

Instrukcja obsługi robota koszącego NEO 04-621

Z kartonowego opakowania należy oderwać miarkę, która posłuży do wydzielenia odległości pomiędzy krawężnikiem przewodem ograniczającym.



Akumulator montujemy odkręcając pokrywę zabezpieczającą od dołu urządzenia.

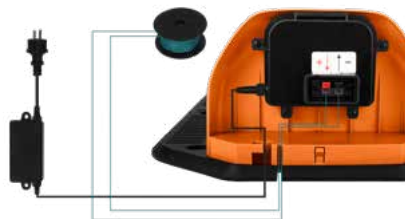
** akumulator nie jest załączony do zestawu*



Po wysunięciu osłonki z korpusu bazy podłączamy przewód zasilający do stacji ładowania.



Należy odwrócić stację ładowania i umieścić w dedykowanym korytarzu przewód ograniczający oraz podłączyć go do gniazda „+”, natomiast drugi (odchodzący w bok stacji dokującej) do gniazda „-”.



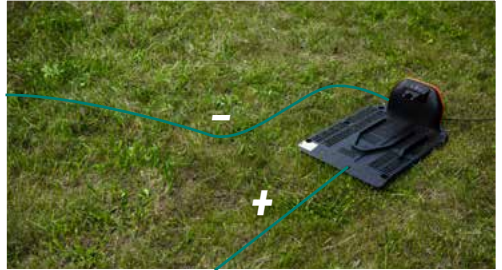
Zamontować pokrywę obudowy



Przytwierdzić stację ładującą do podłoża używając dołączonych wkrętów. Należy pamiętać, że przewód przechodzący pod stacją musi być wyprowadzony co najmniej 2m w linii prostej przed bazą, aby robot koszący miał możliwość wjazdu do stacji.



UWAGA! Przewód podłączony do gniazda '+', musi być wyprowadzony co najmniej 2m w linii prostej przed stacją, aby robot koszący miał możliwość wjazdu do bazy. Drugi przewód '-' powinien być wyprowadzony w bok (w lewą stronę, jak na zdjęciu).



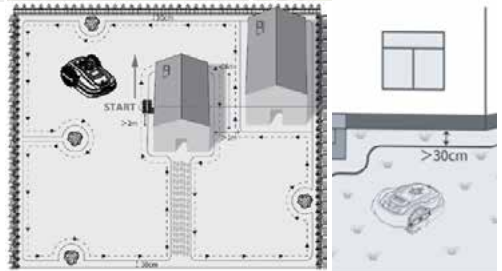
Przymocować przewód ograniczający do podłoża za pomocą dołączonych kołków. **UWAGA!!! NIE PRZECIĄĆ PRZEWODU!**



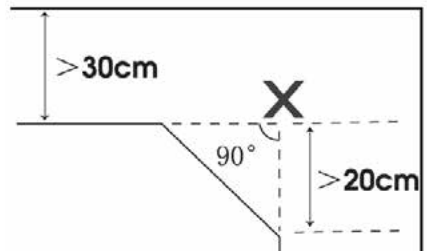
UWAGA! Zwrócić uwagę na zachowanie poniższych odległości:

- 2m przewodu ograniczającego w prostej linii przed wjazdem do bazy
- Przewód ograniczający w odległości przynajmniej 30 cm od brzegu obszaru koszenia.

Przykładowy schemat ułożenia przewodu ograniczającego:



Unikać układania przewodu pod kątem 90°, starać się załamywać kąt.



Podłączyć bazę dokującą do źródła zasilania. Zielona kontrolka na bazie zaświeci się ciągłym światłem sygnalizując gotowość do pracy.

Włączyć urządzenie za pomocą przełącznika znajdującego się na pokrywie montażowej akumulatora.

Wcisnąć przycisk ON/OFF na panelu sterującym robota. Zaświecą się kontrolki sygnalizacyjne na panelu sterującym oraz urządzenie wyda charakterystyczny dźwięk. Kontrolki świecące się zielonym światłem sygnalizują gotowość do pracy. Jeżeli widoczna jest świecąca się kontrolka błędów (czerwony kolor) należy sprawdzić rodzaj błędów i postępować zgodnie z instrukcją obsługi dołączonej do urządzenia.

- **Tryb manualny** – można odblokować urządzenie i rozpocząć pracę zgodnie ze wskazówkami na kolejnej stronie.
- **Tryb zdalny** – postępować zgodnie ze wskazówkami w dalszej części instrukcji.



Przycisk włączania robota / ustawiania czasu pracy w trybie manualnym (ON/OFF)



Przycisk wyboru powrotu do bazy w trybie manualnym (HOME)

Przycisk włączania opcji koszenia w trybie manualnym (START)



Przycisk zatwierdzenia i wykonania opcji koszenia oraz powrotu do bazy w trybie manualnym (OK)

Koszenie w trybie manualnym

Odblokować robota za pomocą kodu:

2 x START

2 x HOME

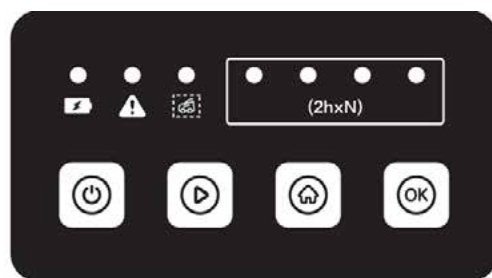
OK



Wybrać całkowitą długość pracy robota za pomocą wciśnięcia przycisku START: każda z czterech diod znajdujących się w ramce powyżej przycisków sterujących odpowiada wielokrotności 2h pracy urządzenia, tzn. jedna dioda=2h, 2 diody=4h itd.

Po wciśnięciu przycisku START, a następnie zatwierdzeniu OK robot wyjedzie z bazy i rozpocznie pracę.

Silnik napędzający ostrza włączy się po ok. 10 sekundach od opuszczenia stacji dokującej.



Po spadku poziomu naładowania akumulatora poniżej 20% robot przerwie pracę i samoczynnie wróci do stacji dokującej celu naładowania.

Ładowanie robota rozpocznie się w momencie kiedy wyjedzie do bazy i dotknie styków ładujących.

Lampka kontrolna na stacji dokującej zacznie pulsować sygnalizując proces ładowania. Po naładowaniu akumulatora lampka zacznie świecić się ciągłym światłem, po czym robot podejmie przerwana pracę na czas pozostały do końca ustawionego wcześniej czasu koszenia.



Praca w trybie manualnym charakteryzuje się tym, że robot rozpocznie pracę każdego dnia o tej samej porze o której został uruchomiony po ustawieniu zadanego czasu pracy. Wciśnięcie przycisku STOP zeruje zegar czasu pracy.

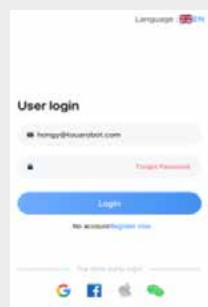
Włączenie robota do pracy w trybie manualnym każdorazowo zeruje ustawienia harmonogramu w aplikacji mobilnej.



Koszenie w trybie zdalnym

Ściągnąć aplikację mobilną ze sklepu AppStore lub GooglePlay korzystając z kodu qr znajdującego się na urządzeniu.

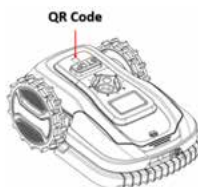
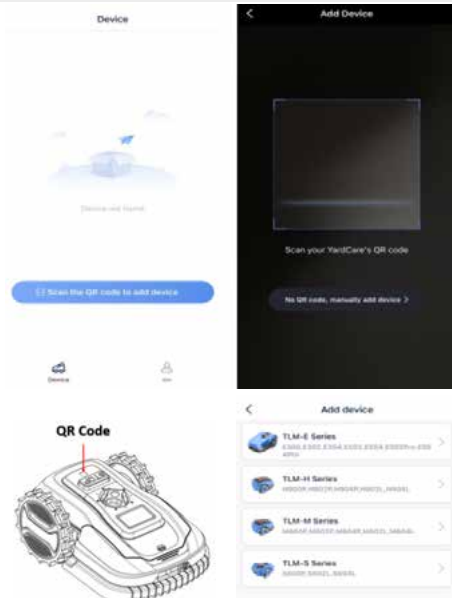
Wybrać język i przejść przez proces rejestracji i aktywacji konta zgodnie z wyświetlającymi się wskazówkami.



UWAGA! Podczas parowania robota z aplikacją mobilną stacja dokująca musi być podłączona do zasilania, robot włączony (kontrolki świecące się na zielono), robot nie może znajdować się w bazie tylko wewnątrz obszaru koszenia!

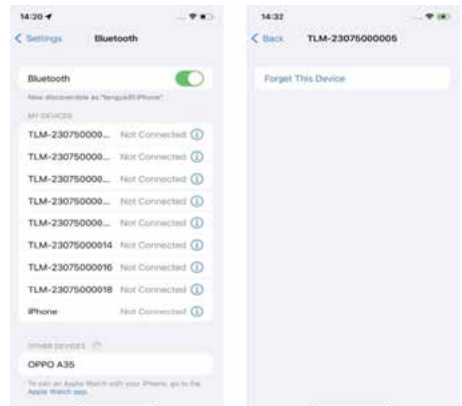
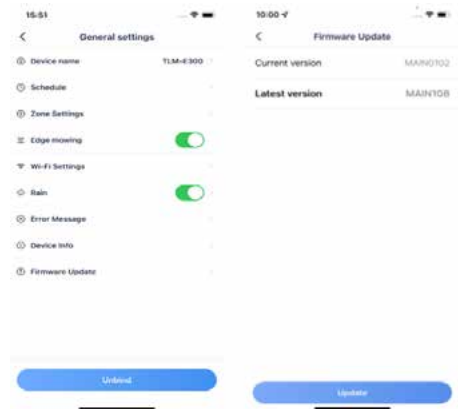
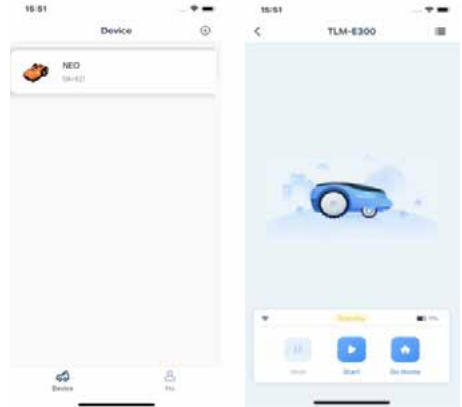
Sparować urządzenie z aplikacją skanując kod QR znajdujący się na robocie (poniżej przycisku STOP).

UWAGA! Robot musi znajdować się w pobliżu telefonu (w zasięgu pola Bluetooth), a połączenie nie może być przerywane!



Wybrać dodane urządzenie.

UWAGA! Przed pierwszym rozpoczęciem pracy sprawdzić wersję oprogramowania urządzenia w rozwijanym menu (prawy górny róg, 'trzy poziome kreski') i w razie potrzeby zaktualizować. W trakcie procesu aktualizacji nie przerywać połączenia z robotem ani z siecią komórkową! Po udanej aktualizacji robot uruchomi się ponownie po czym jest gotowy do pracy.



Robot może być połączony TYLKO z jednym telefonem. Aby połączyć z innym telefonem należy: 1. Usunąć robota w aplikacji mobilnej 2. Usunąć robota w menu Bluetooth – dotyczy urządzeń iOS. (Ustawienia -> Bluetooth).



KOD do parowania urządzenia z aplikacją mobilną



Ustawianie wysokości koszenia trawy



Robot posiada solidne koła, do jazdy po terenie



KOD QR do ściągnięcia aplikacji



Awaryjne zatrzymanie urządzenia.
UWAGA! Po każdorazowym zatrzymaniu robota z użyciem przycisku STOP należy odblokować urządzenie za pomocą kodu:



Dzięki systemowi detekcji przeszkód, robot po kontakcie z np. drzewem zmieni kierunek jazdy omijając je.



Prawidłowy tor wyjazdu robota z bazy – do środka obszaru koszenia.

Dzięki czujnikowi deszczu urządzenie przerwie pracę i wróci samoczynnie do bazy w razie wystąpienia opadu.

