robotil töötada määratud alal ilma perimeetritraadita. GPS signaali tuvastab spetsiaalne antenn, mis on paigaldatud niidetava perimeetri lähedusse (kuni 15 km kaugusele); antenn saadab need andmed seejärel võrku, kust robot info alla laadib.

Seejärel võrdleb masin samm-sammult oma asukohta fikseeritud antenni omaga, et saavutada GPS-i parem täpsus. See võimaldabki vältida perimeetertraadi kasutamist.

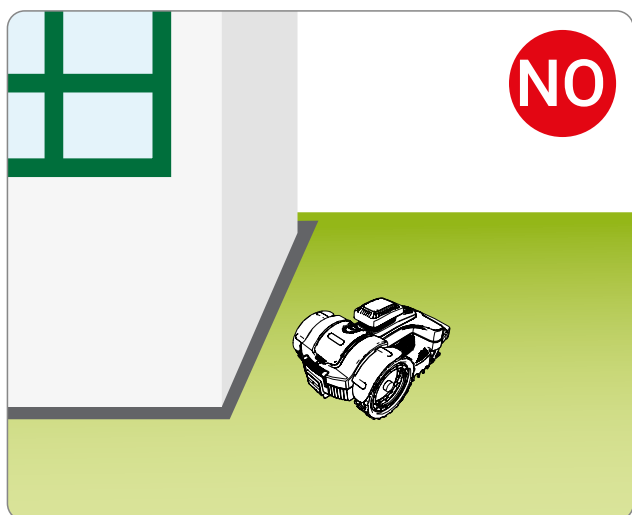
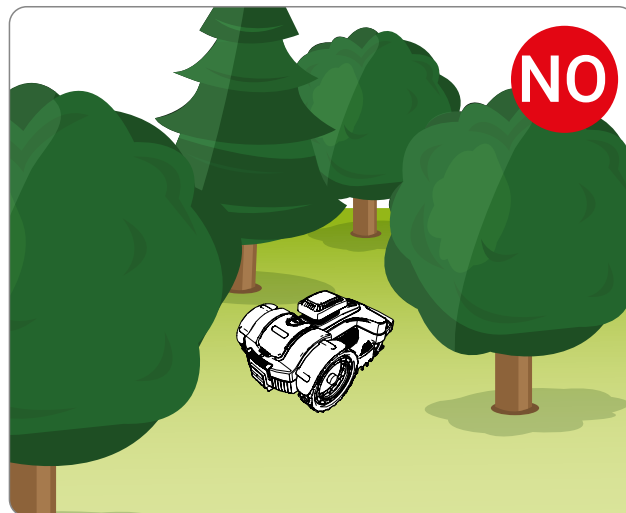
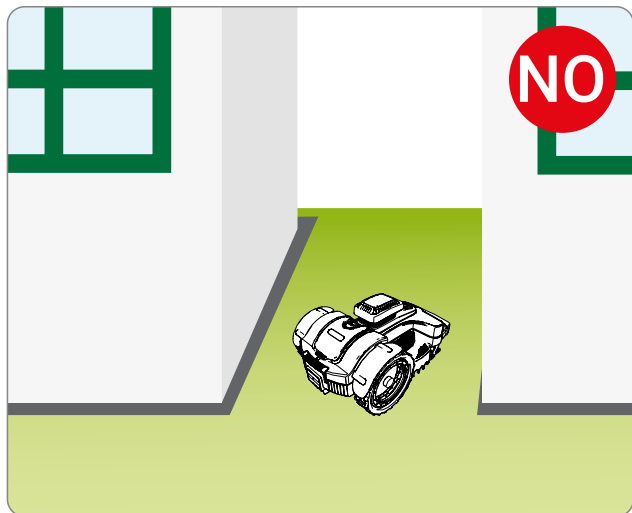


ET

SIGNAALI LEVIALA

RTK-süsteem, mis tugineb roboti asukoha tuvastamisele GPS-iga ja GSM andmeühendusele, eeldab signaali head vastuvõttu.

Niidetavas piirkonnas võib olla elemente, mis vähendavad roboti poolt vastuvõetud signaali tugevust. Seetõttu on soovitatav kontrollida kaugusi ja elementide olemasolu piirkonnas, nagu allpool kirjeldatud, et tagada roboti parim jõudlus.



ET

PÕHIOSAD

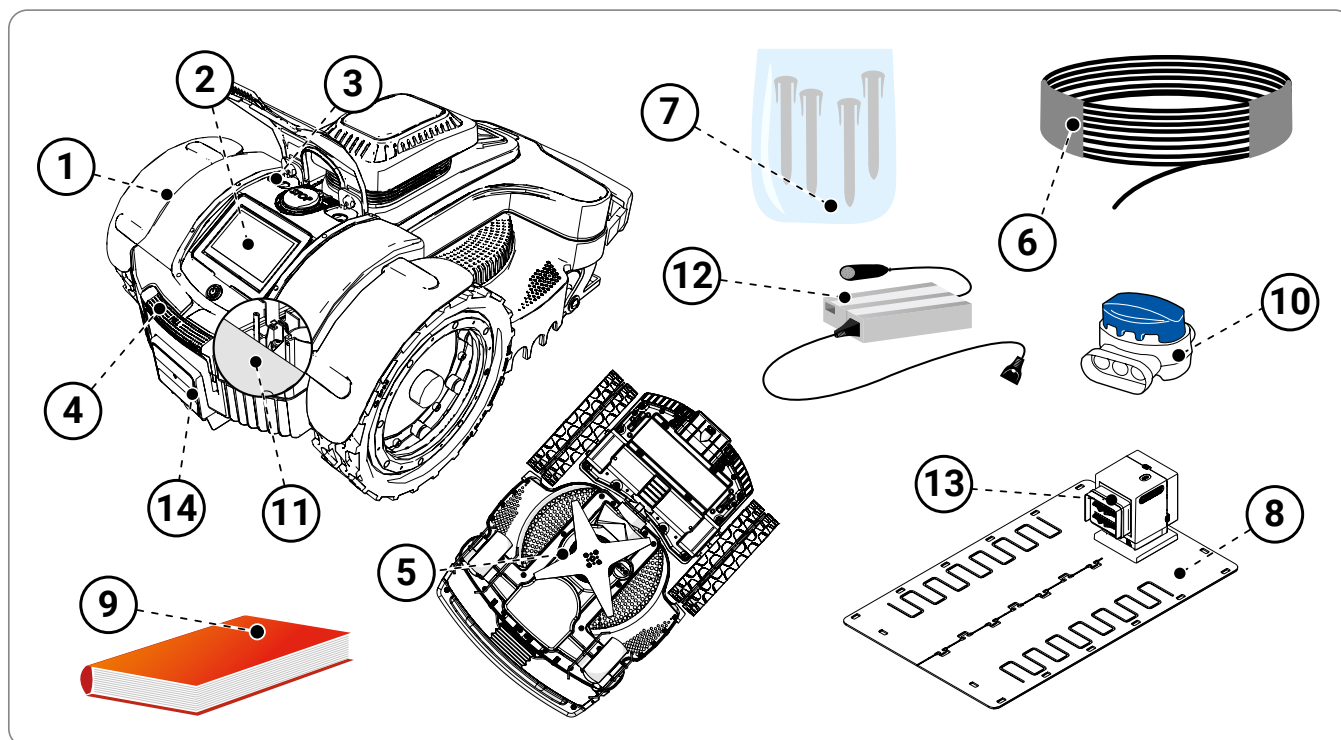
MUDEL		D040ER4	D041ER4
versioon		A	A
①	Robot	✓	✓
②	Käskude klahvistik	✓	✓
③	Vihmaandur	✓	✓
④	Käepide	✓	✓
⑤	Lõiketera	✓	✓
⑥	Perimetraaljhtme rull	0	0
⑦	Naelad	20	20
⑧	Laadimisjaam	✓	✓
⑨	Kasutusjuhend	✓	✓
⑩	Piirdetraadi liitmik	-	-



Tähtis

Mõnel juhul võidakse power Kit toiteplokki müüa eraldi.

POWER KIT		PREMIUM	ULTRA
⑪	Aku	25.2V 10.35Ah	25.2V 10.35Ah
⑫	Toiteplokk	8A	10A
⑬	Saatja ja laadimistorn	kontaktis	
⑭	Laadimismoodul	kontaktis	



Seade tarnitakse nõuetekohaselt pakituna. Lahtipakkimisel võtta see välja ettevaatlikult ja kontrollida osade terviklikkust.



Ettevaatust - Hoiatus

Lämbumisohu vältimiseks hoida kiled ja plastikmahutid eema imikutest ja väikelastest!



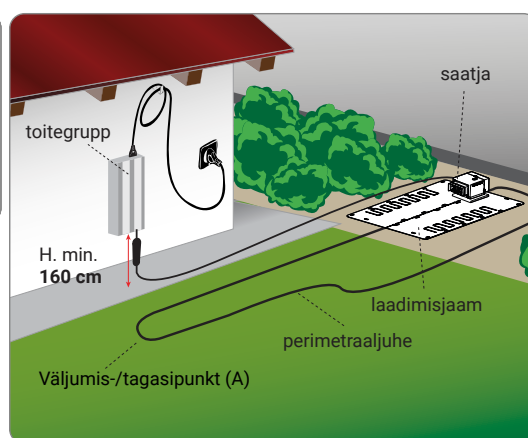
Tähtis

Säilitada pakkimismaterjal tulevikus kasutamiseks.

SÜSTEEMI PAIGALDAMISE PLANEERIMINE

Roboti paigaldamine ei too kaasa keerulisi töid, kuid eeldab minimaalset eelplaneerimist, et teha kindlaks parim koht laadimisjaama ehk toiteallika paigaldamiseks ning tööala virtuaalse piiri jälgimiseks.

- Laadimisjaam peab olema paigutatud niidetava ala servale, eelistatavalt selle kõige suuremasse tsooni, kus ei ole takistusi, mis võivad vähendada roboti signaali tugevust (puid, hooneid jne). Minimaalsed kaugused objektidest on ära toodud järgmistes peatükkides.



Ettevaatust - Hoiatus

Paigaldada toiteplokk lastele kättesaamatusse kohta. Näiteks kõrgemale kui 160 cm (63").



Ettevaatust - Hoiatus

Tagada, et juurdepääs toiteplokkile oleks lubatud ainult volitatud isikutele.



Ettevaatust - Hoiatus

Elektriühenduse tegemiseks on vajalik, et paigalduspiirkonna läheduses oleks pistikupesa. Veenduda, et toitevõrku ühendamine oleks vastavuses antud valdkonnas kehtivate seadustega. Täiesti ohutuks töötamiseks peab elektrisüsteem, kuhu toiteplokk ühendatakse, olema varustatud korralikult toimiva maandusega. Toitevooluring peab olema kaitsstud jääkvoolukaitsmega (RCD), mille aktiveerimisvool ei ületa 30 mA.



Tähtis

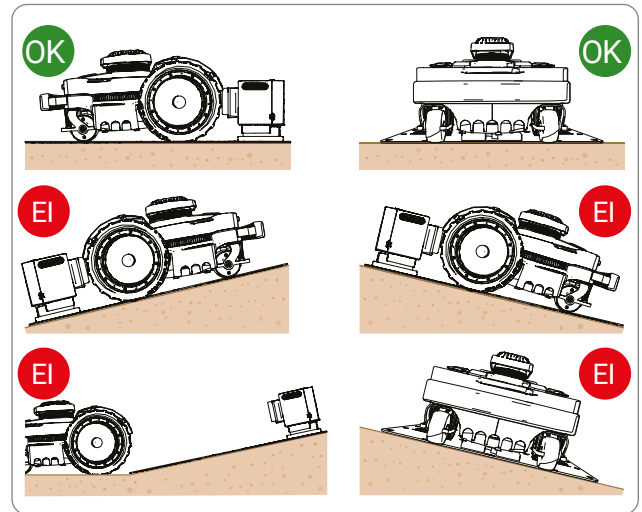
Soovitav on paigaldada grupp elektriseadmete kappi (väljas või sees), mida saab võtmega sulgeda ja mis on õige õhuvahetuse säilitamiseks hästi ventileeritud.

- Iga töösükli lõpus peab robot suutma kergesti leida laadimisjaama, millest saab lähtepunkt uueks töösüklikuks.
- Paigaldada laadimisjaam järgmisi reegleid arvestades:
 - ühetasane ala;
 - kindel, kompaktne ja head äravoolu võimaldav maapind;
 - soovitavalt suuremamõõtmelise muruala juures;
 - veenduda, et võimalikud vihmutid ei suunaks veejuga laadimisjaama sisse;
 - Laadimisjaama sissepääsupool peab olema paigutatud joonisel näidatud viisil, et robot saaks sinna piirdetraati päripäeva järgides uuesti siseneda
 - enne jaama peab olema 200 cm (78,74") sirgjoont;
 - Võimalikud muruplatsi eraldavad metallist vardad või äärekivid aluse läheduses võivad põhjustada häireid signaali vastuvõtmises. Paigaldage alus aia mõnda teise külge või eemaldage alus äärekividest. Pöörduge enama teabe saamiseks tootja abikeskuse või selle volitatud esindajate poole.
 - Paigutage laadimisalus nii, et robot oleks lähte-/naasmiskohas (A) taevast nähtav $\geq 110^\circ$ -se nurga all ja punkt (A) jääks virtuaalse piiri sisse
- Laadimisjaam peab olema maa külge tugevalt kinnitatud. Vältida astme tekkimist aluse ette, paigutades vajadusel sissepääsu ette väike kunstmurust vaip, et kompenseerida sissepääsuastet. Teise võimalusena eemaldada osaliselt muru ja paigaldada alus rohujuure kõrgusele.

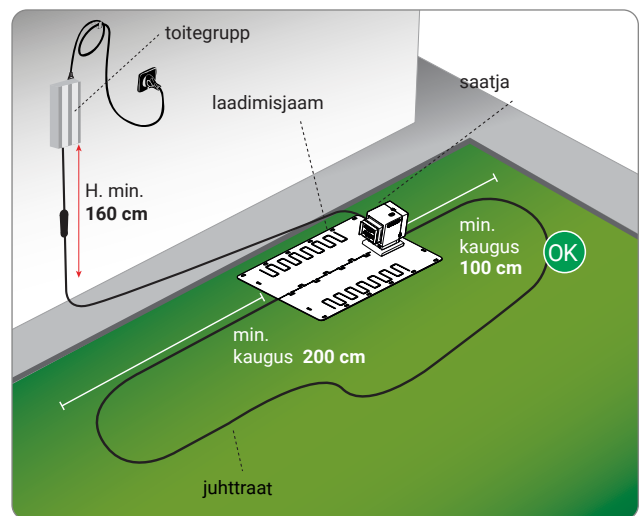
- Laadimisjaam on toiteplokiiga ühendatud juhtmega, mis peab laadimisjaamast eemalduma löikepiirkonna välispoolelt.

- Paigaldada toiteplokk järgmisi reegleid arvestades:

- ilmastikutingimuste ja otsese päikesevalguse eest kaitstud kohas;
- soovitatavalt elamu, garaazhi või panipaiga sisse;
- kui paigaldatakse välja, tuleb vältida otsest päikesevalgust ja vett: seega on vajalik kaitsta seda ventileeritud kastiga. Seda ei tohi paigutada otsesesse kokkupuutesse maapinna või niiske keskkonnaga;
- paigaldada väljapoole muru ja mitte sissepoole;
- sirutada ülejääv juhe, mis laadimisjaamast ulatub toiteplokiini, välja. Juhet ei tohi lühendada ega pikendada.



- Sissepääsu juhe peab olema sirgjooneline ja laadimisjaama suhtes risti vähemalt 200 cm (78,74") ja väljumislõik peab eemalduma laadimisjaamast, see võimaldab robotil õigesti siseneda.



LAADIMISJAAMA JA TOITEPLOKI PAIGALDAMINE

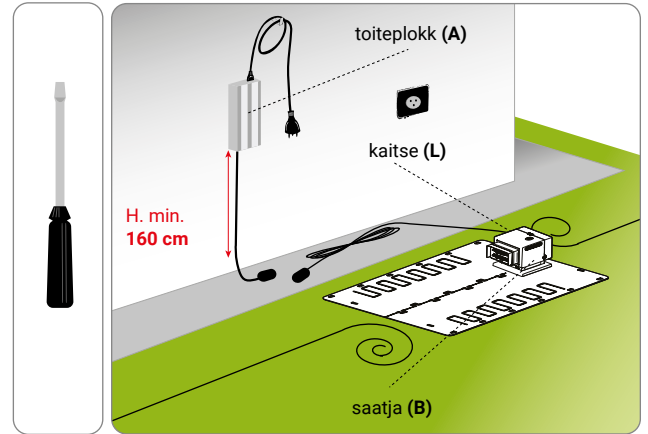


Ettevaatust - Hoiatus

Enne mistahes toimingu teostamist lülitada välja elektri üldtoide.

Paigaldada toiteplokk lastele kättesaamatusse kohta. Näiteks kõrgemale kui 160 cm (63.00 ").

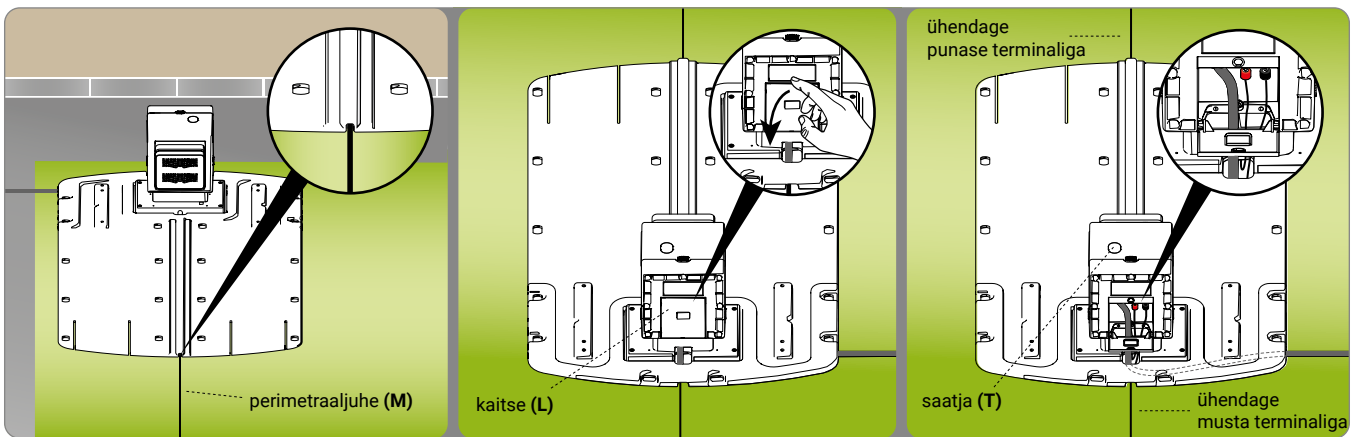
Laadimisjaamani viivat kaablit ei tohi teha lühemaks või pikemaks ja kogu üleliigne kaabel tuleb pakendada kaheksakujuliselt nagu joonisel näidatud.



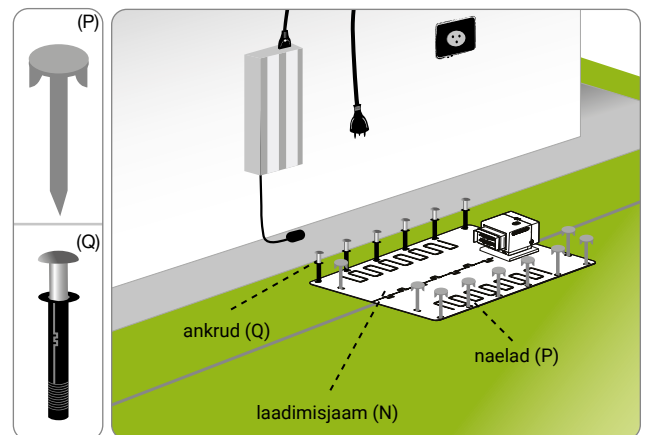
1. Paigaldada laadimisjaam määratud kohta.
2. Sisestage perimetraaljuhe (M) koos guide laadimisjaama. Lõigake ülejäänud piirdetraat ära umbes 5 cm pistikutest kõrgemal.
3. Ühendage aluse sisendkaabel saatja punase terminaliga (T). Ühendage aluse väljundkaabel musta terminaliga.



Terminalid on mõeldud ainult originaalse piirdejuhtme ühendamiseks.

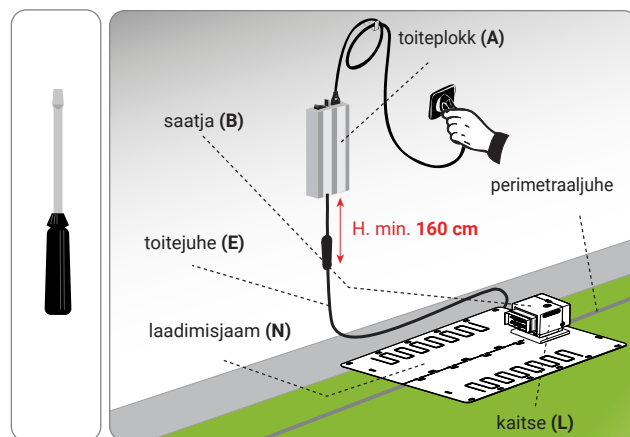


4. Kinnitada laadimisjaam (N) maa külge naeltega (P). Vajadusel kinnitada laadimisjaam ankrutega (Q).



ET

5. Paigaldada toiteplokk (A).
6. Ühendada laadimisjaama (N) toitejuhe (E) toiteploki (A).
7. Ühendada toiteploki (A) pistik vooluvõrku.
8. Kui saatja led vilgub, on ühendus õige. Vastasel juhul on vaja tuvastada anomaalia (vaata „Rikete otsing“).



LAADI ROBOT ESIMESEL KASUTUSEL

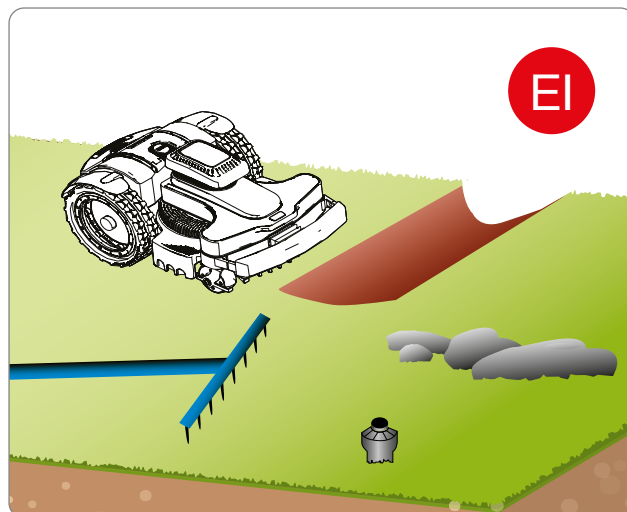
Tööpiirkonna kaardistamiseks esmakordsel kasutamisel peab robot olema laetud.

1. Lülitage laadimisalus sisse ja veenduge, et laadimisplaadid on puhtad.
2. Asetage robot laadimisjaama ilma seda sisse lülitamata.
3. Veenduge, et laadimisplaadid puutuvad kokku laadimisklemmidega ja lülitub sisse ekraan, millel on näha aku laetuse tase.
4. Kui laadimine on lõppenud, vajutage ON/OFF nuppu ja oodake paar sekundit, kuni robot on täielikult käivitunud. Järgige ekraanile ilmuvaid juhiseid ja sisestage vajadusel parool.
5. Seejärel on robot valmis programmeerimiseks.

TÖÖALA ETTEVALMISTAMINE JA PIIRITLEMINE

Niidetava muru ettevalmistamine

Veenduda, et niidetav muru oleks ühetasane ja ilma aukude, kivide või muude takistusteta. Vastupidisel juhul teha vajalikud korrastustööd. Kui ei ole võimalik mõningaid takistusi kõrvaldada, tuleb need piirkonnad sobivalt perimetraaljuhtmega eraldada.



ET

SOOVITUSED REGULEERIMISEKS



Tähtis

Kasutaja peab teostama reguleerimisi vastavalt kasutusjuhendis kirjeldatud protseduuridele. Teha ei tohi mingeid reguleerimisi, mida ei ole kasutusjuhendis selgesõnaliselt märgitud. Võimalikke erakorralisi reguleerimisi, mida ei ole kasutusjuhendis täpselt kirjeldatud, tuleb teha ainult Tootja poolt volitatud Teeniduskeskuste personali poolt.

LÕIKEKÕRGUSE REGULEERIMINE

Seadistage esmakasutusel soovitud lõikekõrgus.

Lõikekõrguse reguleerimine toimub kasutajamenüü kaudu, mida on kirjeldatud peatükis „KASUTAMINE JA TALITLUS”



Tähtis

Ärge kasutage robotit muru, mille kõrgus on lõiketerast 1 cm (0,40 ") kõrgem, niitmiseks. Vähendada lõikekõrgust järk-järgult. Soovitav on vähendada kõrgust vähem kui 1 cm (0,40 ") iga 1-2 päeva tagant, kuni jõuate ideaalse kõrguseni.



Tähtis

- Lugege enne roboti esmakordset kasutamist hoolikalt kasutusjuhendit ja veenduge, et olete sellest (ja eriti selles sisalduvatest ohutuseeskirjadest) täielikult aru saanud.
- Kasutage seadet ainult tootja poolt ette nähtud kasutuseesmärgil ja ärge tehke selles paremate töötulemuste saamiseks mingeid muudatusi.
- Vältige roboti ja selle lisaseadmete kasutamist halbades ilmastikuoludes (eriti kui võib esineda välku).

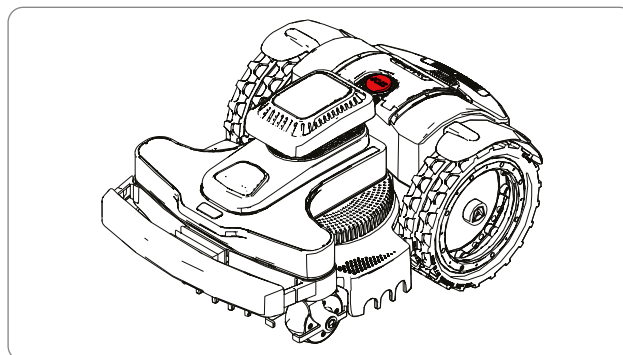
KIRJELDUS JUHTPANEEL JA MENÜÜDE ÜLEVAADE

Joonisel on kujutatud masinal olevate juhtnuppude asukohta ja funktsioone.



STOP.

Niiduki ohutuks peatamiseks. Kasutada otsese ohu korral ning roboti hooldamisel.



Asub ekraanist paremal ja võimaldab robotit sisse või välja lülitada.(A)



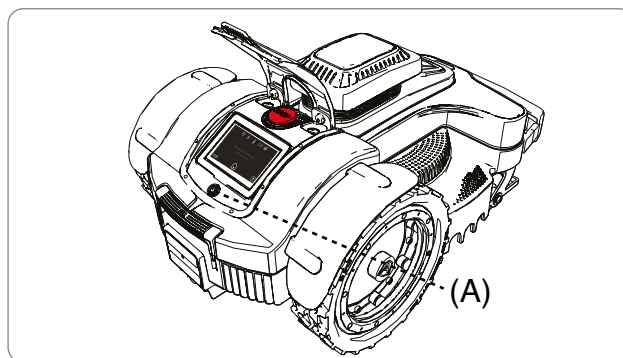
Näitab GPS asendi vastuvõtja olekut.



Näitab Bluetooth vastuvõtja olekut.



Näitab andmeedastuse GPRS vastuvõtja olekut.



Näitab aku laetuse taset.



Roboti andmed. Paigaldatud versioon ning info tööaegade ja -tsüklite kohta.



Home. Juurdepääs kasutajamenüüle.



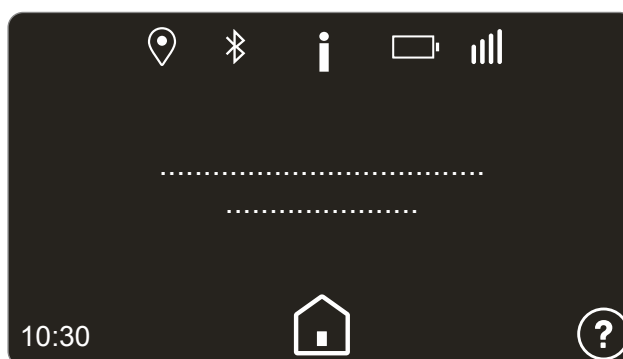
Abi: näitab ekraanil kasutatavate funktsioonide lühikirjeldust.




Naaseb eelmisele tasemele.




Kinnitab operatsiooni.



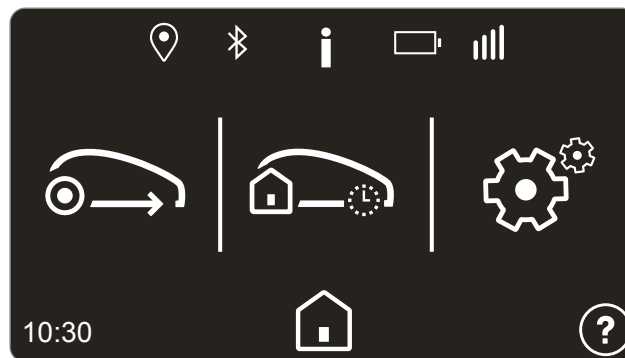
Robot laadimisjaamas

"Töö"
 Töotsükli kohene algus. Roboti laadimise ajal on võimalik valida tööala ja laadimisjaama naasmise aeg.

 Töötab kohe.

"Paus"
 Robot peatab automaatse programmi. On võimalik määrata nädalapäev, mil automaatne töotsükkel jätkub. Kui soovite peatada roboti töö kauemaks kui nädalaks, lülitage see välja.

"Seadistused"
 Võimaldab robotit programmeerida. Vt peatükki "Menüüde seadistus – Programmeerimisrežiim"



Robot aias

"Naasmine"
 Naaseb viivitamatult laadimisjaama.

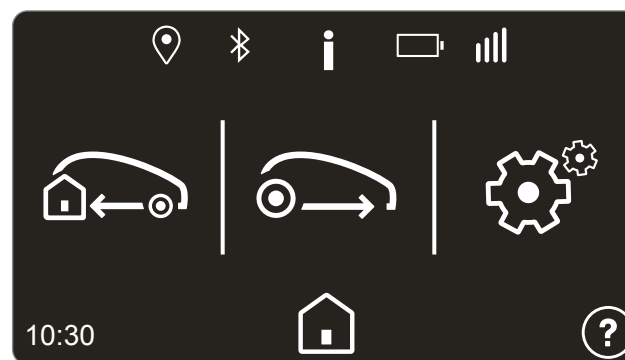
 Naaseb laadimisjaama ja jätkab järgmist töotsükli vastavalt programmile.

 Naaseb laadimisjaama ning jääb sinna valitud nädalapäeva ja kellaajani.

"Töö"
 Võimaldab valida erifunktsioone.

 Jätka tööd.

"Seadistused"
 Võimaldab robotit programmeerida. Vt peatükki "Menüüde seadistus – Programmeerimisrežiim"



ALGSEADISTUS

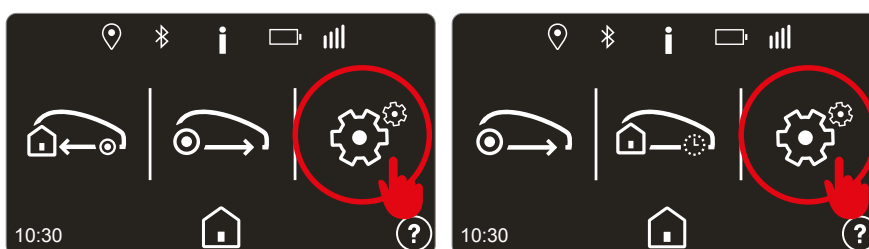
Roboti esmakordsel käivitamisel kuvatakse ekraanile algseadistused, kus on võimalik seadistada roboti keel, kuupäev, kellaaeg ja mõningad roboti põhiparameetrid.

- Paigutage robot laadimisjaama
- Vajutage käivitusnupule ON/OFF
- Lugege enne jätkamist ohutuseeskirju
- Määrake eelistatav keel
- Määrake kuupäev formaadis PP/KK/AAAA ja aeg 24 tunni formaadis
- Järgige roboti esimeseks konfiguratsiooniks ekraanile ilmuvat viisardit

Algseadistuse protsess on lõppenud. Minge roboti paigaldamis- ja tööparameetrite seadistamiseks kasutajamenüüsse.

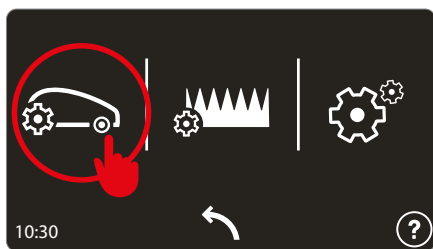
JUURDEPÄÄS MENÜÜLE

Minge roboti paigaldamis- ja tööparameetrite seadistamiseks kasutajamenüüsse. Kui robot on laadimisjaamas, vajutage kasutajamenüüsse minemiseks , vajutage STOPP, kui robot töötab.



Vajutage kasutajamenüüsse minekuks seadistusnuppu .

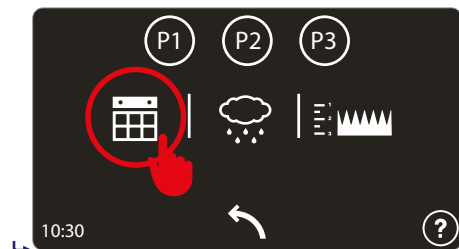
Roboti programmeerimine



Tähtis

- Soovitame toote võimaluste parimaks ära kasutamiseks programmeerida robot töötama iga päev.
- Kui seadistada tuleb mitu tööala, soovitame kasutada programmeerimises vähemalt kahte tööaega, et teatud aladel niitmissagedust suurendada.

Töökella seadistus

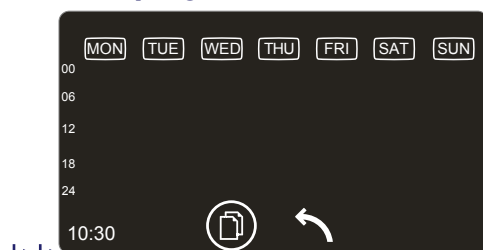


Võite seadistada 3 erinevat teatud ajal kasutatavat tööprofiili: näiteks siis, kui soovite, et aed oleks tavalisest erinevalt vaba.

Viimane seadistatud profiil on tähistatud erineva värviga ja see on profiil, mis on aktiivne roboti automaatse töö ajal.



Vajutage peamenüüsse naasmiseks mitu korda nuppu ↶.

Tööprogramm

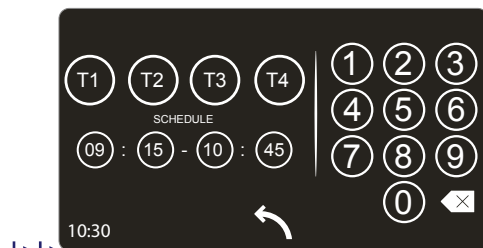


Igale nädalapäevale saab määrata kuni 4 tundi tööd.

Puudutage ekraanil konfigureeritavale nädalapäevale vastavat ala ja programmeerige seejärel ajakava.

Märkus: kui soovite kopeerida ühe päeva seadistusi teisele päevale, valige  ja päev, mida soovite kopeerida, ning seejärel üksikpäevad, millele soovite koopiat kohaldada. Lõpetage, vajutades veelkord nupule .

Päeva programmeerimine



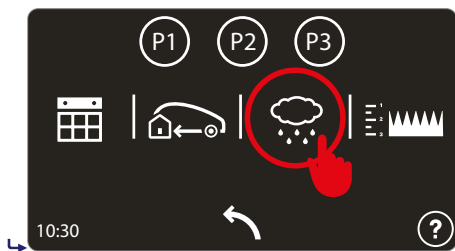
Määrake igale tööajale (T1, T2, T3, T4) algus, lõpp ning millistel aladel robot tohib sel ajal töötada.

 **Ajad T1, T2, T3, T4 ei tohi kattuda: robot kustutab vastuolus oleva kellaaja.**

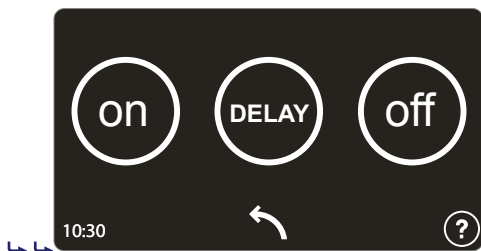
Roboti nõuetekohaseks toimimiseks on selle tööaja seadistus väga oluline. Tööaja konfiguratsiooni mõjutavad paljud parameetrid: näiteks alade arv, akude võimsus, muruplatsi keerukus, muru tüüp jms. Üldiselt tuleb töötundide arvu veidi suurendada, kui aias on rohkem kui üks niidetav ala, palju takistusi või alad on keerulise kujuga. Vaadake esimeseks konfiguratsiooniks allolevat näidistabelit.

Mudel	m ² (ft ²)	T1	T2	T3
D040ER4				
D041ER4				

Vihmaandur



Määrab roboti käitumise, kui andur tuvastab vihma.

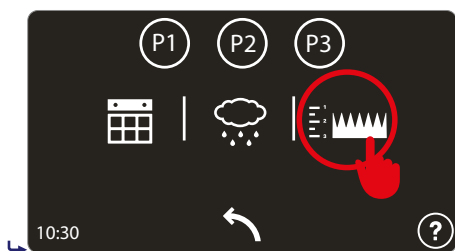


ON (SEES): vihma avastamisel naaseb robot laadimisjaama. Laadimistsükli lõppedes jätkab robot tavalist tööd automaatselt, kui andur enam vihma ei tuvasta.

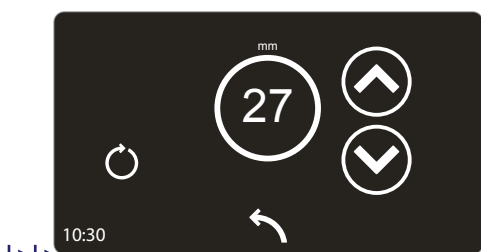
DELAY (VIIVITUS): vihma avastamisel naaseb robot laadimisjaama ja jääb sinna ajaks, mis seadistatakse lehel, mis ilmub nähtavale pärast nupule "Delay" vajutamist.

OFF (VÄLJAS): vihmaandur on deaktiveeritud.

Lõikekõrguse reguleerimine



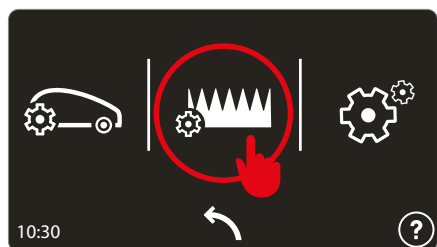
Seadistage soovitud lõikekõrgus.



Seadistage soovitud väärtus nooltega.

Vajutage asendi kalibreerimiseks ümmargusele märgile.

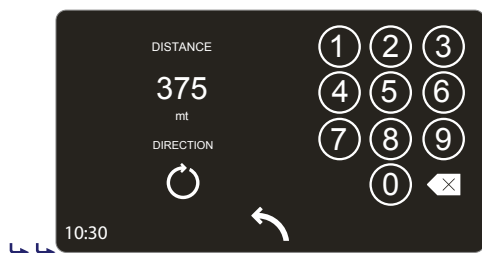
Aia seadistus



Seadistab niidetava ala omadused.

! Ühest alast koosnevates aedades tuleb siiski seadistada vähemalt üks tsoon.

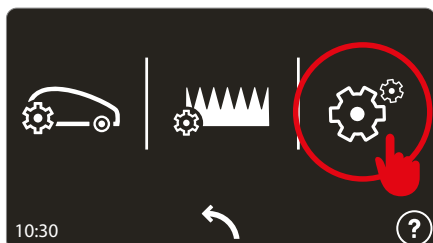
Tööprogramm



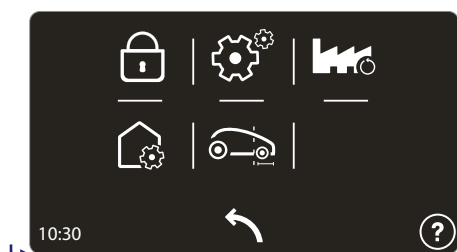
Aia igale alale tuleb määrata järgnev:

- **Kaugus.** Vajalik kaugus ala keskele jõudmiseks, kui robot järgib piirdetraati. Soovitame võtta selle eeskujuks kaugus tööala keskpunktist, et robot alustaks kindlasti tööd soovitud alal. Seadistades laadimisjaama paigutamise ala väärtuseks 0.
- **Suund.** Lühim vahemaa tööalale jõudmiseks. Suund võib olla kas "Päripäeva" või "Vastupäeva". Laadimisjaamast väljunud robot järgib piirdetraati seadistatud suunas.

Üldised seadistused



Üldist laadi seadistused.



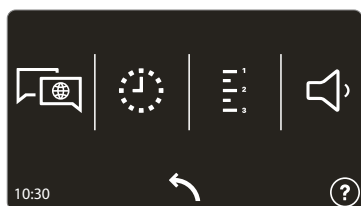
Kaitse. Võimaldab aktiveerida/deaktiveerida/muuta roboti PIN-koodi.

Parooli määramiseks või muutmiseks tuleb sisestada esmalt PIN-kood ja seejärel uus PIN-kood. Ostuhetkel on tootja sisestatud parool "0000".

⚠️ Parooli unustamise vältimiseks tuleb valida hõlpsalt meelde jääv kood.



Üldised seadistused.



- Menüüde ja teadete keele seadistus.
- Roboti kuupäeva ja kellaaja seadistus.
- Vahemaade ja alade mõõtühiku seadistus.
- Lubab/keelab roboti helimärguanded.



Võimaldab seadistada korrigeeriva teguri laadimisjaama äratundmiseks. Vaadake lisateavet roboti või rakenduse menüüst.



Taastab tehase seaded.

⚠️ Kõik konfiguratsioonid kaovad ja aia ning niiduki seadistused tuleb uuesti konfigureerida. PIN-koodi vaikimisi väärtust ei taastata.

KASUTUSELEVÕTMINE – AUTOMAATNE REZHIIM

Automaatse tsükli käivitamine tuleb teha esimesel kasutuselevõtmisel või pärast tööpauzi.

1. Veenduda, et niidetava platsi muru kõrgus oleks vastavuses roboti nõuetekohase töötamisega (vaata tehnilisi näitajaid).
2. Reguleerida soovitud lõikekõrgust (vaata lõikekõrguse reguleerimine).
3. Veenduda, et tööala oleks nõuetekohaselt piiritletud ja et seal ei oleks takistusi roboti regulaarseks tööks, nagu näidatud osas „Tööala ettevalmistamine ja piiritlemine“ ja järgnevad.
4. Paigutada robot laadimisjaama.
5. Vajutage nupule “ON/OFF” ja oodake paar sekundit, kuni robot on täielikult sisse lülitunud. Järgige ekraanile ilmuvaid juhiseid ja sisestage vajadusel parool.
6. Kui robot pannakse tööle esimest korda, on vajalik programmeerida. Kui aga robot pannakse tööle peale tööpauzi, on vajalik kontrollida, et programmeeritud funktsioonid vastaksid niidetava pinna tegelikule olukorrale (nt. lisatud basseid, taimed, jne.) (vaata „Programmeerimisrezhiim“).
7. Pärast paari sekundit ilmub ekraanile sõnum “CHARGING”.
8. Robot hakkab muru niitma vastavalt programmeeritud rezhiimile.
9. Kindlustada, et aias poleks pärast paduvihmasid poriloike. Vastasel juhul tuleb ala korda teha või panna robot “Pause” peale.

ROBOTI OHUTU SEISKAMINE

Roboti kasutamise ajal võib olla vajalik robot peatada. Tavalistes tingimustes peatatakse robot klahviga “STOP”. Ohu korral või hooldustöö teostamiseks on vajalik peatada see ohututes tingimustes, et vältida tera ootamatu käivitumise ohtu. Roboti peatamiseks vajutada nupule “STOP” ja seejärel nupule “ON/OFF”. Eemaldage toitepistik seinakontaktist.



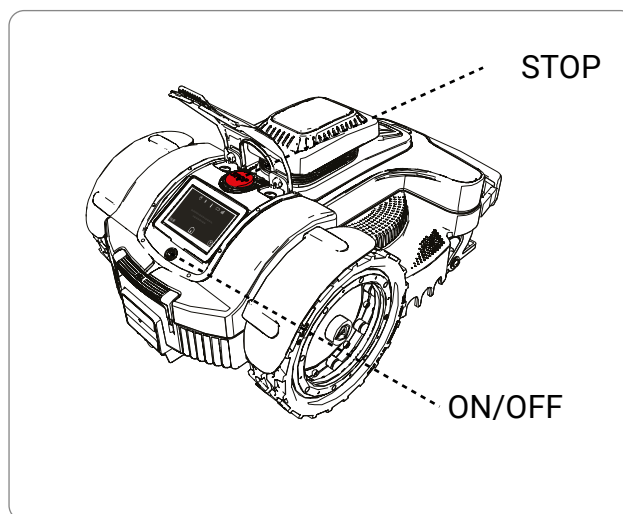
Tähtis

Roboti seiskamine ohututes tingimustes on vajalik hooldus- ja parandustööde teostamiseks (näiteks: tera vahetamine, puhastustööd, jne.).

Roboti käivitamiseks järgida järgmisi punkte:

- asetada robot niitmisalale;
- vajutage roboti sisselülitamiseks ja uueks käivitusprotseduuriks nupule “ON/OFF”.

Kui robot käivitatakse niitmisalast väljaspool, siis lõiketera mootor ei käivitu ning peale lühikest signaaliotsingut ilmub roboti monitorile tekst “OUT OF BORDER” (“NIITMISALAST VÄLJASPOOL”). Vajutada nuppu “ON/OFF”, asetada robot niitmisalasse ning alustada uuesti käivitusprotseduuri.



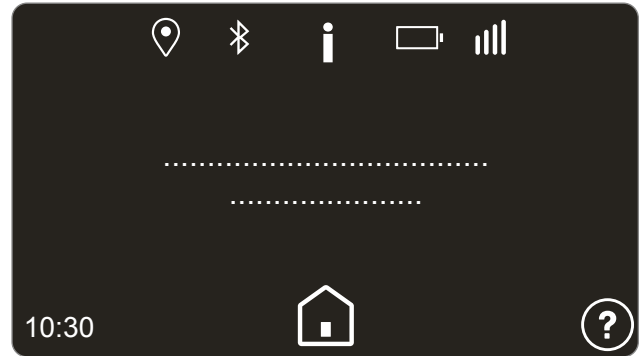
EKRAANI KUVAMINE TÖÖ AJAL

Muruniitja töötamise ajal näitab ekraan järgmisi andmeid:

- niiduki kiirus;
- lõiketera kiirus;
- aku laetuse protsent.

Kui niidukit laetakse, on ekraanil näha laadimise edenemine.

Kui muruniitja on väljaspool tööaega, kuvab ekraan töö alguse päeva ja kellaaja.



PIKEM TÖÖPAUS JA VIIMINE TÖÖSEISU

Roboti pikaajalise mittekasutamise korral ning enne niitmishooaega, et tagada nõuetekohane toimimine töö taasalustamisel.

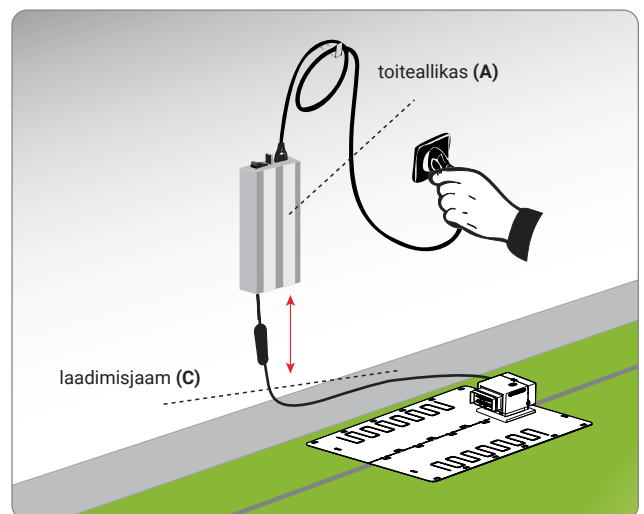
1. Laadida enne talvist hoiulepanekut aku täielikult. Laadida akut vähemalt iga 5 kuu tagant.
2. Viia autoriseeritud edasimüüja juures läbi korraline hooldus. See on roboti heas töökorras hoidmise põhialus. Tavaliselt hõlmab hooldus järgnevaid operatsioone:
 - roboti kere, lõiketera ja kõikide teiste liikuvate osade täielik puhastus.
 - roboti sisemuse puhastus.
 - roboti töökorra kontrollimine.
 - kulunud osade, nagu lõiketera, kontroll ja vajadusel väljavahetamine, harjad (ainult robotitel, mis on varustatud harjadega mootoritega).
 - aku võimsuse kontroll.
 - vajadusel võib edasimüüja laadida ka uue tarkvara.
3. Puhastada hoolikalt robot ja laadimisjaam (vaata „Roboti puhastamine“).
4. Kontrollida võimalikke kulunud või kahjustunud komponente, nagu lõiketera ja kaaluda nende väljavahetamist.
5. Paigutada robot kaitstud ja kuiva, sobiva õhutemperatuuriga 10-20 °C ja võõrastele (lapsed, loomad, muud välised kehad, jne.) raskesti juurdepääsetavasse kohta. Hoida robotit temperatuuril alla 20°C, et vähendada akude tühjaks laadimist.
6. Ühendada lahti toiteploki pistik (A).
7. Katta laadimisjaam (C) kinni vältimaks materjali (lehed, paber, jne.) sattumist selle sisemusse ja ühendusplaatide säilitamiseks.

Viimine tööseisu

Enne roboti viimist tööseisu pärast pikka tööpausi, toimida näidatud moel.

1. Ühendada toiteploki (A) pistik vooluvõrku.
2. Taastada üldine elektritoide.

Taastage roboti normaalne töö nii, nagu on kirjeldatud lõigus „KASUTUSELEVÖTT AUTOMAATREŽIIMIS“.

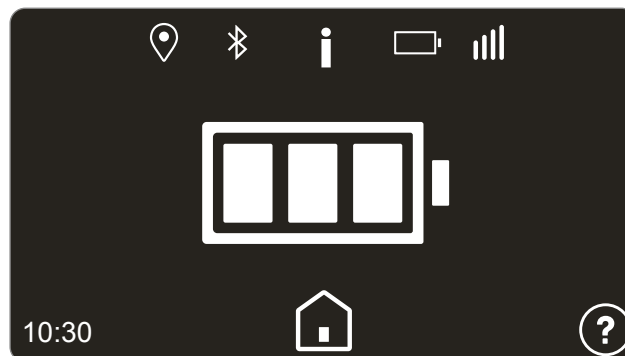




Oht - Tähelepanu!

Robotit on keelatud laadida plahvatusohtlikus või tuleohtlikus keskkonnas.

1. Ühendage laadimisjaam elektritoitega ja veenduge, et laadimisplaadid on puhtad.
2. Paigutage robot laadimisjaama ilma seda sisse lülitamata.
3. Veenduge, et laadimisklemmid on laadimisplaatidega kontaktis ja ekraan lülitub sisse ning näitab aku laetuse taset.
4. Kui laadimine on lõppenud (umbes 6 tunni pärast), eemaldage robot laadimisjaamast.
5. Pange robot ohutusse ja kuiva toatemperatuuriga kohta (10-20 °C), kus see ei ole lastele ega lemmikloomadele kergesti ligipääsetav ning ei puutu kergelt kokku muude võõrkehadega vms



SOOVITUSED KASUTUSEKS

Järgnevalt on toodud mõned soovitusel, mida tuleb roboti kasutamise ajal järgida:

- ka pärast nõuetekohast ettevalmistust, simuleerida esmakordsel kasutusel mõningaid proovimanöövreid, et teha selgeks juhtseadmed ja põhilised funktsioonid;
- kontrollida põhiorganite kinnituskruvide kinnitust;
- niita muru tihti, et vältida rohu liigset kasvamist;
- ärge kasutage robotit muru, mille kõrgus on lõiketerast **1 cm** (0,40 ") kõrgem, niitmiseks. Kõrge rohu korral tõsta tera kõrgemale, et seda siis järgnevatel päevadel järk-järgult madalamale lasta;
- kui murul on automaatne kastmissüsteem, programmeerida robot nii, et see tuleks laadimisjaama tagasi vähemalt 1 tund enne kastmise algust;
- kontrollida maapinna kallet ja veenduda, et see ei ületaks maksimaalseid lubatud väärtusi, nii et roboti kasutamine ei tekitaks ohtusid;
- soovitame programmeerida roboti nii, et see ei töötaks rohkem, kui vaja, hinnates ka rohu erinevat kasvamist erinevatel aastaegadel, et seda mitte asjatult kulutada ega akude kestust vähendada;
- roboti töötamise ajal vältida ohutuse huvides inimeste (eriti laste, vanurite ja puuetega inimeste) ja koduloomade viibimist tööalal. Selle ohu vältimiseks on soovitatav programmeerida roboti töötegevus sobivatele aegadele.

Tootja ei garanteeri muruniiduk-roboti täielikku ühilduvust teiste traadita süsteemide nagu kaugjuhtimispultide, raadiosaatjate, kuuldeaparaatide, maa-aluste elektriliste loomapiirdeade või muu taolisega.



Tähtis

Hooldustööde ajal kasutada tootja poolt soovitatud isikukaitsevahendeid, eriti kui töötatakse teraga. Enne hooldustööde teostamist veenduda, et robot oleks peatatud ohutult (vaata „Roboti ohutu seiskamine”).

PLAANIJÄRGSE HOOLDUSE AJAVAHEMIKE TABEL

Sagedus	Komponent	Töö tüüp	Viide
Iga nädal	Tera	Puhastada ja kontrollida tera efektiivsust. Vahetada välja, kui tera on löögi tulemusena paindunud või kui on väga kulunud	Vaata „Roboti puhastamine” Vaata „Tera vahetamine”
	Akulaadija nupud (kontaktlaadimisega mudelites)	Puhastada ja kõrvaldada võimalik oksüdatsioon	Vaata „Roboti puhastamine”
	Kontaktplaadid (kontaktlaadimisega mudelites)	Puhastada ja kõrvaldada võimalik oksüdatsioon	Vaata „Roboti puhastamine”
	Vihmaandur	Puhastada ja kõrvaldada võimalik oksüdatsioon	Vaata „Roboti puhastamine”
Iga kuu	Robot	Puhastada	Vaata „Roboti puhastamine”
Kord aastas või niitmishooaja lõpus	Robot	Täitke kupong volitatud teeninduskeskuses	Vaata “Pikem tööpaus ja viimine tööseisu”

ROBOTI PUHASTAMINE

1. Peatada robot ohutustingimustes (vaata „Roboti ohutu peatamine“).



Ettevaatust - Hoiatus

Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte löikamise ohtu.

2. Puhastada roboti kõiki välispindu leiges vees ja neutraalse seebiga niisutatud ja hästi pigistatud käsna, et eemaldada enne kasutamist liigne vesi.



Ettevaatust - Hoiatus

Liigse vee kasutamine võib põhjustada lekkimist kahjustades elektrilisi komponente.

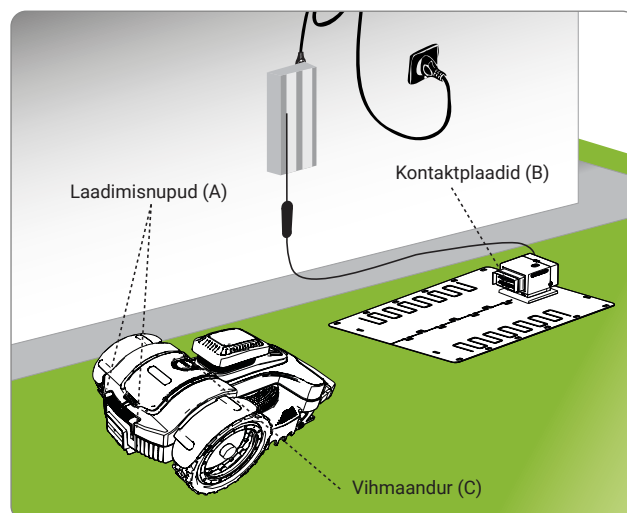
3. Ärge kasutage lahusteid või bensiini, et mitte kahjustada värvitud pindasid ja plastikkomponente.
4. Ärge peske roboti sisemisi osasid ega kasutage rõhuga veejugasid, et mitte kahjustada elektrilisi ja elektroonilisi komponente.



Ettevaatust - Hoiatus

Elektriliste ja elektrooniliste komponentide pöördumatu kahjustamise vältimiseks ärge asetage robotit ei osaliselt ega täielikult, vette, kuna see ei ole veekindel.

5. Kontrollida roboti alumist poolt (lõiketera tsoon, esimesed ja tagumised rattad), kasutada sobivat harja, et eemaldada koorikud ja/või jäägid, mis võiksid takistada roboti nõuetekohast tööd.
6. Eemalada võimalikud rohu- ja lehejätmed robotist haaramise piirkondadest.
7. (kontaktlaadimisega mudelites) Puhastada akulaadijate (A) nupud, kontaktplaadid (B) ja kõrvalada võimalikud elektrikontaktidest tingitud oksüdeerumised või jäägid kuiva lapiga ja, vajadusel, peene liivapaberiga.
8. Puhastage vihmaandurit (C) ning eemaldage mustus või võimalik oksüdatsioon.
9. Puhastada laadimisjaama sisemus kogunenud jääkidest.



KOMPONENTIDE VAHETAMINE

SOOVITUSED OSADE VAHETAMISEKS



Tähtis

Teostada asendus- ja parandustoiminguid vastavalt ehitaja antud juhtnööridele või pöörduge teeninduskeskuse poole, kui antud toiminguid kasutusjuhendus mainitud ei ole.

AKUDE ASENDAMINE



Tähtis

Asendada akud volitatud teeninduskeskuses.

TERA ASENDAMINE

1. peatada robot ohutustingimustes (vaata „Roboti ohutu peatamine“).



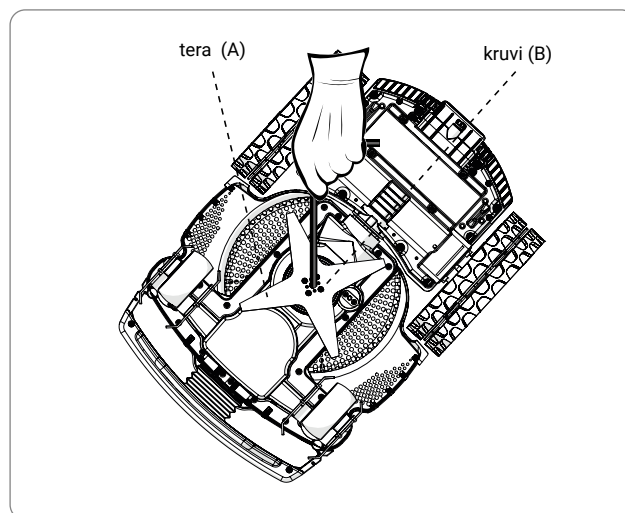
Tähtis

Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte löikamise ohtu.

Asendada ainult seadmega sobivate originaalteradega.

Mudel	Lõiketera kood
D040ER4	075Z07800A
D041ER4	300_D0042_04

2. pöörata robot ümber ja toetada nii, et kapotikate ei saaks vigastada.
3. keerata lahti kruvid (B) tera (A) lahtimonteerimiseks.
4. sisestada uus tera ja kinnitada kruvid.
5. pöörata robot tagasi tööasendisse.



ET

- Käesolevat toodet klassifitseeritakse selle kasuliku eluea lõpus elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmetena (WEEE) ning seda on seetõttu keelatud realiseerida tavalise olmeprügi, segaolmejäätmete (sorteerimata) ja ka sorteeritud olmejäätmete (ringlussevõetavate) hulgas.
- Kasutaja peab nõustuma toote ringlussevõetuga vastavalt kohalikule seadusandlusele; see tähendab, et ta peab eraldama elektrilised ja elektroonilised komponendid ning need viskama eraldi vastavatesse elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmejaamadesse, või siis tagastama terve seadme müüjale uue seadme ostmishetkel. Eeskirju eirav elektri- ja elektroonikaseadmete käitlemine on rikkumise toimepaneku asupaiga seadustega karistatav.
- Elektri- ja elektroonikaseadmetes sisalduvad ohtlikud ained võivad kahjustada keskkonda ja inimeste tervist, seetõttu on kasutajal oluline roll aidata kaasa elektri- ja elektroonikaseadmete korduvkasutamise, ringlussevõttu ja muud elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmete taaskasutamist.
- Kõik komponendid, mis peavad olema eraldatud ja hävitatud teatud kindlal viisil, on märgitud spetsiaalse märgistusega.



Oht - Tähelepanu

Elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed võivad sisaldada ohtlikke aineid, millel võib olla kahjulik mõju keskkonnale ja tervisele. Elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed tuleb realiseerida nõuetekohaselt ja ainult vastavates kogumispunktides.

- Pakend – toote pakend on valmistatud taaskasutatavast materjalist ja tuleb realiseerida jätkusuutlikul viisil selleks ette nähtud konteinerites või vastavates kogumiskeskustes.
- Patareid – vanad või tühjad patareid sisaldavad keskkonnale ja tervisele kahjulikke aineid ning seetõttu ei tohi neid realiseerida tavalise olmeprügi hulgas. Kasutaja on kohustatud realiseerima akud jätkusuutlikul viisil selleks ette nähtud kogumiskonteinerites või vastavates kogumiskeskustes.

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

Kinnitab ja kannab vastutust selle eest, et toode:

automaatsed akutoitega robotniidukimudelid D040ER4, D041ER4 vastavad ohutus-, tervise- ja keskkonnakaitsealastele põhinõuetele, mis on sätestatud asjakohastes Euroopa Liidu direktiivides ja Ühendkuningriigi määrustes.

CE ja UK vastavusdeklaratsioonide täielikud tekstid on paberkandjal saadaval tootepakendis.

Zucchetti Centro Sistemi teatab samuti, et vastavalt direktiivile 2005/88/EÜ (S.I. 2001/1701) on müratase LWA usaldusväärse valimi põhjal $63,0 \text{ dB} \pm 2,0 \text{ dB}$ (sageduskarakteristikul A standardse nulltaseme 1 pW suhtes), garanteeritud müratase LWA on madalam kui 67 dB (sageduskarakteristikul A standardse nulltaseme 1 pW suhtes) ning direktiividele 2005/88/EÜ (S.I. 2001/1701 Ühendkuningriigis) ja 2006/42/EÜ (S.I. 2008/1597 Ühendkuningriigis) vastavad tehnilised toimekirjad on koostatud aadressil Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/a Terranuova B.ni (AR) Itaalia.

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

Declares and assumes liability that the product:

battery-powered automatic lawnmower robot, models D040ER4, D041ER4 comply with the basic requisites for safety, health and environmental protection provided for by the relevant EU directives and UK regulations.

The full texts of the CE and UK Declarations of Conformity are available in paper format inside the packaging containing the product.

Zucchetti Centro Sistemi also declares that, pursuant to European directive 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 in UK), the LwA sound power level, out of a significant sample, is $63.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ (weighted on A curve and referred to 1pW), that the guaranteed LwA sound power level is less than 67 dB (weighted on A curve and referred to 1pW) and that the technical folders in compliance with European directives 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 in UK) and 2006/42/CE (S.I. 2008/1597 in UK) are available c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

GARANTIINGIMUSED

Zucchetti Centro Sistemi S.p.A (ZCS) garanteerib oma klientidele kõigi Euroopa direktiivis 1999/44/CE sisalduvate õiguste rakendamise.

Täpsemalt on garantiiga kaetud võimalikud materjali- või tootmisvead vähemalt 2 (kaks) aastat pärast algset ostukuupäeva. ZCS ei garanteeri toote katkestusteta ega veatut tööd ning ei vastuta kahju eest, mille on põhjustanud juhiste valesti mõistmine. Lisaks sellele ei kehti käesolev garantii järgnevale: esteetilised kahjustused nagu kriimud, lõiked ja mõlgid; kuluartiklid (nt patareid), v.a. juhul, kui seadme kahjustused on tekkinud defektsete materjalide või tootmisvea tõttu; kahju, mis tuleneb toote kasutamisest lisaseadmetega, mida ei ole tootnud ega müünud ZCS; õnnetustest tulenev kahju, väärarvitamine, vale kasutamine, üleujutused, tulekahju või muud loodusnähtused või välised põhjused; kahjustused tootes, mida ZCS-i teenusepakkuja on teostanud ilma ZCS-i kirjaliku loata.

ZCS säilitab ainuõiguse parandada ja asendada (uue või hiljuti renoveeritud tootega) toodet ja selle osi, või pakkuda oma äranägemisel kogu ostuhinna hüvitamist. Hüvitamise korral tuleb toode, mille eest hüvitust saadakse, ZCS-ile tagastada ja see muutub jälle ZCS-i omandiks.

Garantiiaja jooksul parandab või asendab ZCS tavapärase kasutamise käigus kahjustatud komponente. Remont või asendamine võib hõlmata selliste osade ja/või üksuste kasutamist, mida ZCS on hiljuti remontinud. Lisaks jätab ZCS endale õiguse kasutada sama väärtuse ja konstruktsiooniga varuosi, üksusi või komponente. Remondi- või asendustöödes kasutatud osade või tööjõukulud ei pea tasuma klient. Klient tasub selle asemel transpordikulud. Kui toode või osa asendatakse, muutub mistahes asendatud objekt kasutaja omandiks ja asendatav osa läheb ZCS-i omandisse.

Käesolev garantii ei mõjuta ostja õigusi, mis on kehtestatud kehtivate siseriiklike seadustega, piiramata nende seadustega kehtestatud tasusid, mille ostja tasub garantii teostamiseks.

Osturiigi piiratud garantii tähendab seda, et garantiid kasutatakse ainult müügipunktis, kust robot osteti või lähimas teeninduskeskuses. Defektne robot tuleb viia isiklikult edasimüüjale või lähimasse teeninduskeskusesse. Ostja enda kulul kulleriga saatmise korral peab ostja pakkima pakendi originaalpakendisse ja sellega peab kaasas olema arve või ostukviitungi koopia, sh ostukuupäev, seerianumber ja probleemi kirjeldus.

TINGIMUSED JA PIIRANGUD

- Pöörduge teabe saamiseks garantii rakendamise kohta ja mistahes info saamiseks müügipunkti.
- See garantii kehtib ainult siis, kui:
 - defektne toode esitatakse koos originaalarve või ostukviitungiga, millel on näha ostukuupäev ja edasimüüja nimi.
- Käesolev garantii kaotab kehtivuse, kui:
 - toodet ei kasutata vastavalt kasutus- ja hooldusjuhiste;
 - paigaldus või kasutamine ei vasta kasutusjuhenditele;
 - seerianumber on kustunud või muutunud loetamatuks;
 - kasutatakse mistahes lubamata välisseadet või toodet muudetakse;
 - kasutatakse mitteoriginaalseid varuosi või tarvikuid;
 - mõnda osa või tarvikut muudetakse omavoliliselt;
 - hooldustöid teostab klient ise või neid teevad volitamata kolmandad osapooled;
 - robotis, toiteallikas, laadijas või lisaseadetes ilmneb rikkeid, mis tulenevad kliimast: nagu näiteks välkudest, laviinist, maalihetest, liigpingest, elektrilöökidest, äikesetormist, üleujutustest, loodusõnnetustest vms.
- Garantiist välja jätmine ja piirangud:
 - garantii alla ei kuulu kulumiskindlad osad, nagu näiteks harjad, lõiketerad, piirdetraadid, naelad, rihmad, rattad, kaablid ega ühenduskaablid;
 - plastmassist välisosad, milles ei ole tootmisvigu. plastmassosade värvimuutus, mis tuleneb looduslikest mõjudest või keemilistest ainetest;
 - patarei garantii on piiratud ainult tootmisvigadega ja see kehtib esimese 24 elukuu jooksul;
 - mootoritel on 2-aastane garantii, mis on siiski piiratud 3000 töötunniga.

GARANTIITEENINDUSE TAOTLEMINE

Garantiiteeninduse ja konkreetsete juhiste saamiseks selle kohta, kuhu ja kuidas ZCS-i toode hooldamiseks tagastada, tuleb võtta ühendust müügipunktiga, kust robot osteti või lähima teeninduskeskusega. Garantiiõiguse kasutamiseks peab ostja esitama toote algselt edasimüüjalt saadud ostuarve või -kviitungi originaali. Garantii on piiratud riigiga, kus ZCS või volitatud edasimüüjad on toote algselt müünud.

TÄIENDAVID MÕISTED

Kohapealne abi

- Kliendile ei ole ette nähtud tootega seotud kohapealset abi ka mitte garantiiaja jooksul.
- Kui tekib kohapeal sekkumise vajadus, võetakse tasu kõne eest ning kõnesoleva teeninduskeskuse tunnitasu.

Soovitused

- Hoidke originaalpakend alles.
- Hoidke alles arve või ostukviitung (nende puudumine põhjustab garantii katkemise).

Tähelepanu

- Klient on kohustatud kasutusjuhendit hoolikalt lugema ja rangelt järgima.

