



Operatoriaus vadovas
ROB R600, ROB R800, ROB R1000

Prieš naudodami įrenginį, atidžiai perskaitykite operatoriaus vadovą ir įsitikinkite, ar viską gerai supratote.



LT, Lietuvių
kalba

TURINYS

1 Įvadas

1.1 Pastabos.....	3
1.2 Gaminio aprašas.....	3
1.3 Gaminio apžvalga.....	5
1.4 Simboliai ant produkto.....	6

2 Sauga

2.1 Saugos ženklų reikšmės.....	7
2.2 Bendrieji saugos nurodymai.....	7
2.3 Naudojimo saugos instrukcijos.....	7

3 Įrengimas

3.1 Pristatymas.....	10
3.2 Pasiruošimas.....	10
3.3 Įkrovimo stotis.....	11
3.4 Baterijos įkrovimas.....	13
3.5 Kontūro kabelis.....	13
3.6 Kontūro kabelio prijungimas.....	17
3.7 Gido kabelio instaliacija.....	18
3.8 Instaliacijos patikra.....	20
3.9 Pirmas paleidimas ir kalibravimas.....	20
3.10 Patikrinkite prijungimą prie įkrovimo stoties.....	20
3.11 Valdymo skydelis.....	21
3.12 Meniu struktūra.....	21
3.13 Laikmatis.....	22
3.14 Installation (įrengimas) – ROB R800, ROB R1000.....	23
3.15 Security (saugumas).....	25
3.16 Settings (parametrai).....	26
3.17 Meniu struktūros peržiūra, ROB R600.....	28
3.18 Meniu struktūros peržiūra, ROB R800, ROB R1000.....	29
3.19 Kiemo išdėstymo pavyzdžiai.....	30

4 Naudojimas

4.1 Pagrindinis jungiklis.....	34
4.2 Pradžia.....	34
4.3 Darbo režimo pasirinkimas.....	34
4.4 Stabdyti.....	34
4.5 Išjungta.....	35
4.6 Laikmatis ir stovėjimas.....	35
4.7 Išsikrovusios baterijos įkrovimas.....	36
4.8 Įkrovimo aukščio reguliavimas.....	36

5 Priežiūra

5.1 Įvadas – priežiūra.....	37
5.2 Roboto vejamovės valymas.....	37
5.3 Peilių keitimas.....	37
5.4 Akumuliatorius.....	38
5.5 Techninė priežiūra pasibaigus sezonui.....	38

6 Gedimai ir jų šalinimas

6.1 Įvadas – gedimų šalinimas.....	40
6.2 Pranešimai.....	40
6.3 Įkrovimo stoties signalinė lemputė.....	43
6.4 Požymiai.....	44
6.5 Kabelio pažeidimo vietos nustatymas.....	45

7 Transportavimas, saugojimas ir utilizavimas

7.1 Transportavimas.....	47
7.2 Laikymas žiemą.....	47
7.3 Po laikymo žiemą.....	47
7.4 Aplinkos apsaugos informacija.....	47
7.5 Akumuliatoriaus išėmimas perdirbti.....	47

8 Techniniai duomenys

8.1 Techniniai duomenys.....	48
------------------------------	----

9 Garantija

9.1 Garantijos sąlygos.....	50
-----------------------------	----

10 EB atitikties deklaracija

10.1 EB atitikties deklaracija.....	51
-------------------------------------	----

1 Įvadas

1.1 Pastabos

Serijos numeris:	
PIN kodas:	
Gaminio registracijos kodas:	
<p>Gaminio registracijos kodas yra vertingas dokumentas, kuris turi būti laikomas saugioje vietoje. Šis kodas svarbus, pavyzdžiui, norint užregistruoti gaminį McCULLOCH interneto svetainėje arba atblokuoti robotą vejąplovę praradus PIN kodą. Gaminio registracijos kodas pateikiamas produkto pakuotėje kaip atskiras dokumentas.</p> <p>Jei robotas vejąplovė pavagiamas, būtina apie tai informuoti McCULLOCH. Susisiekite su vietos McCULLOCH atstovu ir pateikite roboto vejąplovės serijos numerį, kad jį galėtų tarptautinėje duomenų bazėje užregistruoti kaip pavogtą. Tai svarbus žingsnis robotų vejąplovėjų apsaugos nuo vagysčių sistemoje, sumažinantis norą pirkti ar parduoti vogtus robotus vejąplovės.</p> <p>Gaminio serijos numerį sudaro 9 skaitmenys, jis užrašytas ant gaminio nominalių parametrų plokštelės ir pakuotės.</p> <p style="text-align: center;">www.mcculloch.com</p>	

1.2 Gaminio aprašas

Sveikiname pasirinkus išskirtinai aukštos kokybės gaminį. Jei norite išnaudoti visas „McCULLOCH“ roboto vejąplovės galimybes, turite žinoti, kaip jis veikia. Šioje naudojimo instrukcijoje pateikta svarbi informacija apie robotą vejąplovę, kaip jį paruošti dirbti ir kaip naudoti. Be šios naudojimo instrukcijos, daugiau informacinių filmų su instrukcijomis galite peržiūrėti McCULLOCH interneto svetainėje www.mcculloch.com.

Atminkite, kad už nelaimingus atsitikimus arba pavojus, kurie gali kilti kitiems žmonėms arba jų turtui, atsako operatorius.

McCULLOCH nuolat tobulina savo gaminius, todėl pasilieka sau teisę keisti jų konstrukciją, išvaizdą ir funkcijas be išankstinio pranešimo.

1.2.1 Galia

Robotas vejąplovė rekomenduojama vejoms, kurių didžiausias plotas yra nurodytas *Techniniai duomenys psl. 48*.

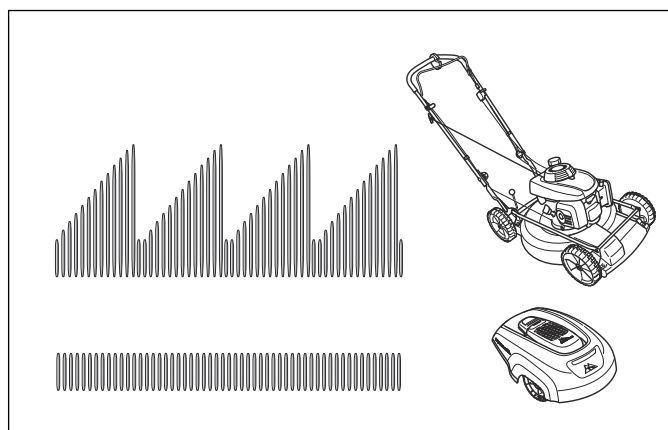
Robotu vejąplove nupjaunamo ploto dydis daugiausiai priklauso nuo peiliukų būklės ir tipo, žolės aukščio ir drėgmės. Taip pat svarbi ir sodo forma. Jeigu didžiąją sodo dalį sudaro atviros vejės, robotas vejąplovė per valandą gali nupjauti daugiau nei tuo atveju, kai sode yra keli maži vejės plotai, atskirti medžiais, lysvėmis ir takais.

Pilnai įkrautas robotas vejąplovė gali pjauti žolę nuo 60 iki 80 minučių, priklausomai nuo baterijos ir vejės būsenos. Vėliau robotui vejąplovei įkrauti reikės nuo 50 iki 60 minučių. Įkrovimo laikas, be kita ko, gali keistis priklausomai nuo aplinkos temperatūros.

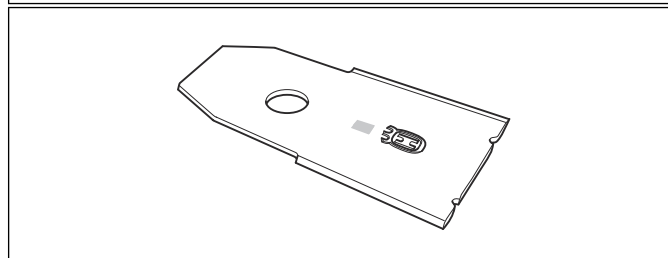
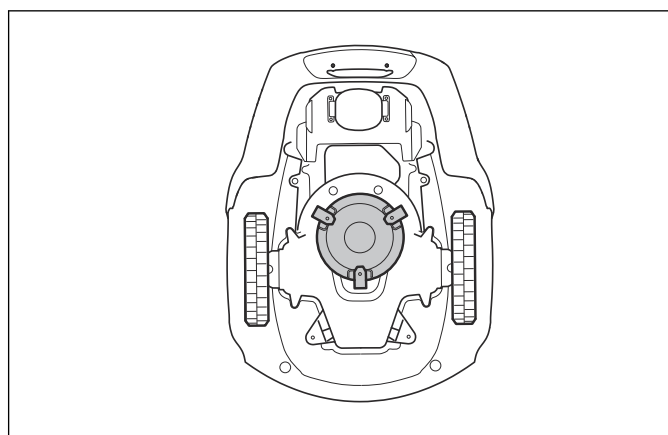
1.2.2 Pjovimo būdas

Roboto vejąplovės sistema remiasi veiksmingumo ir energijos taupymo principu. Skirtingai nuo daugelio įprastinių vejąplovėjų, robotas vejąplovė pjauna žolę, o ne kapoja ją. Dėl dažno pjovimo pagerinama žolės kokybė. Nėra būtina rinkti nupjautą žolę, o dėl smulkių nupjautos žolės lapelių reikės naudoti mažiau trąšų. Be to,

neteršiama aplinka, nereikalauja daug pastangų, o veja nuolat atrodo gerai prižiūrėta.



It is recommended to let the robotic lawnmower to mainly mow in dry weather to obtain the best possible result. Robotas vejąplovė gali pjauti žolę ir lyjant, tačiau šlapia žolė lengvai prie jo prikimba ir didėja pavojus, kad jis nuslys nuo stačių šlaitų.



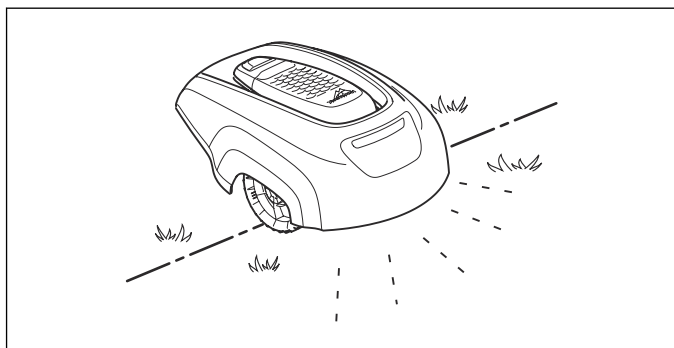
Norint kuo geriau nupjauti veją, peiliai turi būti geros būklės. Norint kiek galima ilgiau peilius išlaikyti aštrius, svarbu iš vejos pašalinti šakas, akmenukus ir kitus pašalinius daiktus.

Norint tinkamai nupjauti žolę, reikia reguliariai keisti peilius. Žr. *Peilių keitimas psl. 37*.

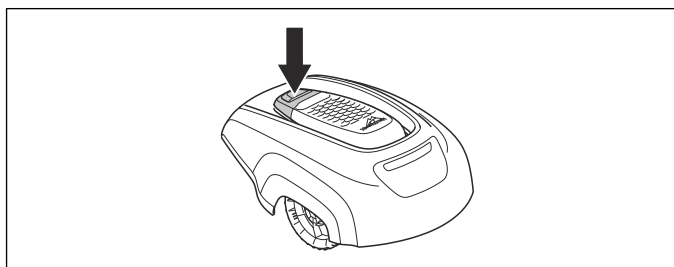
1.2.3 Darbo metodas

Robotas vejapjovė žolę pjauna automatiškai būdu. Jis nuolat pjauna arba kraunasi.

Kai robotas vejapjovė atsitrenkia į kliūtį arba priartėja prie kontūro kabelio, jis pavažiuoja atgal ir po to pasirenka kitą važiavimo kryptį. Jutikliai, esantys priekinėje ir galinėje dalyse pajunta, kai robotas vejapjovė priartėja prie kontūro kabelio. Prieš robotui vejapjovėi sustojant ir apsisukant, jo priekis visada išlenda už kontūro kabelio tam tikru atstumu. Prireikus galima keisti šį atstumą ir atsižvelgti į instaliacijos vietą.



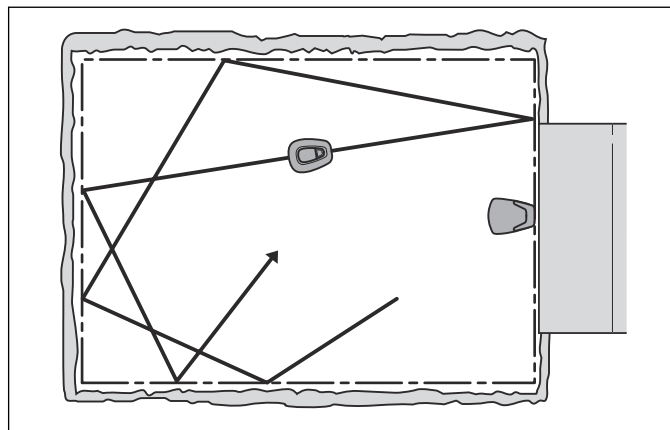
STOP mygtukas roboto vejapjovės viršuje dažniausiai naudojamas norint sustabdyti judantį robotą vejapjovė. Paspaudus **STOP** mygtuką, atsidaro dangtelis, po kuriuo yra valdymo skydelis. Visi roboto vejapjovės nustatymo parametrai valdomi valdymo skydelyje. Mygtukas **STOP** lieka įspaustas, kol dangtelis vėl uždaromas. Tai, kartu su **START** mygtuku, veikia kaip apsauga nuo netyčinio paleidimo.



1.2.4 Judėjimo kelias

Robotas vejapjovė juda atsitiktiniu maršrutu, todėl judėjimo kelias niekada nesikartoja. Su šia pjovimo

sistema, veja nupjaunama lygiai ir nelieka roboto vejapjovės pjovimo žymių.

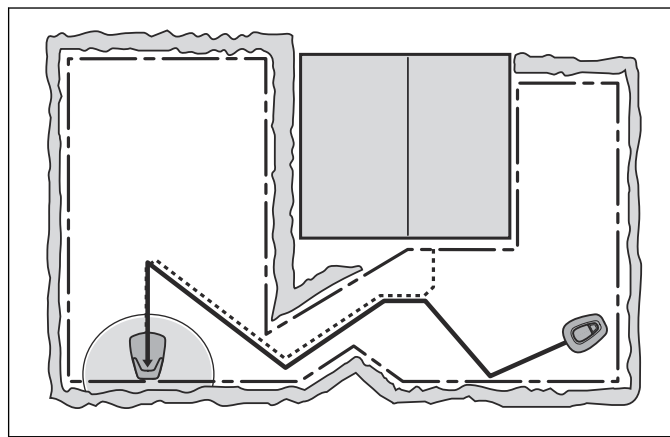


1.2.5 Paieškos būdas

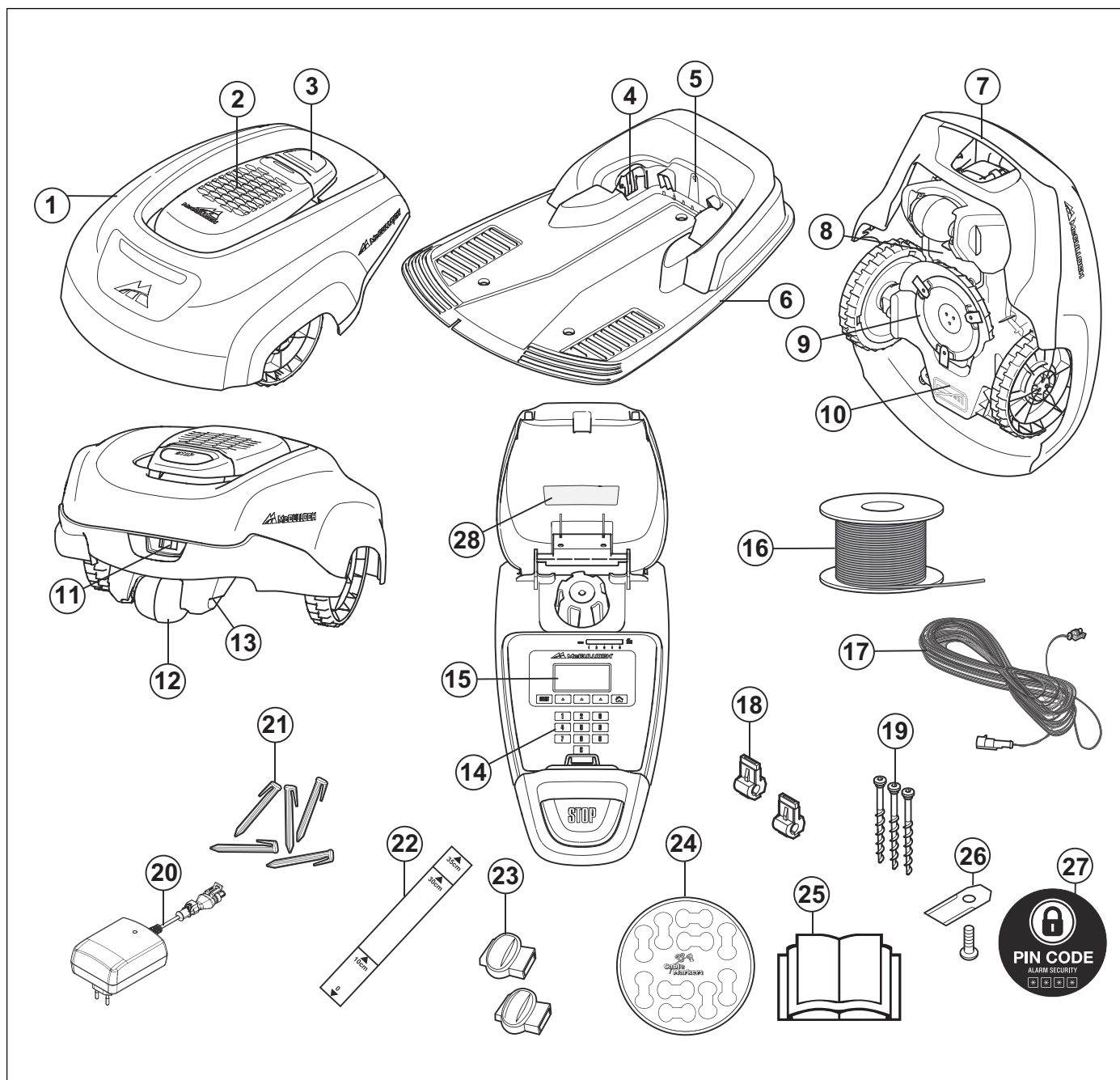
Gidas – tai kabelis, nutiestas iš įkrovimo stoties į, pavyzdžiui, nuošalią darbo zonos dalį arba siaurą pravažiavimą. It is connected to the boundary wire and makes it much easier and faster for the robotic lawnmower to find the charging station. Jeigu reikia daugiau informacijos žr. *Gido kabelio instaliacija psl. 18*.

Kai baterijos įkrovimo lygis tampa per žemas, robotas vejapjovė pradeda ieškoti įkrovimo stoties. Robotas vejapjovė nepjauna žolės, kai ieško įkrovimo stoties.

Kai robotas vejapjovė ieško įkrovimo stoties, pradžioje jis bando nenuosekliai aptikti gido kabelį. Po to pagal gido kabelį jis važiuoja iki įkrovimo stoties, tiesiai priešais ją apsisuka ir įvažiuoja atbulas.



1.3 Gaminio apžvalga

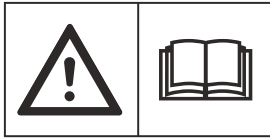


Skaičių paveikslėlyje reikšmės:

- | | |
|--|---|
| 1. Korpusas | 14. Klaviatūra |
| 2. Ekranas, klaviatūros ir pjovimo aukščio reguliavimo rankenėlės gaubtas | 15. Ekranėlis |
| 3. STOP mygtukas | 16. Kontūro ir gido kabeliai |
| 4. Kontaktinės juostelės | 17. Žemos įtampos kabelis |
| 5. Įkrovimo stoties, kontūro kabelio ir gido kabelio veikimo patikros šviesos diodai | 18. Kontūro kabelio prijungimo prie įkrovimo stoties jungtis |
| 6. Įkrovimo stotis | 19. Varžtai įkrovimo stočiai pritvirtinti |
| 7. Nešimo rankena | 20. Maitinimo šaltinis (skirtingose rinkose maitinimo šaltinio išvaizda gali skirtis) |
| 8. Baterijos gaubtas | 21. Kabės |
| 9. Peilių diskas | 22. Liniuotė kontūro kabeliui įrengti (atlaužiama nuo dėžės liniuotė) |
| 10. Važiuklės dėžutė su elektronikos įtaisais, akumuliatoriumi ir varikliais | 23. Jungiamoji kontūro kabelio mova |
| 11. Pagrindinis jungiklis | 24. Laidų žymės |
| 12. Galinis ratas | 25. Naudojimo instrukcija ir greitis vadovas |
| 13. Įkrovimo kontaktas | 26. Papildomi peiliai |
| | 27. Įspėjimo apie pavojų lipdukas |
| | 28. Nominaliųjų parametrų plokštelė |

1.4 Simboliai ant produkto

Šiuos simbolius galite rasti ant roboto vejapjovės. Atidžiai juos išstudijuokite.



[SPĖJIMAS. Prieš naudodami robotą vejapjovę perskaitykite instrukciją.



[SPĖJIMAS. Prieš atlikdami įrenginio priežiūrą ar jį pakeldami, naudokite išjungimo įrenginį.

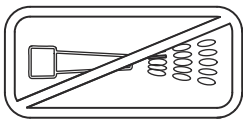
Robotą vejapjovę galima paleisti tik tuomet, kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 1 padėtį ir įvestas teisingas PIN kodas. Prieš atlikdami bet kokią apžiūrą ir (arba) techninę priežiūrą pagrindinį jungiklį pasukite į 0 padėtį.



[SPĖJIMAS. Laikykitės saugaus atstumo nuo veikiančio įrenginio. Saugokite rankas bei kojas ir nekiškite jų prie besisukančių peilių.



[SPĖJIMAS. Nevažiuokite ant įrenginio. Niekuomet nekiškite arti jo ar po juo rankų ar kojų.



Niekada roboto vejapjovės neplaukite nei aukšto slėgio plovimo įrenginiu, nei tekančiu vandeniu.



Šis gaminytis atitinka taikytinų EB direktyvų nuostatas.



Triukšmo sklaida į aplinką. Gaminio skleidžiamas triukšmas nurodytas *Techniniai duomenys psl. 48* ir nominalių parametrų plokštelėje.



Draudžiama išmesti šį gaminį kartu su buitinėmis atliekomis. Įsitikinkite, kad gaminį išmetate vadovaudamiesi teisės aktų reikalavimais.



Važiuoklėje yra komponentų, jautrių elektrostatinei iškrovai (ESD). Važiuoklė turi būti profesionaliai užsandarinta. Dėl šių priežasčių važiuoklę gali atidaryti tik įgaliotieji techninio aptarnavimo specialistai. Pažeista plomba gali lemti viso gaminio ar jo dalių garantijos praradimą.



Žemos įtampos kabelio negalima nei trumpinti, nei ilginti, nei sujungti.

Nenaudokite žoliapjovės šalia žemos įtampos kabelio. Būkite atsargūs pjudami kraštus ten, kur įrengti kabeliai.

Prieš naudodami ar pakeldami robotą, naudokite išjungimo įrenginį.

2 Sauga

2.1 Saugos ženklų reikšmės

Įspėjimai, perspėjimai ir pastabos yra skirtos atkreipti dėmesį į ypač svarbias naudotojo instrukcijos dalis.



PERSPĖJIMAS: Naudojamas, kai naudotojui ar šalia esantiems asmenims kyla mirtino arba sunkaus sužeidimo pavojus arba, jei nesilaikoma naudotojo instrukcijoje pateiktų nurodymų.



PASTABA: Naudojamas, kai kyla pavojus sugadinti gaminį, kitas medžiagas arba padaryti

žalą aplinkai, jei nesilaikoma naudotojo instrukcijoje pateiktų nurodymų.

Pasižymėkite: Naudojama pateikti daugiau, nei būtina esamoje situacijoje, informacijos.

2.2 Bendrieji saugos nurodymai

Kad būtų lengviau suprasti, naudojimo instrukcijoje naudojama tokia sistema:

- Tekstas parašytas *pasvirusiu* šriftu yra rodomas roboto vejąpovės ekrane arba yra nuoroda į kitą šios naudojimo instrukcijos skyrių.
- Tekstas parašytas **paryškintuoju** šriftu yra vieno iš roboto vejąpovės klaviatūros mygtukų pavadinimas.
- Tekstas parašytas *DIDŽIOSIOMIS* ir *pasvirusiomis* raidėmis nurodo pagrindinio jungiklio padėtį ir skirtingus galimus roboto vejąpovės darbo režimus.

2.2.1 SVARBU. PRIEŠ NAUDODAMI ATIDŽIAI PERSKAITYKITE. IŠSAUGOKITE, KAD GALĖTUMĖTE PASINAUDOTI ATEITYJE

Už nelaimingus atsitikimus arba pavojus, kurie gali kilti kitiems žmonėms arba jų turtui, atsako naudotojas.

Šis prietaisas neskirtas naudoti asmenims (tarp jų ir vaikams) su ribotais fiziniais, jutimaisiais ar protiniais gebėjimais, neturinčiais patirties ar žinių, nebent asmuo, atsakingas už jų saugą, pateikė atitinkamas instrukcijas. Žiūrėkite, kad su įrenginiu nežaistų vaikai.

Šį prietaisą gali naudoti vaikai nuo 8 metų amžiaus ir kiti asmenys su ribotais fiziniais, jutimaisiais ar protiniais sugebėjimais, arba stokojantys patirties ar žinių, jei yra prižiūrimi arba instruktuoti dėl saugaus prietaiso naudojimo ir supranta gresiančius pavojus. Gali būti, kad pagal vietos teisės aktus ribojamas naudotojo amžius. Be priežiūros vaikai neturėtų valyti prietaiso ir atlikti priežiūros darbų.

Jeigu pažeistas laidas ar kištukas, joku būdu nejunkite maitinimo šaltinio į tinklą. Jeigu laidas susidėvėjęs ar pažeistas, padidėja elektros smūgio pavojus.

Kraukite tik įkrovimo stotyje esantį akumuliatorių. Netinkamai naudojant galima patirti elektros smūgį, akumuliatorius gali perkaisti arba iš jo gali pradėti sunktis korozinis skystis. Pradėjus sunktis elektrolitui, nuskalaukite vandeniu / neutralizuojančiu skysčiu, o patekus į akis kreipkitės į medikus.

Naudokite tik gamintojo rekomenduojamas originalias baterijas. Naudojant kitokias baterijas negalima garantuoti gaminio saugumo. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.

Prieš išimant bateriją, prietaisą būtina atjungti nuo maitinimo tinklo.



PERSPĖJIMAS: Netinkamai naudojamas robotas vejąpovė gali būti pavojingas.

veikia, niekuomet neikiškite arti korpuso ar po juo rankų ar kojų.



PERSPĖJIMAS: Niekada nenaudokite roboto vejąpovės, kai pjavimo teritorijoje yra žmonių, ypač – vaikų ar gyvūnų.

2.3 Naudojimo saugos instrukcijos

2.3.1 Naudojimas

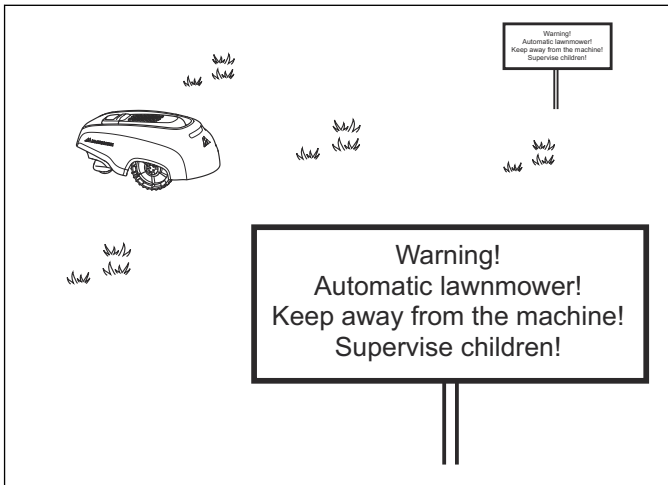
- Šis robotas vejąpovė skirtas žolei pjauti atviruose ir lygiuose vejos plotuose. Jį galima naudoti tik su gamintojo rekomenduojama įranga. Bet koks kitas naudojimas yra netinkamas. Tiksliai vadovaukitės



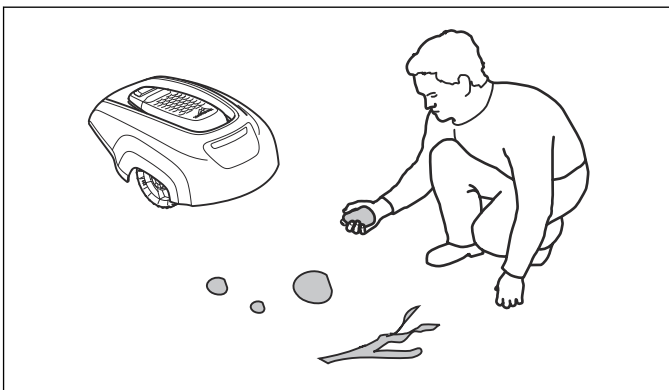
PERSPĖJIMAS: Saugokite rankas bei kojas ir neikiškite jų prie besisukančių diskų. Kai variklis

gamintojo naudojimo, priežiūros ir taisymo instrukcijomis.

- Jeigu robotas veja pjovė naudojama viešojoje vietoje, aplink darbo sritį būtina pastatyti įspėjamuosius ženklus. Įspėjamuosiuose ženkluose būtina pateikti šį tekstą: **Įspėjimas! Robotas veja pjovė! Nesiartinkite prie įrenginio! Nepalikite vaikų be priežiūros!**



- Rekomenduojama suprogramuoti robotą veja pjovė darbui tada, kai srityje vykdoma mažai veiklos, pvz., naktį. Žr. *Laikmatis psl. 22*.
- Tik asmenys, gerai susipažinę su specialiosiomis įrenginio charakteristikomis ir saugos reikalavimais, gali dirbti su robotu veja pjovė, atlikti jo priežiūrą ir taisyti jį. Prieš naudodami robotą veja pjovė, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukciją ir įsitikinkite, kad gerai supratote joje pateiktas instrukcijas.
- Draudžiama keisti originalią roboto veja pjovės konstrukciją. Darydami bet kokius pakeitimus, prisiimate visą riziką.
- Patikrinkite, ar ant vejos nėra akmenų, šakų, įrankių, žaislų ar kitų daiktų, galinčių pažeisti peilius. Dėl daiktų, esančių ant vejos, robotas veja pjovė gali įstrigti, todėl prieš tęsiant pjovimą juos reikia pašalinti. Prieš šalindami kliūtį visada nustatykite pagrindinį jungiklį į 0 padėtį.



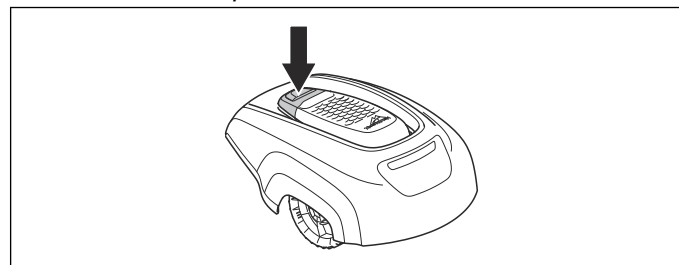
- Robotą veja pjovė paleiskite pagal instrukcijas. Kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 1 padėtį, saugokite savo rankas ir pėdas nuo besisukančių peilių. Niekada neikiškite rankų ir kojų po robotu veja pjovė.
- Niekada nelieskite iki galo nesustojusių judančių dalių, pvz., peilių disko.
- Niekada nekelkite ir nenešiokite roboto veja pjovės, kai jo pagrindinis jungiklis nustatytas į „1“ padėtį.

- Neleiskite roboto veja pjovės naudoti asmenims, kurie nežino, kaip jis veikia ir elgiasi.
- Robotas veja pjovė niekada negali susidurti su žmonėmis ar kitais gyvais padarais. Jei žmogus ar gyvūnas patenka į roboto veikimo teritoriją, jis turi būti nedelsiant sustabdytas. Žr. *Stabdyti psl. 34*.
- Nieko nedėkite ant roboto veja pjovės ar jo įkrovimo stoties viršaus.
- Neleiskite naudoti roboto veja pjovės, jeigu pažeista jo apsauga, peilių diskas ar korpusas. Taip pat nenaudokite jo, jei yra pažeisti peiliai, varžtai, veržlės ar kabeliai. Neprijunkite pažeisto kabelio ir nelieskite pažeisto kabelio, jei jis neatjungtas nuo maitinimo lizdo.
- Nenaudokite automatinės veja pjovės, jeigu neveikia jos pagrindinis jungiklis.
- Jeigu nenaudojate roboto veja pjovės, visada išjunkite jį pagrindiniu jungikliu. Robotą veja pjovė galima paleisti tik tuomet, kai pagrindinis jungiklis nustatytas į „1“ padėtį ir įvestas teisingas PIN kodas.
- Robotas veja pjovės niekuomet negalima naudoti vienu metu su laistomuoju purkštuvu. Naudokite laikmačio funkciją (žr. *Laikmatis psl. 22*) – taip veja pjovė ir laistytuvai niekada neveiks vienu metu.
- „McCULLOCH“ negali užtikrinti visiško suderinamumo tarp automatinės veja pjovės ir kitų tipų belaidžio ryšio sistemų, tokių kaip nuotolinio valdymo įranga, radijo siųstuvai, klausos aparatai, užkasti „elektrinio piemens“ kabeliai ir pan.
- Integruota signalizacija yra labai garsi. Būkite atsargūs, dažniausiai tada, kai robotas veja pjovė veikia viduje.
- Robotas gali sustoti dėl metalinių daiktų žemėje (pvz., užkasto gelžbetonio ar tinklų nuo kurmių). Metaliniai daiktai gali trikdyti kontūro signalus, dėl ko robotas gali sustoti.
- Robotas veja pjovės niekada negalima naudoti žemesnėje kaip 0 °C arba aukštesnėje kaip 50 °C temperatūroje. Dėl to gaminyje gali sugesti.

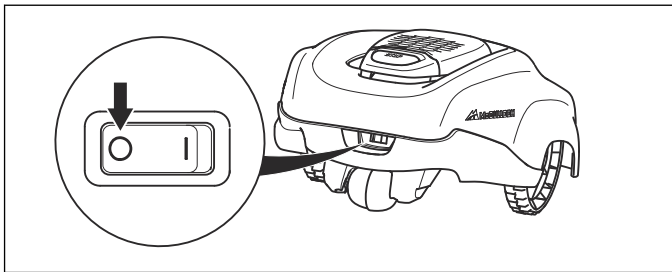
2.3.2 Robotas veja pjovės pakėlimas ir perkėlimas

Jei norite saugiai gabenti iš ar į darbo zoną:

1. Paspauskite **STOP** mygtuką, kad sustabdytumėte robotą veja pjovė. Jei nustatyta vidutinio ar aukšto lygio sauga (žr. *Security (saugumas) psl. 25*), reikia įvesti PIN kodą. PIN kodas yra sudarytas iš keturių skaitmenų ir yra pasirenkamas pirmą kartą paleidžiant robotą veja pjovė. Žr. *Pirmas paleidimas ir kalibravimas psl. 20*.



2. Pagrindinį jungiklį pasukite į 0 padėtį.



3. Automatinę vejąplovę neškite laikydami už rankenos ir nukreipę peilių diską nuo savo kūno.



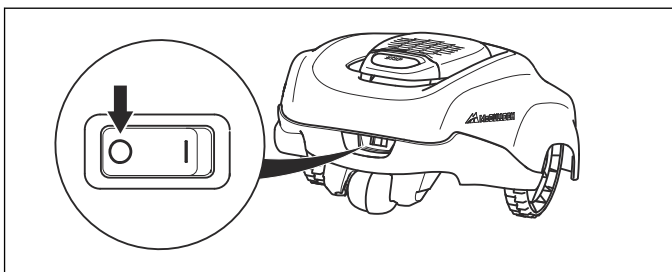
PASTABA: Nebandykite roboto vejąplovės pakelti, kai jis sustojęs įkrovimo stotyje. Tai gali sugadinti įkrovimo stotį ir (arba) robotą vejąplovę. Prieš pakeldami robotą vejąplovę, paspauskite **STOP** mygtuką ir ištraukite jį iš įkrovimo stoties.

2.3.3 Priežiūra



PERSPĖJIMAS: Kai robotas vejąplovė yra apverstas, pagrindinis jungiklis visada turi būti 0 padėtyje.

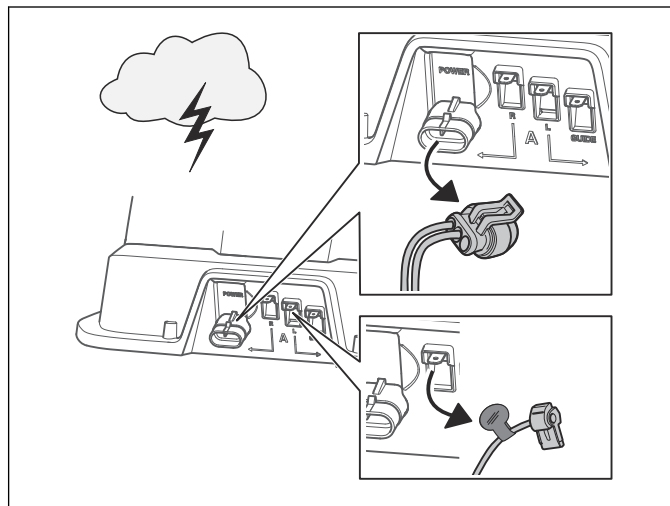
Pagrindinis jungiklis turi būti nustatytas į 0 padėtį atliekant darbus su roboto važiuokle, pvz., valant ar keičiant peilius.



PASTABA: Niekada roboto vejąplovės neplaukite nei aukšto slėgio plovimo įrenginiu, nei tekančiu vandeniu. Niekada nevalykite tirpikliais.

Robotą vejąplovę tikrinkite kartą į savaitę ir pakeiskite sugadintas ar susidėvėjusias dalis. Žr. *Priežiūra psl. 37.*

2.3.4 Jei kyla audra su perkūnija



Jeigu artėja audra su perkūnija, siekiant sumažinti roboto vejąplovės ir įkrovimo stoties elektroninių bloků sugadinimo grėsmę, rekomenduojama atjungti visas įkrovimo stoties jungtis (maitinimo tinklo, kontūro kabelio ir gido kabelio).

1. Įsitikinkite, jog laidai yra pažymėti duotais žymekliais tam, kad būtų paprasčiau prijungti. Įkrovimo stoties jungtys pažymėtos R, L ir Guide (kreipiamasis kabelis).
2. Atjunkite prijungtus laidus ir maitinimą.
3. Prijunkite visus kabelius ir maitinimą, kai audra su perkūnija baigsis. Svarbu kiekvieną kabelį prijungti į savo vietą.

3 Įrengimas

3.1 Pristatymas

Šiame skyriuje pateikta svarbi informacija, kurią reikia žinoti planuojant instaliaciją.

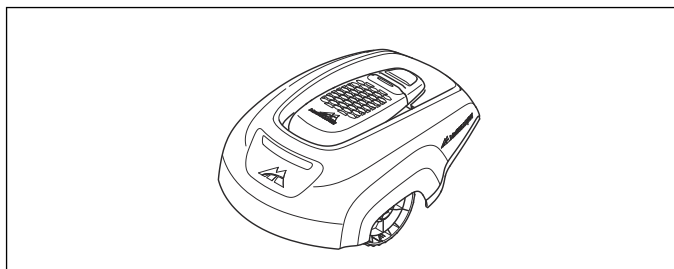
Prieš įrengdami susipažinkite su dėžės turiniu.

McCULLOCH ROB R600 / ROB R800 / ROB R1000	
Robotas vejapjovė	✓
Įkrovimo stotis	✓
Maitinimo šaltinis	✓
Kontūro kabelis, m	150 / 200 / 200
Žemos įtampos kabelis	✓
Kuoliukai, vnt.	200 / 400 / 400
Jungtys, vnt.	3 / 3 / 3
Įkrovimo stoties varžtai, vnt.	3 / 3 / 3
Šešiabriaunis raktas	✓
Matuoklis	✓
Movos, vnt.	5 / 5 / 5
Naudojimo instrukcija ir greitasis vadovas	✓
Papildomi peiliai, vnt.	3 / 3 / 3
Įspėjimo apie pavojų lipdukas	✓
Laidų žymės	✓

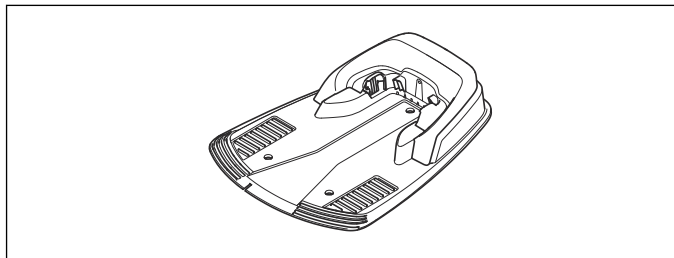
3.1.1 Pagrindinių dalių instaliacija

Roboto vejapjovės instaliaciją sudaro keturios pagrindinės dalys:

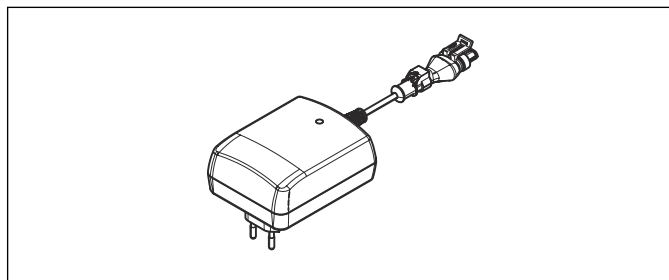
1. Robotas vejapjovė, kuris veją pjauna judėdamas atsitiktiniu maršrutu.



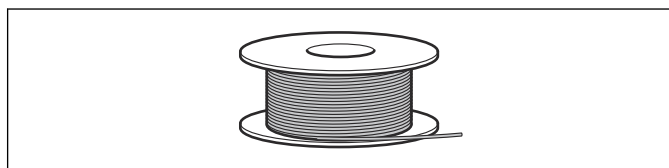
2. Įkrovimo stotis – tai vieta, kur robotas vejapjovė grįžta, kai baterijos lygis tampa per mažas.



3. Maitinimo šaltinis, prijungtas prie įkrovimo stoties ir prie 100 – 240 V sieninio elektros lizdo. Maitinimo šaltinis jungiamas į sieninį elektros lizdą ir 10 m ilgio žemos įtampos kabeliu sujungiamas su įkrovimo stotimi. Žemos įtampos 3 m ir 20 m ilgio kabelius galima įsigyti kaip papildomus priedus. Maitinimo šaltinio dalių keisti arba ardyti negalima. Pvz., žemos įtampos kabelio negalima nei trumpinti, nei ilginti.



4. Kontūro kabelis klojamas vejos pakraščiuose ir aplink įvairias kliūtis bei augalus, į kuriuos robotas vejapjovė neturi atsitrenkti. Kontūro kabelis naudojamas ir kaip kontūro (ribų), ir kaip gido kabelis. Maksimalus leistinas kontūro kabelio ilgis yra 400 m.



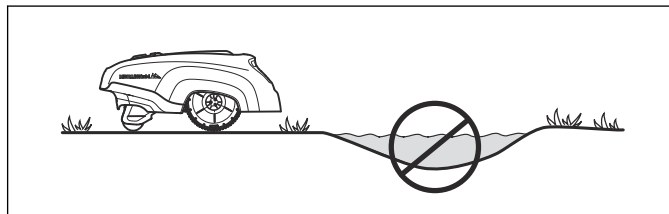
3.2 Pasiruošimas

Prieš pradėdami įrengti perskaitykite visą šį skyrių. Nuo to, kaip įrengta instaliacija, taip pat priklauso roboto vejapjovės darbo veiksmingumas. Todėl svarbu atidžiai suplanuoti instaliaciją.

Paprastiau planuoti nusipiešus darbo zonos su visomis kliūtimis eskizą. Jame lengviau pamatyti tinkamiausias įkrovimo stoties, kontūro ir kreipiamojo kabelių padėtis. Eskize pažymėkite, kur turėtų būti nutiesti kontūro ir kreipiamasis kabeliai.

Apsilankykite svetainėje www.mcculloch.com, kur rasite daugiau aprašymų ir patarimų apie instaliaciją.

1. Jei veja darbo zonoje yra aukštesnė nei 10 cm, nupjaukite ją standartinė vejapjovė. Surinkite nupjautą žolę.
2. Užpilkite duobes ir įdubas, kad jose nesikaupytų lietaus vanduo. Važiuodamas per vandens balas, gaminyje gali sugesti. Žr. *Garantija psl. 50*.



3. Prieš instaliaciją, atidžiai perskaitykite visų veiksmų aprašus.

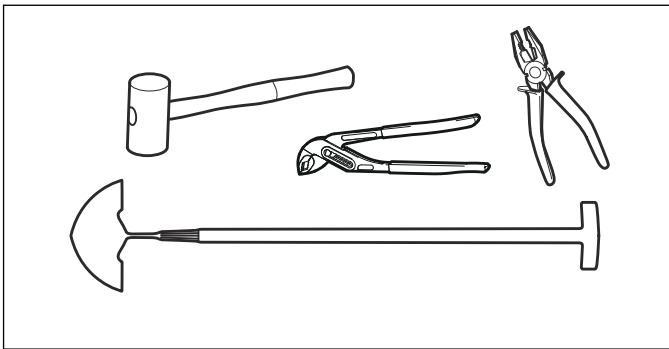
4. Patikrinkite, ar yra visos instaliacijai reikalingos dalys. Žr. *Pristatymas psl. 10*.

- Robotas vejapjovė
- Įkrovimo stotis
- Kontūro ir gido kabeliai
- Maitinimo šaltinis
- Žemos įtampos kabelis
- Kuoliukai
- Kontūro kabelio jungtys
- Varžtai įkrovimo stočiai
- Matuoklis
- Jungiamosios kontūro kabelio movos
- Laidų žymės

3.2.1 Instaliavimo įrankiai

Įrengiant instaliaciją jums taip pat reikės:

- Plaktuko / plastmasinio plaktuko (juo lengviau įkalsite į žemę kuoliukus).
- Universalios plokščiareplės kontūro kabeliui nukirpti ir kontaktiniams elementams suspausti.
- Universalios replės (movoms suspausti).
- Pjaustytuvo / tiesaus kastuvo, jeigu kontūro kabelį reikia užkasti.



3.3 Įkrovimo stotis

Įkrovimo stotis atlieka 3 funkcijas:

- Siunčia signalus kontūro kabeliu.
- Gido kabeliu siunčia valdymo signalus, kad robotas vejapjovė galėtų surasti įkrovimo stotį.
- Įkrauna roboto vejapjovės akumuliatorių.

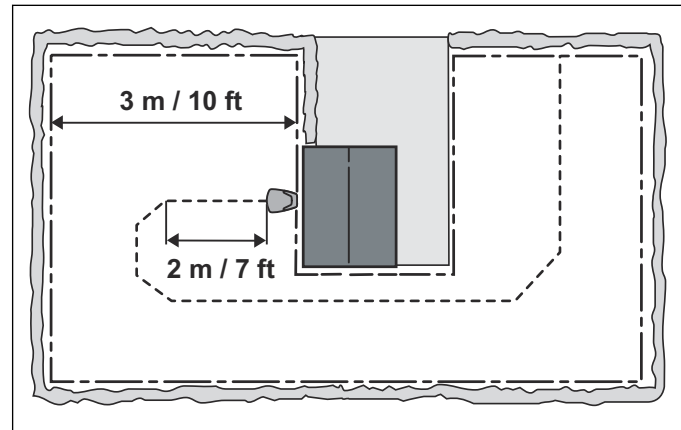
3.3.1 Geriausia vieta įkrovimo stočiai

Ieškodami tinkamiausios įkrovimo stoties įrengimo vietos, atsižvelkite į šiuos veiksnius:

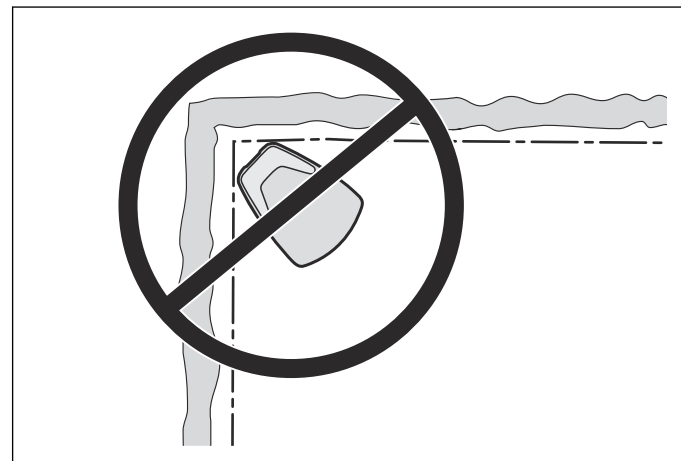
- Prieš įkrovimo stotį turi būti palikta ne mažiau, kaip 3 m laisvo ploto.
- Iš abiejų įkrovimo stoties pusių turi būti mažiausiai 1,5 m ilgio tiesios kontūro kabelio atkarpos. Bet koks kitas išsidėstymas gali reikšti, kad robotas vejapjovė gali prisijunginėti prie įkrovimo stoties tik iš šono, o tai apsunkins prisijungimą.
- Ji turi būti netoli elektros lizdo. Pateikiamo žemosios įtampos kabelio ilgis yra 10 m.
- Ant paviršius, ant kurio statoma įkrovimo stotis, nėra aštrių objektų.
- Apsauga nuo vandens pusrū, pavyzdžiui, iš laistymo įrangos.

- Apsauga nuo tiesioginės saulės spindulių.
- Jeigu darbo zona kalvota, įrenkite žemesnėje jos vietoje.
- Gali būti reikalavimas įkrovimo stotį įrengti pašaliniam nematomoje vietoje.

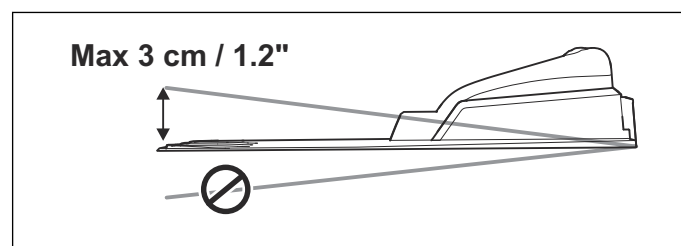
Prieš įkrovimo stotį turi būti daug laisvos vietos (min. 3 m). Ją taip pat rekomenduojama įrengti darbo zonos centre, kad robotas vejapjovė lengviau pasiektų visas darbo zonos dalis.



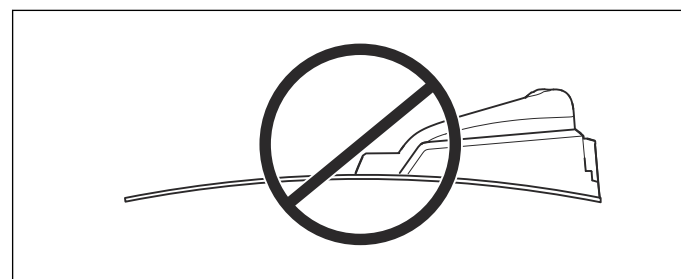
Nelaikykite įkrovimo stoties siauroje vietoje arba kampe. Robotui gali būti sunku surasti įkrovimo stotį.



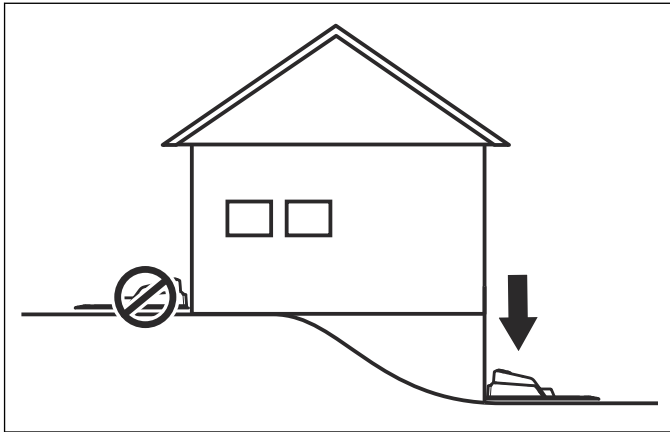
Įkrovimo stotis turi stovėti ant palyginti lygaus paviršiaus. Priekinis įkrovimo stoties galas turi būti aukščiau arba žemiau už galinę dalį, kaip parodyta tolesniame pav.



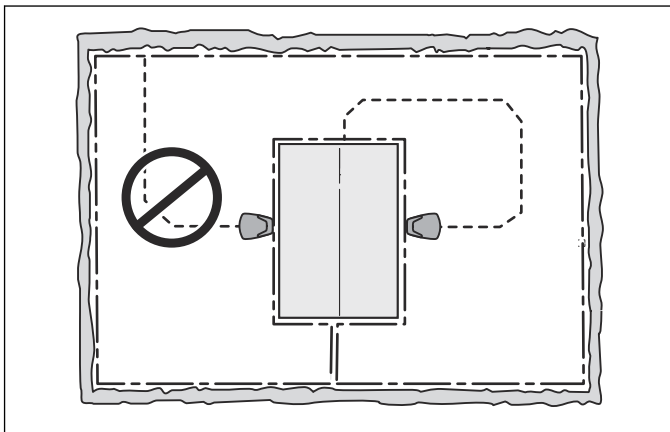
Įkrovimo stotis neturi būti pastatyta taip, kad sulinktų jos pagrindą plokštė.



Jeigu instaliacija atliekama darbo zonoje su stačiu nuolydžiu, įkrovimo stotis turi stovėti nuolydžio apačioje. Taip robotui vejamajai bus lengviau judėti pagal gido kabelį iki įkrovimo stoties.



Įkrovimo stotis neturi būti įrengta atskiroje vietoje, kadangi toks išsidėstymas neleis tinkamai ištiesti gido kabelį. Jeigu įkrovimo stotį reikės įrengti atskirame plote, gidas kabelis turi būti prijungtas prie atskiros vietos. Apie saules daugiau skaitykite *Darbo zonos ribos psl. 15*.



3.3.2 Prijungimas prie maitinimo šaltinio

Planuodami maitinimo šaltinio pastatymo vietą, atsižvelkite į toliau pateiktus aspektus:

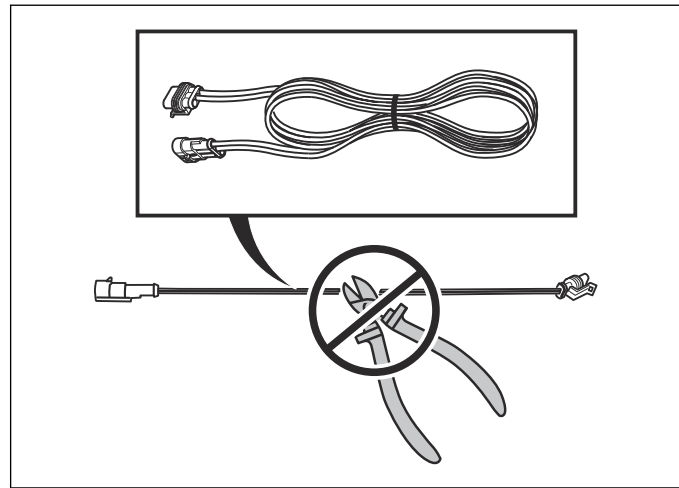
- Nedidelis atstumas nuo įkrovimo stoties.
- Apsauga nuo lietaus.
- Apsauga nuo tiesioginių saulės spindulių.

Maitinimo šaltinis turi būti gerai vėdinamoje vietoje ir uždengtas stogu. Jeigu maitinimo šaltinis į kištukinį lizdą jungiamas lauke, šis lizdas turi būti pritaikytas naudoti lauke. Maitinimo šaltinį jungiant į sieninį lizdą rekomenduojama naudoti apsauginį srovės pertraukiklį (RCD).

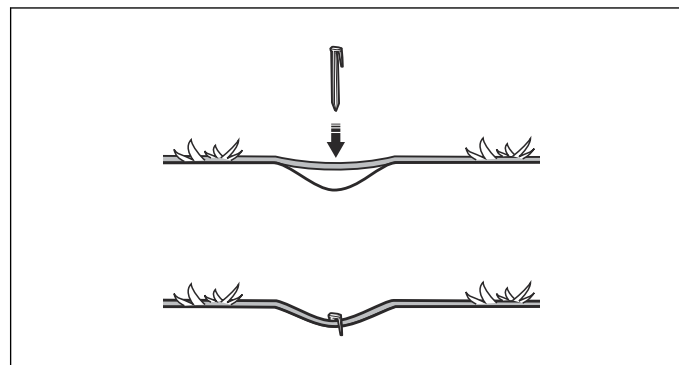


PERSPĖJIMAS: Taikoma JAV ir Kanadoje. Jei maitinimo lizdas sumontuotas lauke: Elektros smūgio pavojus. Montuokite tik uždengtoje A klasės GFCI saugykloje (RCD), pasižyminčioje vandeniui nelaidžia talpykla su įstatytu arba pašalintu priedo kaiščio dangteliu.

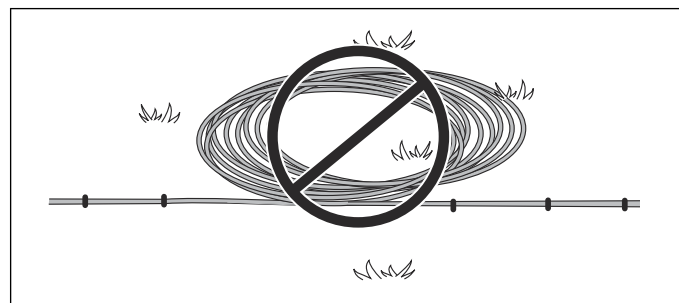
Maitinimo šaltinio dalių keisti arba ardyti negalima. Pvz., žemos įtampos kabelio negalima nei trumpinti, nei ilginti. Žemos įtampos 3 m arba 20 m ilgio kabelius galima įsigyti kaip papildomus priedus.



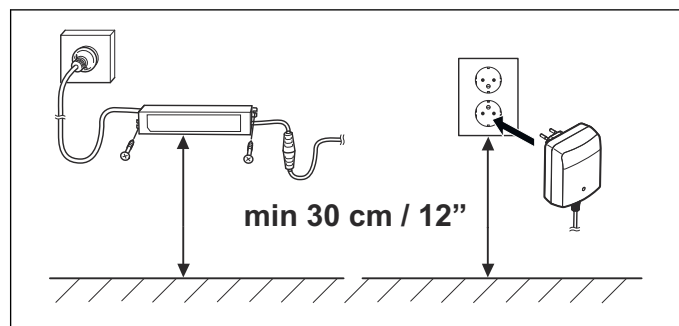
Žemosios įtampos kabelis gali kirsti darbo zoną, jeigu jis pritvirtinamas arba užkasamas. Pjovimo aukštis turi būti toks, kad peiliai jokių būdu neliestų žemosios įtampos kabelio.



Žemos įtampos kabelio niekada negalima laikyti ritėje arba po įkrovimo stoties pagrindo plokšte, nes jis gali trukdyti iš įkrovimo stoties siunčiamiems signalams.



PERSPĖJIMAS: Jokiais atvejais nemontuokite maitinimo šaltinio tokiame aukštyje, kur kyla pavojus, kad jį gali apsemti vanduo (montuokite ne žemiau kaip 30 cm nuo žemės paviršiaus). Draudžiama maitinimo šaltinį statyti ant žemės.





PERSPĖJIMAS: Maitinimo šaltinio dalių keisti arba ardyti negalima jokiais atvejais. Žemos įtampos kabelio negalima nei trumpinti, nei ilginti.



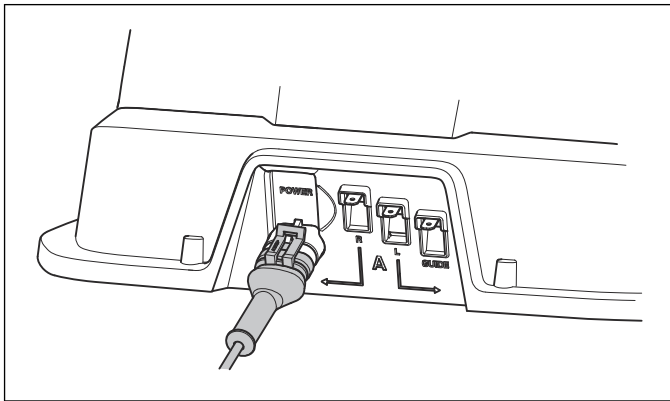
PERSPĖJIMAS: Įkrovimo stotį atjunkite ištraukdami jos maitinimo kištuką, pavyzdžiui, prieš ją valant ar remontuojant kontūro kabelį.



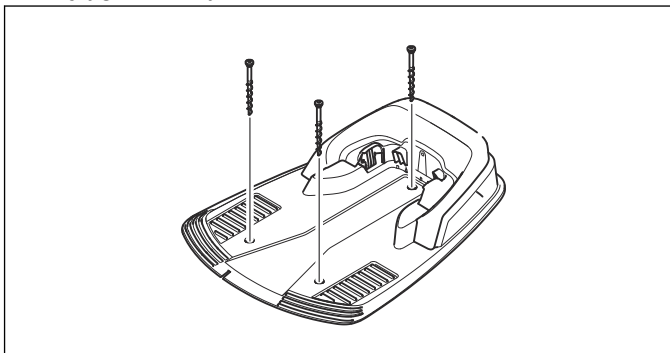
PASTABA: Žemos įtampos kabelis turi būti išdėstytas ir pjovimo aukštis nustatytas taip, kad peiliai nesiliestų su juo.

3.3.3 Įkrovimo stoties instaliacija ir prijungimas

1. Pastatykite įkrovimo stotį tinkamoje vietoje.
2. Sujunkite žemos įtampos kabelį su įkrovimo stotimi.



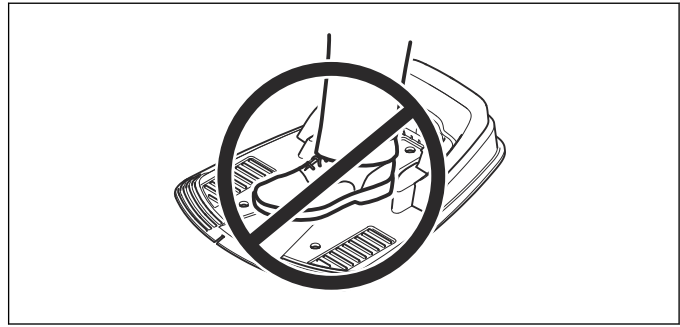
3. Prijunkite maitinimo šaltinio maitinimo lizdą prie 100–240 V sieninio lizdo. Jeigu maitinimo šaltinis į kištukinį lizdą jungiamas lauke, šis lizdas turi būti pritaikytas naudoti lauke. Žr. *Prijungimas prie maitinimo šaltinio psl. 12*.
4. Komplekte esančiais varžtais pritvirtinkite įkrovimo stotį prie žemės. Įsitinkinkite, kad varžtai įsukti iki galo ir jų galvutės įleistos.



PASTABA: Neleidžiama pagrindo pade daryti naujų angų. Pagrindo plokštei pritvirtinti prie žemės galima naudoti tik esančias angas.



PASTABA: Neužlipkite ant įkrovimo stoties pagrindo plokštės.



3.4 Baterijos įkrovimas

Prijungus įkrovimo stotį, galima įkrauti robotą vejamą. Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.

Kol klosite kontūro ir gido kabelius, robotą vejamą pastatykite įkrovimo stotyje.

Visiškai įkrauti tuščią bateriją trunka maždaug 80-100 minučių.



PERSPĖJIMAS: Robotą vejamą įkraukite tik tam skirtose įkrovimo stotyje. Netinkamai naudojant galima patirti elektros smūgį, baterija gali perkaisti arba iš jos gali pradėti sunktis korozinis skystis. Pradėjus sunktis elektrolitui, nuskalaukite vandeniu, o patekus į akis kreipkitės į medikus.

Pasižymėkite: Roboto vejamą negalima naudoti, kol nebaigta instaliacija.

3.5 Kontūro kabelis

Kontūro kabelį galima įrengti vienu iš toliau aprašomų būdų.

- Kabelį prie žemės pritvirtinkite kuoliukais.

Kabėmis pritvirtinkite kontūro kabelį, jeigu pirmosiomis darbo savaitėmis dar planuojate keisti jo išdėstymą. Po kelių savaičių kabelį apaugės žolė, ir jis jau bus nematomas. Naudokite plaktuką / plastikinį plaktuką ir kuoliukus.

- Užkaskite kabelį.

Jei veją planuojate purenti ar ventiliuoti, kontūro kabelį patartina užkasti po velėna. Abu būdus galima naudoti kartu, kai viena kontūro kabelio dalis yra pritvirtinama kabėmis, o kita užkasama. Taip pat galite užkasti kabelį, naudodami pjaustytuvą arba tiesųjį kastuvą. Įsitinkinkite, kad kontūro kabelis užkastas mažiausiai 1 centimetras ir daugiausiai 20 centimetrų nuo žemės paviršiaus.

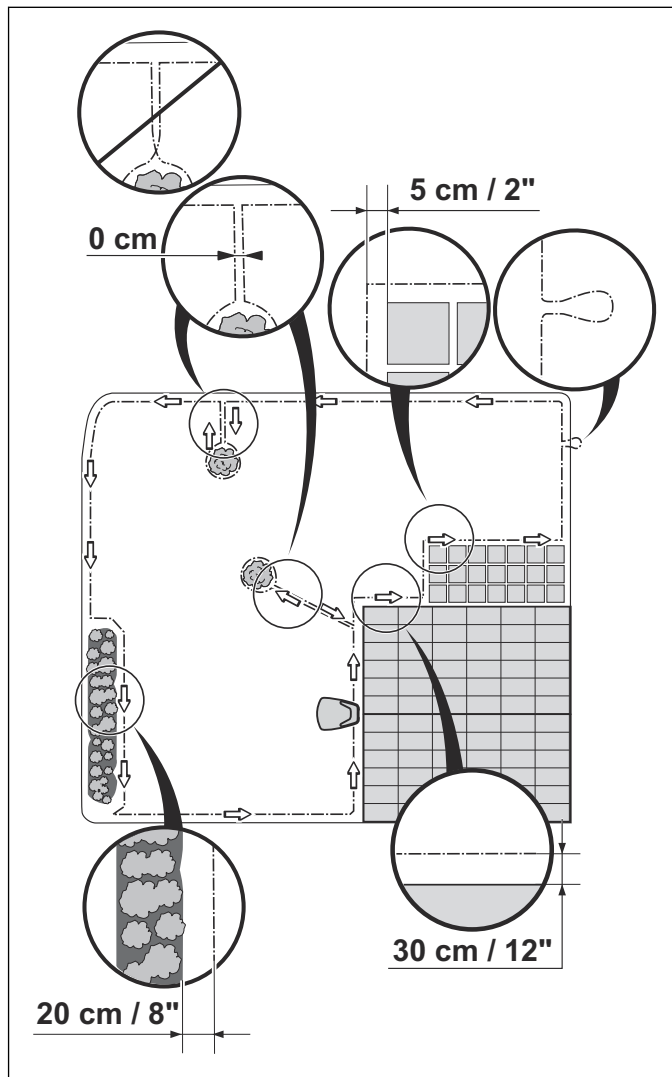
3.5.1 Kontūro kabelio klojimo planavimas

Kontūro kabelio klojimas:

- Laidas apjuosia darbo zoną. Naudokite originalų kontūro kabelį. Šis specialiai suprojektuotas kabelis yra atsparus dirvožemio drėgmei.
- Bet kuriame darbo zonos taške robotas vejamą nenutolsta nuo kabelių daugiau nei 15 m atstumu.
- Kabelio ilgis neturi viršyti 400 m.

- Galima apie 20 cm papildomo kabelio, prie kurio vėliau galėsite prijungti gido kabelį. Žr. *Kontūro kabelio klojimas psl. 17.*

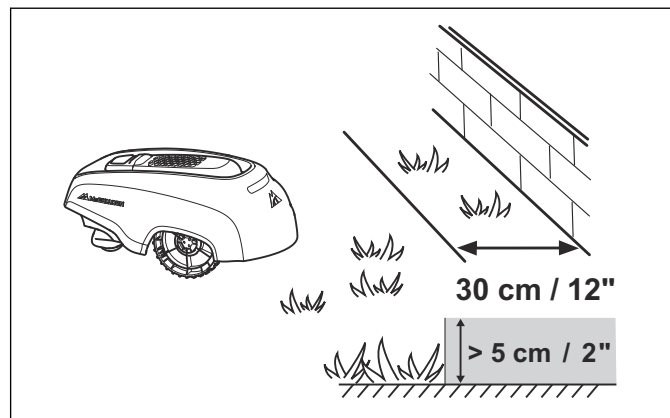
Toliau pateiktame paveiksle parodyta, kaip kloti kontūro kabelį aplink darbo zoną ir aplink kliūtis. Jei norite teisingai išmatuoti atstumą, naudokite tiekiamą liniuotę. Žr. *Gaminio apžvalga psl. 5.*



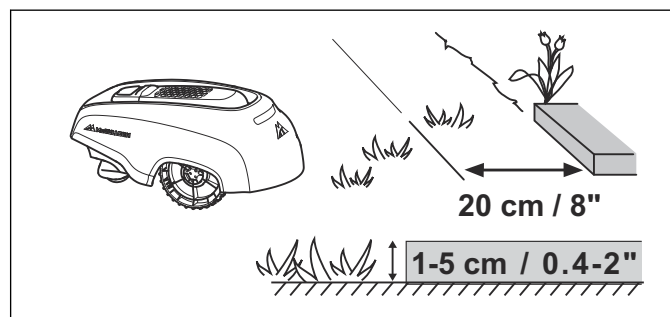
3.5.2 Darbo zonos ribos

Priklausomai nuo šalia darbo zonos esančių objektų, kontūro kabelis turi būti nutiestas įvairiais atstumais nuo kliūčių.

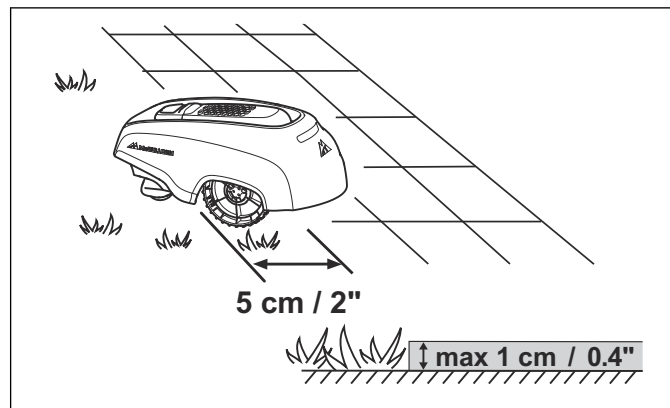
Jei darbo zoną riboja aukšta (5 cm arba aukštesnė) kliūtis, pvz., siena ar tvora, kontūro kabelį reikia kloti 30 cm atstumu nuo kliūties. Tai apsaugo robotą veją nuo susidūrimo su kliūtimi ir mažina korpuso dėvėjimąsi. Apie 20 cm vejos aplink nejudamą kliūtį nebus nupjauta.



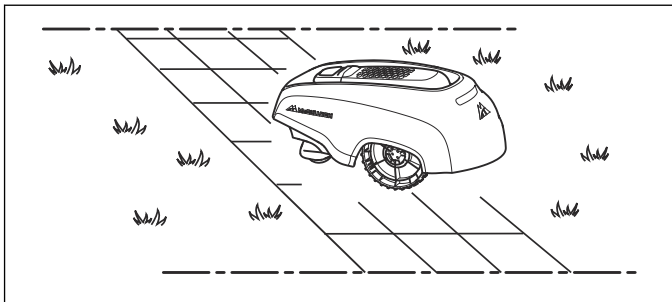
Jei darbo zoną riboja maži grioveliai, pvz., gėlynai ar maži pakilimai, pvz., maži apvadai (1–5 cm), kontūro kabelį reikia kloti 20 cm nuo jų, darbinio ploto viduje. Tai neleis ratams įvažiuoti į griovelį arba užvažiuoti ant apvado, nes dėl to gali pernelyg dėvėtis robotas veją. Apie 12 cm vejos išilgai griovelio (apvado) nebus nupjauta.



Jeigu darbo zona ribojasi su išgrįstu (akmenimis ir pan.) taku, kuris yra viename lygyje su veja (+/- 1 cm), robotui veją galima leisti šiek tiek ant jo užvažiuoti. Kontūro kabelį reikia pakloti 5 cm nuo tako krašto. Visa žolė palei grįstą taką bus pjaunama.



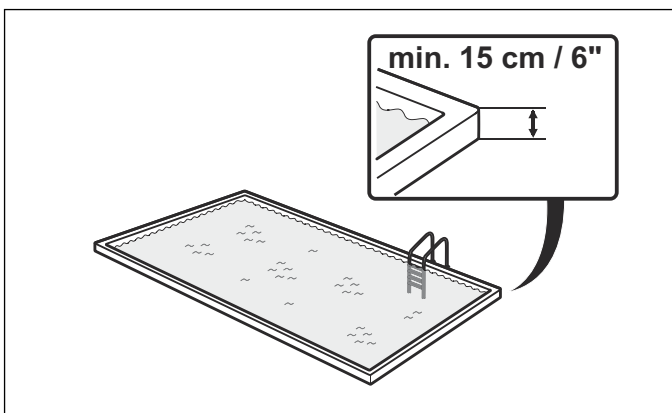
Jeigu darbo zona perskirta grįstu taku, kuris yra viename lygyje su veja, robotui veją galima leisti tokį taką pervažiuoti. Gali būti naudinga kontūro kabelį pakloti po grindinio akmenimis. Kontūro kabelis taip pat gali būti klojamas tarp grindinio akmenų. Įsitinkinkite, jog plytelės yra vejos aukštyje tam, kad robotas veją pernelyg nesudėvėtų.



PASTABA: Robotas vejapjovė niekada neturi važiuoti žvyru, mulčiumi arba panašiais paviršiais, kurie gali sugadinti peilį.

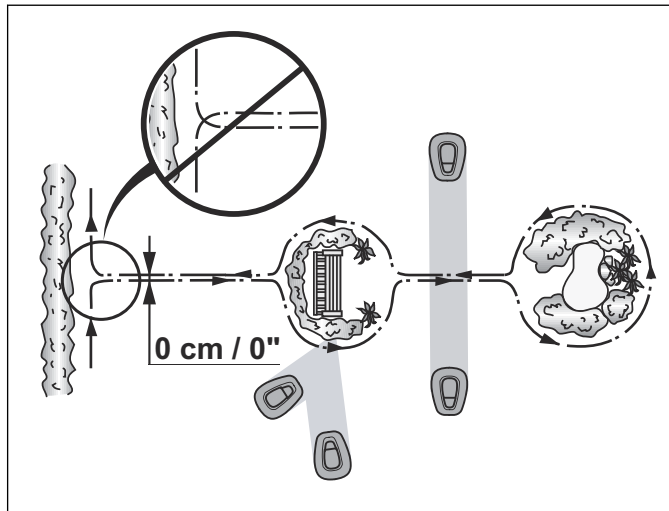


PASTABA: Jeigu darbo zona ribojasi su vandens telkiniais, šlaitais, skardžiais arba vieškeliais, kontūro kabelis turi būti užvertas borteliais arba panašiomis apsaugos priemonėmis. Jos turi būti bent 15 cm aukščio. Tokiu būdu išvengsite atveju, kai robotas vejapjovė dėl kokių nors priežasčių sustoja už darbo zonos ribų.



3.5.3 Darbo zonos ribos

Naudodami kontūro kabelį izoliuokite plotus darbo zonos viduje, taip suformuodami salas aplink kliūtis, kurios neatlaikytų susidūrimo, pvz., aplink gėlynus, krūmus ir fontanus. Paklokite kabelį iki salelės, apjuoskite ją ir grįžkite tuo pačiu keliu. Jei naudojate kuoliukus, grįžtantis kabelis turi būti pritvirtintas tais pačiais kuoliukais. Jei kontūro kabeliai nutiesti link salelės ir nuo jos yra pakloti šalia vienas kito, robotas vejapjovė gali pervaziuoti kabelį.

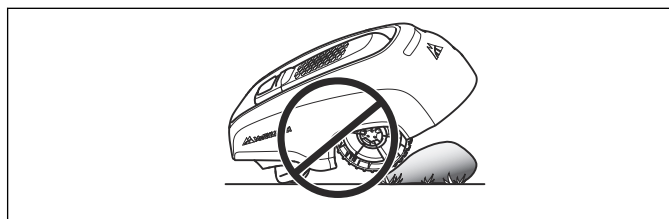


PASTABA: Kontūro kabelis neturi susikirsti, kai jis tiesiamas į arba iš atskiros vietos.

Kliūčių, galinčių atlaikyti susidūrimą, pvz., medžių ar krūmų, aukštesnių nei 15 cm, kontūro kabeliu izoliuoti nereikia. Susidūręs su tokio tipo kliūtimi, robotas vejapjovė apsisuks.

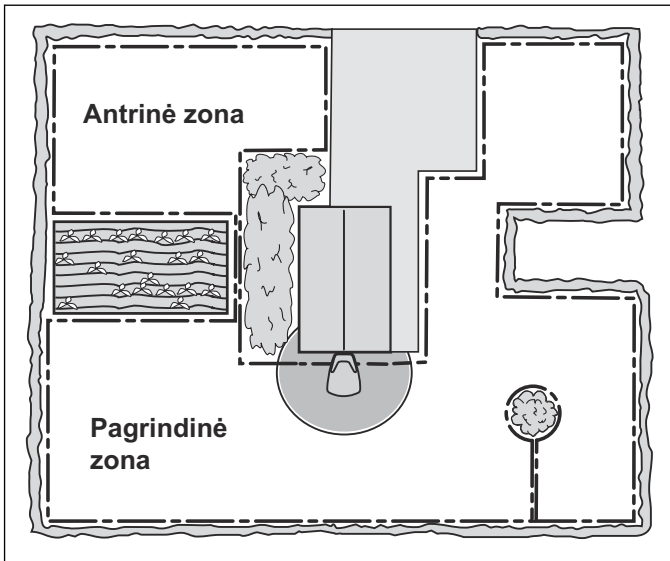
Tačiau, norint, kad robotas dirbtų tiksliai ir tyliai, rekomenduojama atskirti visas nejudamas kliūtis darbo zonos viduje ir už jos ribų.

Šiek tiek nuožulnios kliūtys, pvz., akmenys ar dideli medžiai su iškilusiomis šaknimis turi būti izoliuoti arba pašalinti. Priešingu atveju, robotas vejapjovė gali nuslysti ant tokios kliūtis ir sugadinti peilius.



3.5.3.1 Antrinės zonos

Jeigu darbo zona susideda iš dviejų plotų, tarp kurių robotui vejapjovėi sunku judėti, rekomenduojama įrengti papildomą plotą. Pvz., 25% šlaitai ar siauresni nei 60 cm praėjimai. Tokiais atvejais aplink antrinę zoną paklokite kontūro kabelį taip, kad jis suformuotų atskirtą vietą pagrindinės zonos išorėje. Automatinę vejapjovę reikia rankomis pernešti iš pagrindinio ploto į papildomą, kai šioje reikia pjauti veją.



Žr. Darbo režimo pasirinkimas psl. 34. Šiuo darbo režimu robotas vejapjovė niekada nieškos įkrovimo stoties, o pjaus žolę, kol išsikraus baterija. Kai išsikraus baterija, robotas vejapjovė sustos ir ekrane pasirodys žinutė *Reikalingas rankinis įkrovimas*. Pastatykite robotą vejapjovę į įkrovimo stotį baterijai įkrauti.

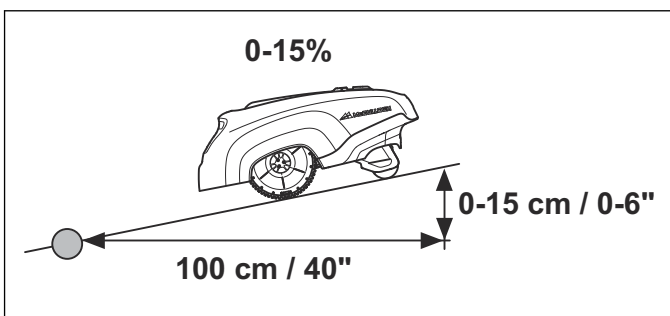
3.5.3.2 Pravažiavimai pjaunant

Reikėtų vengti ilgų ir siaurų pravažiavimų ir siauresnių nei 1,5–2 m pločio vietų. Kai robotas vejapjovė pjauna žolę tokiam plote, yra pavojus, kad jis šiame plote arba pravažiavime važinės ilgesnį laiką. Tokiais atvejais, veja gali atrodyti išvažinėta.

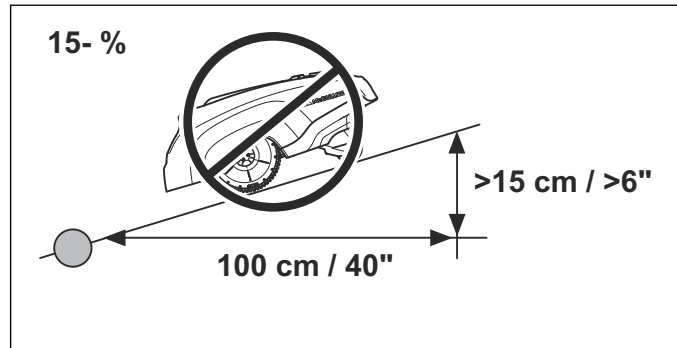
3.5.3.3 Šlaitai

Robotas vejapjovė gali pjauti žolę ant šlaitų. Didžiausias posvyris nurodomas procentais (%) ir apskaičiuojamas kaip pakilimo centimetrais skirtumas viename metre.

Kontūro kabelį galima kloti ant šlaitų, kurių statumas yra mažesnis nei 15 %.



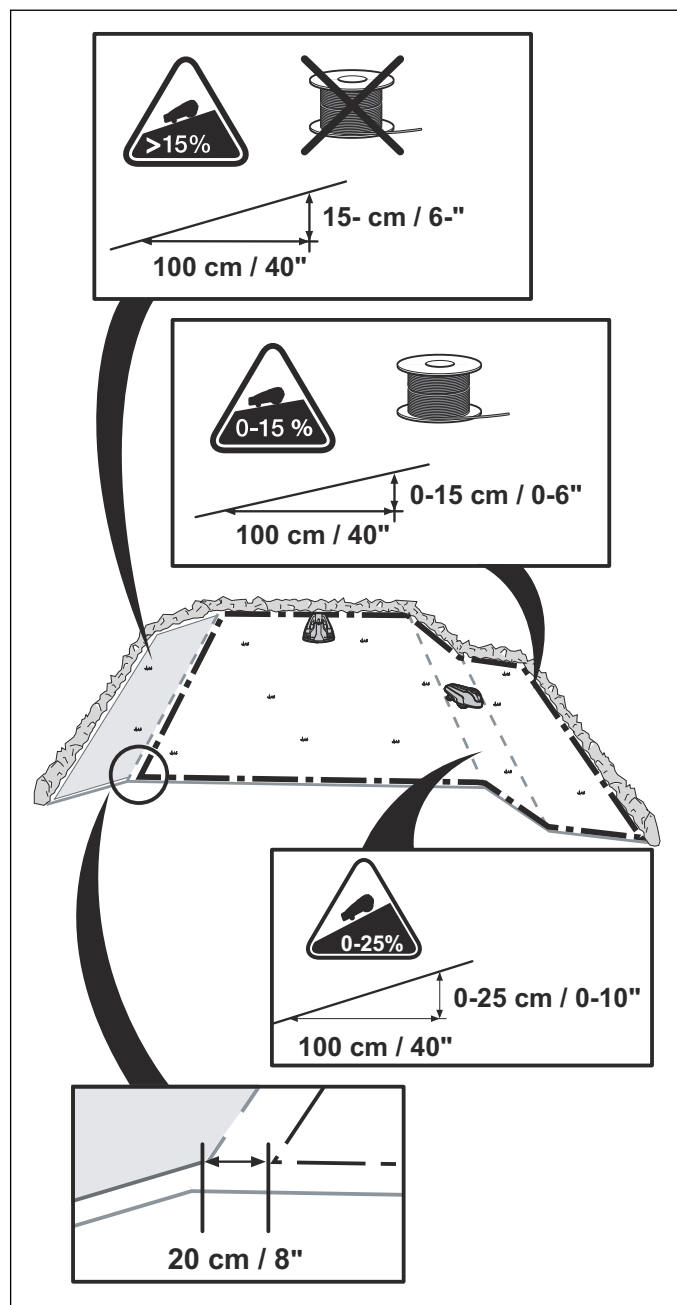
Kontūro kabelio negalima kloti ant šlaitų, kurių statumas yra didesnis nei 15 %. Kyla pavojus, kad robotui vejapjovėi ten bus sudėtinga apsisukti. Robotas vejapjovė sustos, o ekrane bus rodomas gedimo pranešimas *Už darbinės teritorijos ribų*. Didžiausias pavojus kyla esant drėgnoms oro sąlygoms, nes ratai gali slysti ant šlapios žolės.



Vis dėlto, kontūro kabelį galima kloti skersai statiesnio negu 15 % šlaito, jeigu yra kliūtis, į kurią robotui vejapjovėi nepavojinga atsitrenkti, pavyzdžiui, tvora ar tanki gyvatvorė.

Darbo zonos viduje robotas vejapjovė gali pjauti plotus, kurie yra pasvirę iki 25 %. Plotai su nuolydžiu turi būti atskirti kontūro kabeliu.

Jeigu bet kuriame darbo zonos pakraštyje yra daugiau negu 15 % nuolydis, kontūro kabelį reikia kloti lygioje vietoje bent 20 cm atstumu nuo šio nuolydžio pradžios.



3.5.4 Kontūro kabelio klojimas

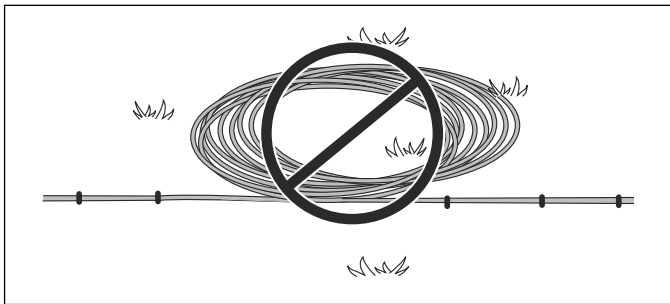
Jeigu kontūro kabelį ketinate tvirtinti kabėmis:

- Kabelio klojimo vietoje įprastine vejojove ar žoliapjove labai žemai nupjaukite žolę. Bus lengviau nutiesti kabelį arčiau žemės, o tai sumažins riziką, kad robotas vejojovė užkliudys kabelį arba pažeis kabelio izoliaciją.
- Pasirūpinkite, kad kontūro kabelis būtų kuo arčiau žemės ir pritvirtinkite jį kuoliukais. Kabelį reikia prispausti prie žemės, kad nenuėjumėte jo dar prieš užaugant žolei. Jeigu iš karto po kabelio paklojimo labai žemai pjaunate žolę, galite pažeisti kabelio izoliacinį sluoksnį. Dėl tokių pažeidimų kabelis nutrūks tik po kelių savaičių ar mėnesių. Siekiant šito išvengti, pirmąsias savaites po kabelio paklojimo visada žolę pjaukite pasirinkę didžiausią pjovimo aukštį, o po to nuosekliai kas antrą savaitę jį mažinkite, kol pasieksite normalų pjovimo aukštį.
- Kuoliukus į žemę įkalkite plaktuku. Kuoliukus kalkite atsargiai ir kabelio pernelyg neįtempkite. Venkite smailų kabelio sulenkimų.

Jeigu kontūro kabelį norite užkasti:

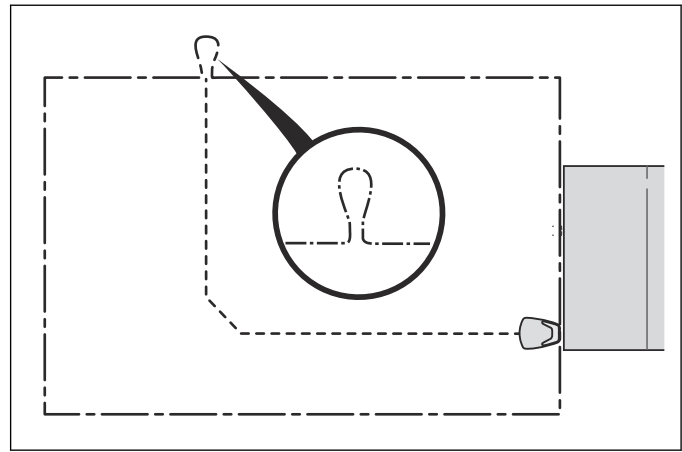
- Įsitinkite, kad kontūro kabelis užkastas mažiausiai 1 centimetrą ir daugiausiai 20 centimetrų nuo žemės paviršiaus. Taip pat galite užkasti kabelį, naudodami pjaustytuvą arba tiesųjį kastuvą.

Pasižymėkite: Už kontūro kabelio nederėtų dėti papildomo kabelio, susukto į rites. Tai gali sugadinti robotą vejojovė.



3.5.4.1 Kilpa gido kabeliui prijungti

Kad būtų lengviau prijungti gido kabelį prie kontūro kabelio, rekomenduojama padaryti kilpą iš 20 cm papildomo kontūro kabelio, toje vietoje, kur bus prijungiamas gido kabelis. Patartina suplanuoti kreipiamojo kabelio išsidėstymo vietą prieš tiesiant kontūro kabelį. Žr. *Kontūro kabelio klojimas psl. 17.*



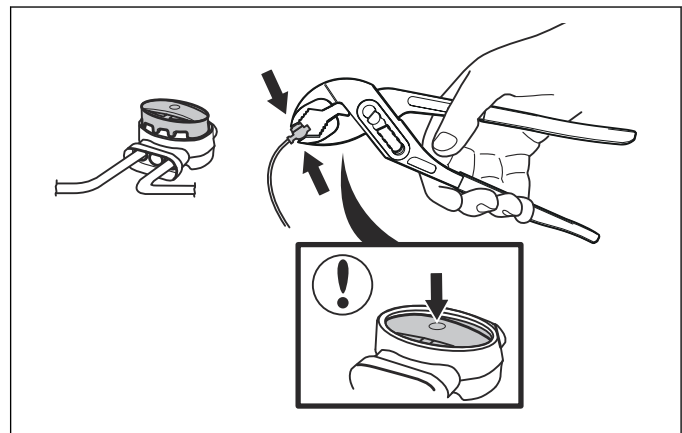
3.5.4.2 Kontūro kabelio sujungimas



PASTABA: Vienas su kitu supinti kabeliai ar izoliacine juosta apsuktas priveržiamas gnybtų blokas nėra tinkamos jungtys. Dėl žemės drėgmės laidai oksiduosis ir po tam tikro laiko grandinė nutrūks.

Naudokite originalią jungiamąją movą, jeigu kontūro kabelio ilgio neužtenka ir jį reikia sujungti. Ji yra nepralaidi vandeniui ir užtikrina patikimą elektros jungtį.

Abu kabelio galus įkiškite į jungiamąją movą. Patikrinkite, ar kabeliai iki galo įstatyti į movą. Jų galai turi matytis kitoje movos pusėje per permatomą jos paviršių. Tuomet iki galo įspauskite fiksiatorių movos viršuje. Universaliomis replėmis visiškai suspauskite movos galvutę.



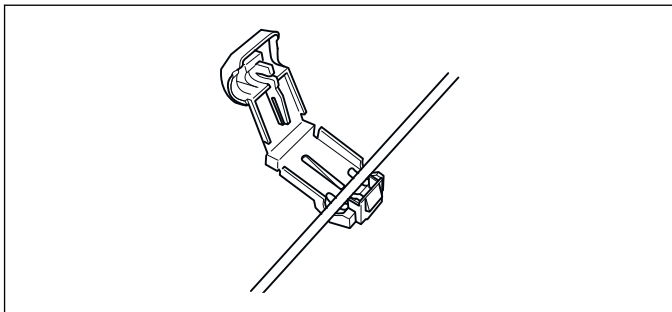
3.6 Kontūro kabelio prijungimas



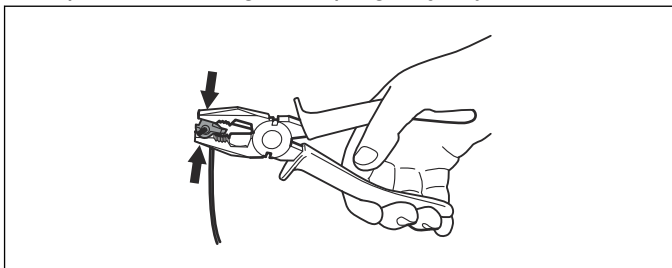
PASTABA: Kontūro kabelis neturi būti sukryžiuojamas jungiant jį prie įkrovimo stoties. Dešinįjį kabelio galą reikia prijungti prie dešiniojo įkrovimo stoties gnybto, o kairįjį – prie kairiojo gnybto.

Prijunkite kontūro kabelį prie įkrovimo stoties:

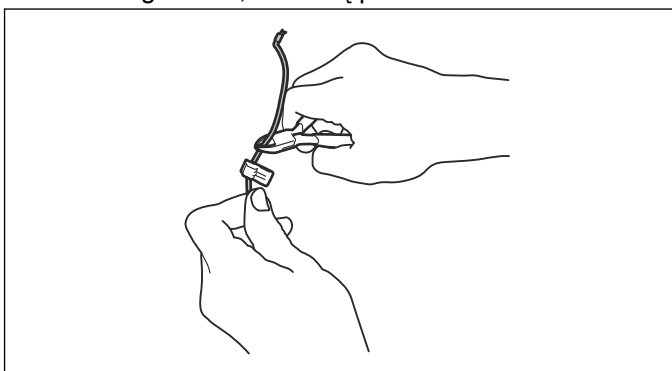
1. Atidarykite jungtį ir įdėkite kabelį į jungties griebtuvą.



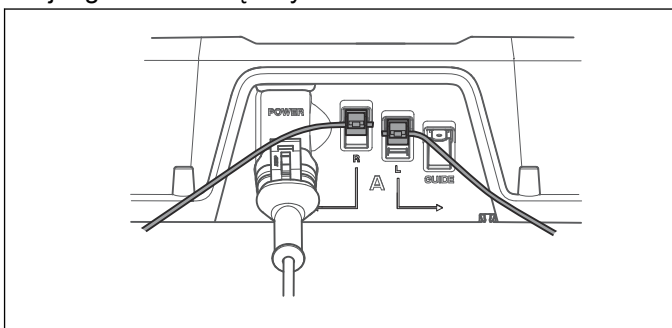
2. Replėmis suspauskite vieną jungtį su kita. Spauskite, kol išgirsite spragtelėjimą.



3. Nukirpkite virš kiekvienos jungties likusius kontūro kabelio galiukus, kad liktų po 1–2 centimetrus.



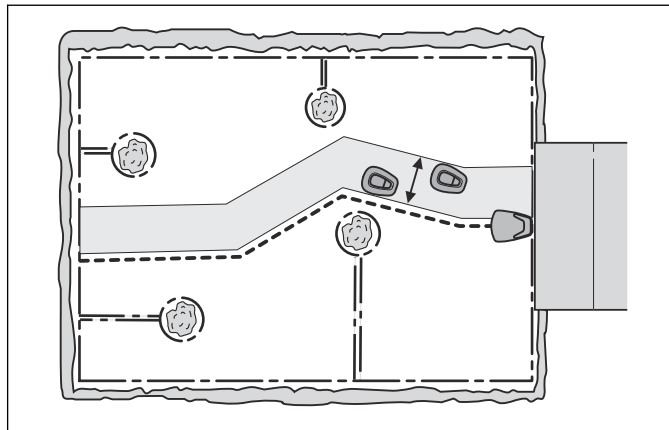
4. Prijunkite jungtį prie metalinio kaiščio, įspauskite jungtį į įkrovimo stoties kontaktinį kaištį, pažymėtą L (kairysis) ir R (dešinysis). Atidžiai patikrinkite, ar jungtis tinkamai įstatyta.



3.7 Gido kabelio instaliacija

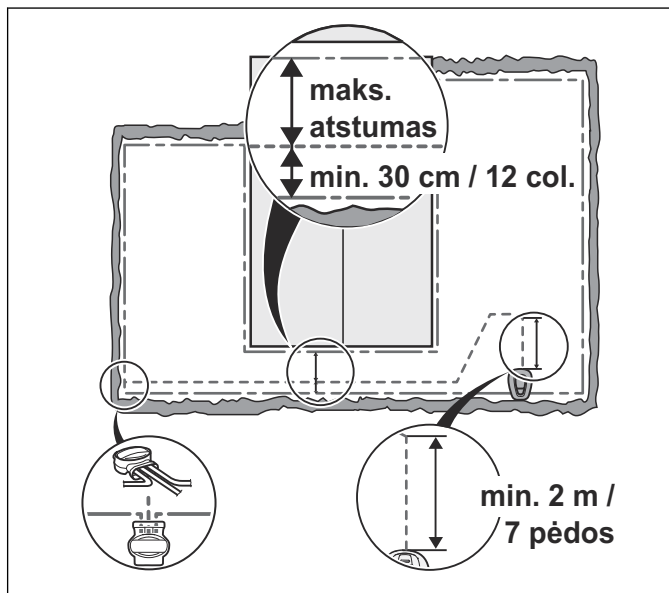
Gido kabelio paskirtis - padėti robotui vejapjovei surasti kelią į įkrovimo stotį, o taip pat nukreipti nuo stoties į nutolusias sodo darbo ploto vietas.

Tas pats kabelis naudojamas ir kontūro, ir gido kabeliui. Kaip ir kontūro kabelį, gido kabelį galima tvirtinti kabėmis arba užkasti į žemę.



Robotas vejapjovė veikia įvairiais atstumais nuo kreipiamojo kabelio, kad būtų sumažinta vėžių susidarymo tikimybė. Roboto vejapjovės tuo metu šalia kabelio naudojama zona vadinama „koridoriumi“. Kuo platesnis koridorius, tuo mažesnė vėžių susidarymo rizika.

Robotas vejapjovė visada važiuoja kairėje gido kabelio pusėje, atsukęs priekį į įkrovimo stotį. Taigi, koridorius yra kairėje kreipiamojo kabelio pusėje. Dėl to, įrengiant instaliaciją svarbu palikti kiek įmanoma daugiau vietos kairėje kreipiamojo kabelio pusėje (žiūrint į įkrovimo stoties pusę).



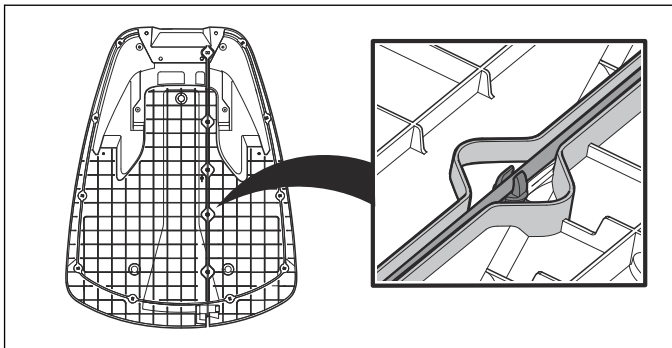
Kaip ir kontūro kabelį, gido kabelį galima tvirtinti kabėmis arba užkasti į žemę.



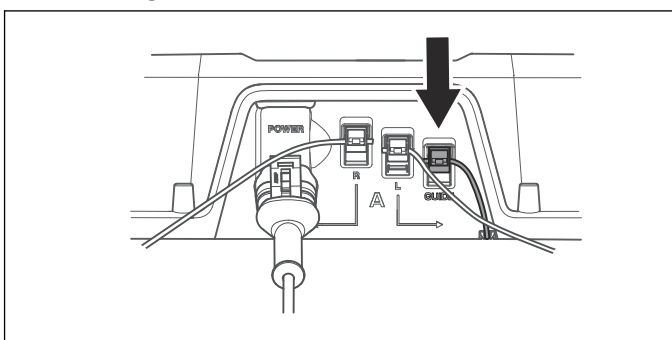
PASTABA: Palikite kiek įmanoma daugiau vietos kairėje gido kabelio pusėje (žiūrint į įkrovimo stotį). Taip pat netieskite kreipiamojo kabelio arčiau kaip 30 cm iki kontūro kabelio.

3.7.1 Gido kabelio tiesimas ir prijungimas

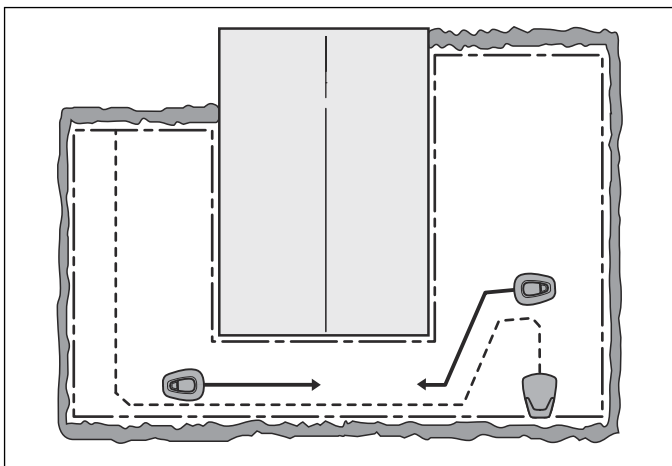
1. Ištraukite kabelį pro plyšį įkrovimo plokštelės apačioje.



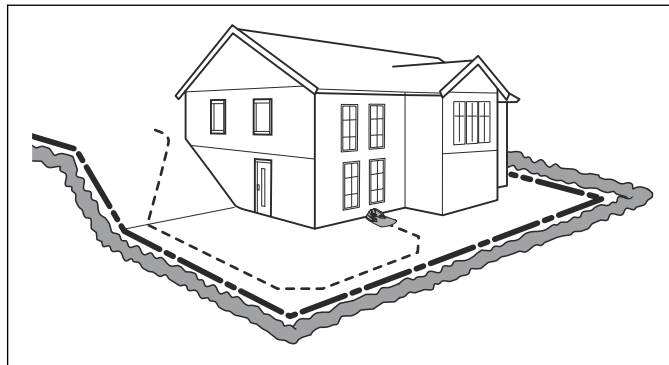
2. Pritaisykite prie gido kabelio jungtį tokiu pačiu būdu, kaip ir prie kontūro kabelio, kaip aprašyta *Kontūro kabelio prijungimas psl. 17*. Sujunkite su įkrovimo stoties kontaktiniu išvadu, pažymėtu GIDO KABELIS.



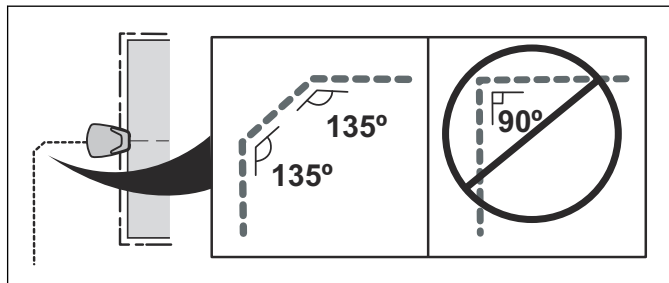
3. Išveskite bent 2 metrų ilgio gido kabelio atkarpą statmenai priekinei plokštės briaunai.
Jeigu gido kabelį reikia tiesti pravažiuojame:
- Robotas vejapjovė į įkrovimo stotį ir atgal važiuoja ta pačia gido kabelio puse. Tai reiškia, kad gido kabelis lieka roboto vejapjovės dešinėje pusėje, jam įvažiuojant į įkrovimo stotį, ir kairėje pusėje – išvažiuojant iš įkrovimo stoties.



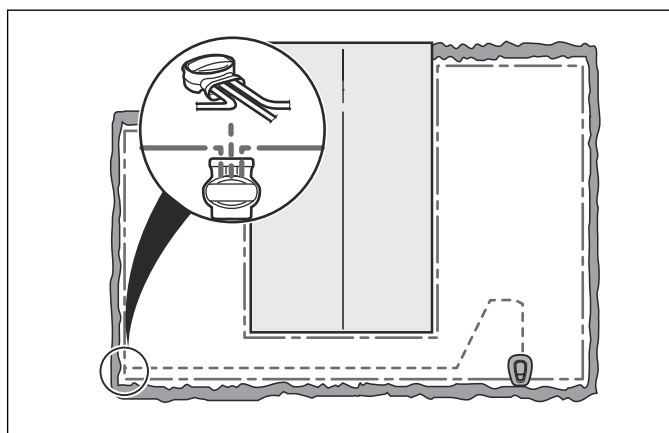
- Jeigu gidą kabelį reikia tiesti ant didelio nuolydžio, rekomenduojama kabelį tiesti nuolydžio kampu. Taip robotui vejapjovėi bus lengviau važiuoti pagal gido kabelį šlaitu.



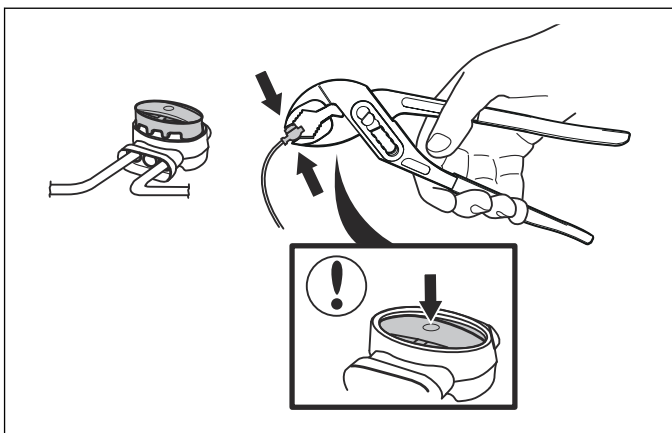
- Netieskite kabelio smalais kampais. Robotui vejapjovėi gali būti sunku sekti gido kabelį.



4. Tieskite gido kabelį iki kontūro kabelio, kur anksčiau nutiesėte kilpą, padedančią prijungti gido kabelį.
5. Nukirpkite kontūro kabelio kilpą naudodami, pvz., vielos žirkles.
6. Jungiamąja mova prijunkite gido kabelį prie kontūro kabelio:
- Kontūro kabelį įkiškite į kiekvieną movos skylę. Kiekvienam kontūro kabeliui prijungti gali būti naudojama bet kokia anga. Įkiškite gido kabelį į centrinę movos angą. Patikrinkite, ar kabeliai iki galo įstatyti į movą. Jų galai turi matytis kitoje movos pusėje per permatomą jos paviršių.



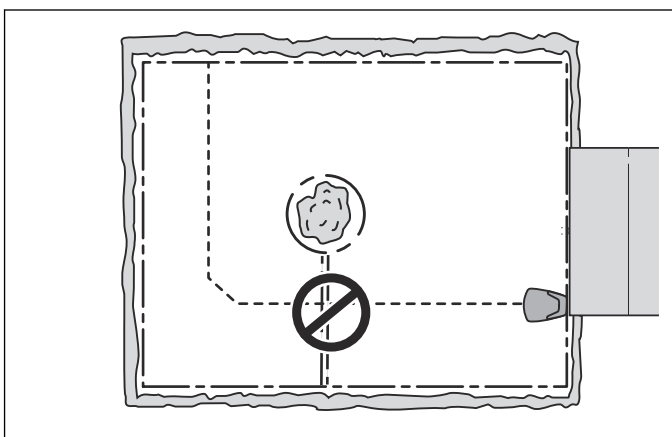
- Universaliomis replėmis visiškai suspauskite movos galvutę.



7. Pritvirtinkite kabėmis / užkaskite sujungimą vejoje.



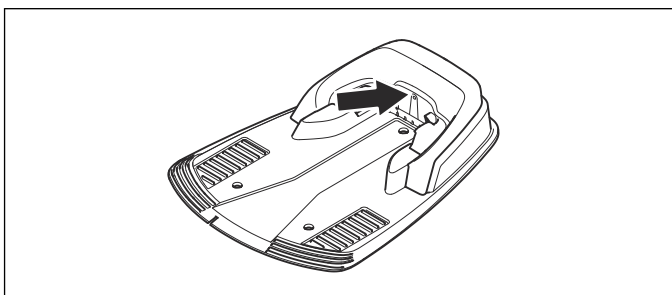
PASTABA: Kreipiamasis kabelis negali kirsti kontūro kabelio nutiesto, pavyzdžiui, į atskirtą vietą.



PASTABA: Test that the guide wire works before using the robotic lawnmower.

3.8 Instaliacijos patikra

Kontūro signalą tikrinkite pagal įkrovimo stoties signalinę lemputę.



Žr. Įkrovimo stoties signalinę lemputę psl. 43, jei lemputė nešviečia arba nemirksi žalia šviesa.

3.9 Pirmas paleidimas ir kalibravimas

Pirmą kartą nustačius pagrindinio jungiklio padėtį 1, roboto vejąplovės meniu reikia atlikti paleidimo seką, taip pat gido signalo automatinį kalibravimą. Kalibravimas taip pat padeda patikrinti, ar gido kabelio instaliacija buvo atlikta tinkamai ir ar robotas vejąplovė gali laisvai judėti pagal gido kabelį nuo įkrovimo stoties.

1. Atidarykite dangtelį paspausdami **STOP** mygtuką.

2. Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.

Paleidimo seka prasideda nuo pirmojo roboto vejąplovės įjungimo. Nustatomi šie parametrai:

- Kalba
- Šalis
- Einamasis laikas
- Data
- 4 skaitmenų PIN kodas. Visos kombinacijos leidžiamos, išskyrus 0000.

Pasižymėkite: PIN kodui užsirašyti naudokite puslapį *MEMO* instrukcijos pradžioje.

3. Pastatykite robotą vejąplovę įkrovimo stotyje, kaip reikalaujama ekrane. Paspauskite **START** (paleidimo) mygtuką ir uždarykite dangtelį. Robotas vejąplovė paleis gido kalibravimą, išvažiuos iš įkrovimo stoties ir judės pagal gido kabelį iki gido kabelio sujungimo su kontūro kabeliu vietos, kurioje pradės pjauti veją. Patikrinkite, ar robotas vejąplovė gali visur pravažiuoti sekdamas pagal gido kabelį. Jeigu jis nepravažiuoja, taip gali būti dėl netinkamai pakloto gido kabelio. Šiuo atveju patikrinkite, ar instaliacija atlikta pagal aprašymą *Gido kabelio instaliacija psl. 18*. Tada atlikite naują kalibravimą. Žr. *Kalibruoti gidą, ROB R600 psl. 27*, skirtą ROB R600, ir *Test settings (bandyti parametrus) psl. 24*, skirtą ROB R800, ROB R1000.

3.10 Patikrinkite prijungimą prie įkrovimo stoties

Prieš pradėdami naudotis robotu vejąplove, įsitinkite, kad jis gali visur pravažiuoti pagal kreipiamąjį kabelį iki įkrovimo stoties ir lengvai prisijungti prie jos. Atlikite toliau pateiktą patikrinimą.

1. Atidarykite skydelio dangtelį paspausdami **STOP** mygtuką.
2. Padėkite robotą vejąplovę šalia tos vietos, kur gido kabelis sujungtas su kontūro kabeliu. Robotą vejąplovę padėkite 2 m atstumu nuo gido kabelio, jo priekį atsukę į gido kabelį.
3. Pasirinkite režimą *HOME* paspausdami namo simbolį ir *OK* mygtuką, kai žymeklis stovi ant režimo „Home“. Paspauskite **START** ir uždarykite dangtelį.
4. Patikrinkite, ar robotas vejąplovė seka kreipiamuoju kabeliu iki įkrovimo stoties ir susijungia su ja. Bandymas užskaitomas tik tuo atveju, jeigu robotas vejąplovė gali judėti pagal kreipiamąjį kabelį visą atstumą iki įkrovimo stoties ir prisijungti iš pirmo karto. Jeigu robotas vejąplovė nesugeba prisijungti iš pirmo karto, jis automatiškai bandys prisijungti dar kartą. Instaliacija nepatvirtinama, jei robotas vejąplovė prisijungia prie įkrovimo stoties iš antro arba daugiau kartų. Tokiu atveju, įsitinkite, kad įkrovimo stotis, kontūro kabelis ir gido kabelis instaliuoti pagal instrukcijas.
5. Robotas vejąplovė liks įkrovimo stotyje, kol pasirinksite režimą *AUTO* arba *MAN*. Žr. *Darbo režimo pasirinkimas psl. 34*.

Kreipiamoji sistema turi būti pirmą kartą kalibruojama, jeigu minėti testai pasitvirtino. Žr. *Pirmas paleidimas ir kalibravimas psl. 20.*

3.11 Valdymo skydelis

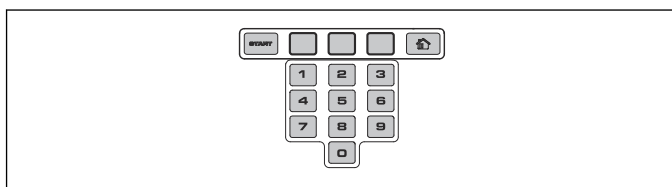
3.11.1 Instrukcijos – valdymo skydas

Visos komandos ir roboto nustatymai įvedami valdymo skydelyje. Visos funkcijos išskviečiamos naudojant įvairius meniu.

Valdymo skydelis sudarytas iš ekrano ir klaviatūros. Visa informacija rodoma ekrane, o visos įvestys atliekamos naudojant mygtukus.

3.11.2 Skydelis

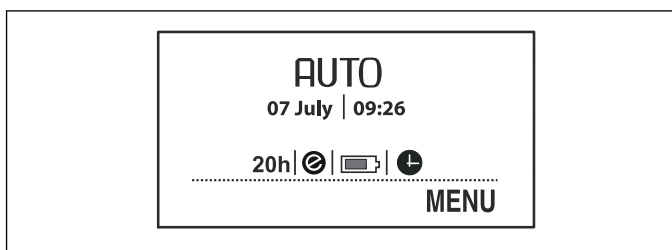
Klaviatūrą sudaro 4 mygtukų grupės:



- **START** mygtuku įjungiamas robotas vejąplovė. Tai turėtų būti paskutinis mygtukas, kurį paspaudžiate prieš uždarydami dangtelį.
- **3 leidžiančiais pasirinkti mygtukais** galima rinktis įvairias funkcijas, kurios priklauso nuo to, kurioje meniu vietoje esate. Mygtuko funkcija rodoma ekrano apačioje.
- **Skaičių klavišais** galima, pavyzdžiui, įvesti PIN kodą arba laiko nustatymus.
- **Režimo pasirinkimo** mygtuko simbolis yra namas. Paspaudus šį mygtuką ekrane rodomas pasirinktas darbo režimas.

3.11.3 Display (ekranas)

Kai paspaustas **STOP** mygtukas ir atidaromas dangtelis, veikimo lange rodomas laikas, pasirinktas veikimo režimas, plovimo valandų keikis, akumulatoriaus būseną ir laikmačio nustatymai.



- Laikrodis rodo esamą laiką.
- Data rodo einamąją dieną.
- Darbo valandų skaičius rodo, kiek iš viso valandų nuo pagaminimo robotas vejąplovė dirbo. Į darbo laiką įskaičiuojamas laikas, kai robotas vejąplovė plovė žolę ir, kai ieškojo įkrovimo stoties.
- **AUTO**, **MAN** ar **HOME** rodo pasirinktąjį darbo režimą. Žr. *Darbo režimo pasirinkimas psl. 34.*
- Akumulatoriaus būseną rodo likusi akumulatoriaus įkrova.
- **ECO** simbolis rodomas tada, kai robote vejąplovėje nustatytas **ECO režimas**.

- Laikrodžio simbolis rodomas tada, kai nustatyti laikmačio parametrai. Laikrodžio simbolis yra juodas, kai robotas vejąplovė negali pjauti dėl laikmačio nustatymų.
- Užrašas **MENIU** rodo, kad spausdami leidžiantį pasirinkti mygtuką po užrašu galime pasiekti pagrindinį meniu.

3.11.4 Antriniai meniu

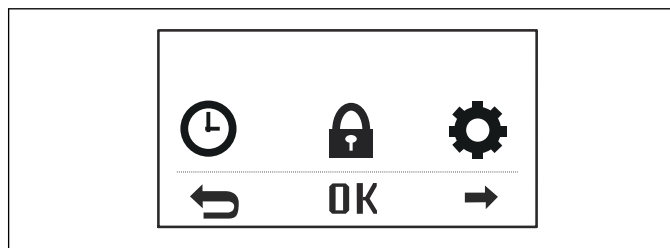
Kiekviena parinktis turi antrinius meniu. Naudodami šiuos antrinius meniu galite pasiekti visas funkcijas, leidžiančias atlikti roboto vejąplovės nustatymus.

Kai kurių antrinių meniu parinktys kairėje pusėje pažymėtos varnele. Tai reiškia, kad jos pasirinktos. Pažymėkite langelį arba panaikinkite jo žymėjimą paspausdami **OK (gerai)**.

3.12 Meniu struktūra

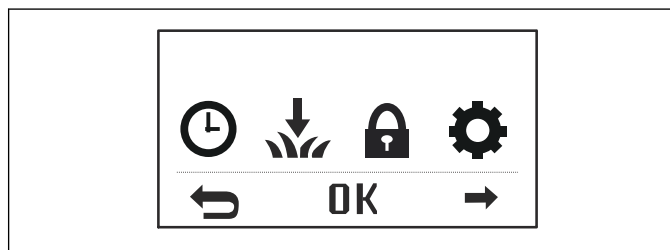
ROB R600 pagrindiniame meniu yra 3 parinktys:

- Laikmatis
- Security (saugumas)
- Nustatymai



ROB R800, ROB R1000 pagrindiniame meniu yra 4 parinktys:

- Laikmatis
- Instaliacija
- Saugumas
- Nustatymai



Toliau pateikiamame skyriuje apibendrinami meniu pasirinkimai, kuriuos galima rasti pagrindiniame meniu, ir pateikiama daugiau išsamios informacijos apie kiekvieną naudojamą funkciją ir tai, kokios nustatymų parametrai parinktys galimos.

3.12.1 Meniu MAIN



Laikmatis

Laikmačio funkcija puikiai tinka norint nustatyti laikotarpį, kai robotas vejąplovė neturėtų pjauti žolės, pavyzdžiui, kai sode žaidžia vaikai.



Įrengimas (tik ROB R800, ROB R1000)

Ši meniu funkcija naudojama roboto pritaikymui sklype. Daugelyje darbo zonų nereikia keisti gamyklinių nustatymų, tačiau jei veja sudėtinga, pjovimo rezultata galima pagerinti atlikus rankinius nustatymus.



Saugumas

Šiame meniu galima keisti saugumo ir ryšio tarp vejamovės ir įkrovimo stoties nustatymus. Galima pasirinkti vieną iš 3 saugumo lygių: *Low (žemas)*, *Medium (vidutinis)*, *High (aukštas)*.



Nustatymai

Šis pasirinkimas leidžia keisti bendruosius roboto vejamovės nustatymus, pvz., datą ir laiką. Galite įjungti / išjungti *ECO mode* (ECO režimą).

pjauti, veja gali atrodyti kaip sutrypta. Be to, robotas vejamovė be reikalo dėvisi. Jeigu darbo zonos dydis mažesnis, negu roboto vejamovės dirbamas plotas, žolės kokybė gali būti pagerinta, jeigu žolė pjaunama kas antrą dieną, o ne keletą valandų kiekvieną dieną. Be to, žolė geriau auga, jeigu bent tris dienas per mėnesį jos niekas nepjauna.

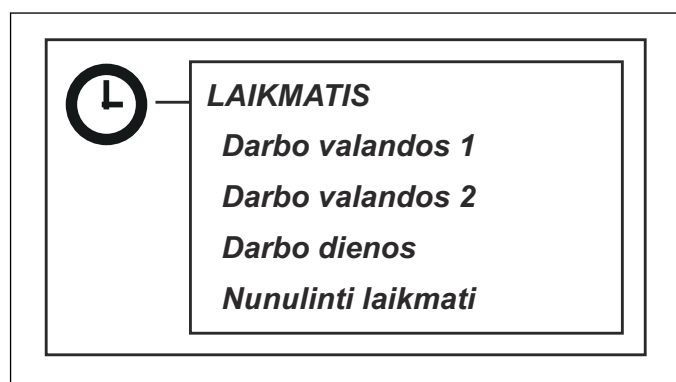
The timer function is also an ideal way to control which work hours the robotic lawnmower should not mow, for example, when the children are playing in the garden.

Laikmačio gamyklinis nustatymas yra 07:00–23:00 pirmadienį–sekmadienį. This is normally a suitable setting for a working area corresponding to the maximum capacity. Jeigu plotas yra mažesnis už maksimalų roboto vejamovės pajėgumą, galima naudoti laikmatį siekiant sumažinti vejos pjovimą ir roboto vejamovės naudojimą. When setting the timer manually, calculate that the robotic lawnmower mows about the listed amount of the number of square meters per hour and day listed in table Work capacity. Žr. *Laikmačio nustatymas psl. 23*.

Tolesnėje lentelėje pateikiami pasiūlymai, kaip skirtingai nustatyti laikmatį, atsižvelgiant į sodo dydį. Šis laikas yra orientacinis. Jį gali reikėti koreguoti konkrečiam sodui ir, pvz., pagal žolės kokybę ir augimą sezono metu. Naudokite tolesnę lentelę:

- Raskite darbo zoną, kuri labiausiai atitinka vejos dydį.
- Pasirinkite atitinkamą kiekį darbo dienų per savaitę (kai kurioms veikimo teritorijoms gali prireikti 7 dienų per savaitę).
- Darbo valandų skaičius per dieną rodo, kiek valandų robotui vejamovėi bus leidžiama dirbti pasirinktomis darbo dienomis.
- Siūlomas laiko intervalas rodo intervalą, sutampantį su reikalingu darbo valandų skaičiumi per dieną.

3.13 Laikmatis



Norint kuo geriau nupjauti veją, nereikia jos pjauti per dažnai. Jeigu robotą vejamovę nustatote per dažnai

3.13.1 Laikmačio pasiūlymai

ROB R600			
Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Siūlomas laiko intervalas
100 m ²	5	3	7:00–10:00
	7	2.5	07:00–09:30
200 m ²	5	6,5	7:00–13:30
	7	4.5	7:00–11:30
400 m ²	5	13	07:00–20:00
	7	9	7:00–16:00
600 m ²	6	16	07:00–23:00.
	7	13,5	07:00–20:30

ROB R800			
Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Siūlomas laiko intervalas
100 m ²	5	3	7:00–10:00
	7	2	07:00–09:00
200 m ²	5	5,5	07:00–12:30
	7	4	7:00–11:00
400 m ²	5	11,5	07:00–18:30
	7	8	7:00–15:00
600 m ²	6	14	07:00–21:00
	7	12	7:00–19:00
800 m ²	7	16	07:00–23:00.

ROB R1000			
Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Siūlomas laiko intervalas
100 m ²	5	3	7:00–10:00
	7	2	07:00–09:00
200 m ²	5	5,5	07:00–12:30
	7	4	7:00–11:00
400 m ²	5	11,5	07:00–18:30
	7	8	7:00–15:00
600 m ²	6	14	07:00–21:00
	7	12	7:00–19:00
800 m ²	7	16	07:00–23:00.
1 000 m ²	7	20	05:00 - 01:00

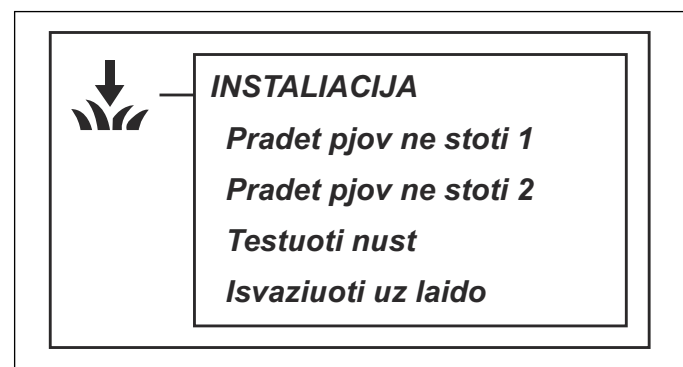
3.13.2 Laikmačio nustatymas

- **Work hours 1 (darbo valandos 2)** norėdami nustatyti *darbo valandų 1* pradžios ir pabaigos laiką, įveskite kiekvieną laiką valandomis ir minutėmis, tada paspauskite **OK**, kad patvirtintumėte įvestą laiką.
- **Work hours 2:** norėdami nustatyti *darbo valandų 2* pradžios ir pabaigos laiką, įveskite kiekvieną laiką valandomis ir minutėmis, tada paspauskite **OK**, kad patvirtintumėte įvestą laiką.
- **Darbo dienos:** norėdami pasirinkti dienas, kada turi dirbti robotas vejąplovė, pažymėkite atitinkamas dienas.
- **Reset timer:** norėdami atkurti gamyklinius nustatymus, pasirinkite **Reset timer** (iš naujo nustatyti laikmatį) ir paspauskite **OK**.

Norėdami atšaukti *1 darbo valandas* arba *2 darbo valandas*, įveskite laiką 00:00-00:00 laikmačiui atkurti į --:-- --:--.

Laikrodžio simbolis atsiranda pradiniam puslapyje, kai laikmačio nustatymai nustatyti. Laikrodžio simbolis yra juodas, kai robotas vejąplovė negali pjauti dėl laikmačio nustatymų.

3.14 Installation (įrengimas) – ROB R800, ROB R1000



Pagrindiniame meniu pasirinkę šią funkciją, galite keisti šiuos darbo nustatymus.

- **Remote start 1 (nuotolinis paleidimas 1):** valdyti robotą vejąplovę taip, kad jis lengviau pasiektų nuošalias vejos dalis.
- **Pradet pjov ne stoti 2:** valdyti robotą vejąplovę taip, kad jis lengviau pasiektų nuošalias vejos dalis.
- **Testuoti nust:** patikrinti anksčiau minėtus nustatymus.

- **Užvažiuoti už kontūro kabelio:** nustatyti, kokį atstumą robotas vejojant gali nuvažiuoti už kontūro kabelio prieš apsisukdamas.

Sodo nustatymų pavyzdžių ieškokite *Kiemo išdėstymo pavyzdžiai psl. 30*.

3.14.1 Remote start 1 (nuotolinis paleidimas 1)

Viena svarbesnių gido kabelių funkcijų yra galimybė prireikus nukreipti robotą vejojant į nuošalius sodo plotus. Ši funkcija naudinga tuose soduose, kurių priekinė ir galinė dalys sujungtos siauru pravažiuoju.

Pradėti plov ne stoti 1 – Proporcija
Atstumas

3.14.1.1 Proporcija

Aktyvius šią funkciją (nustatyta bet kuri parinktis, išskyrus *Niekada*, robotas vejojant judės pagal gido kabelį nuo įkrovimo stoties į nuošalius plotus ir pradės pjauti žolę ten.

Roboto vejojant judėjimo pagal gido kabelį iš įkrovimo stoties dažnis pasirenkamas proporcingai pagal visų jo išvažiuoju iš įkrovimo stoties skaičių. Visais kitais kartais robotas vejojant išvažiuoja iš įkrovimo stoties įprastiniu būdu ir pradeda pjauti.

Proporcija – Niekada
Retai
Vidutiniškai
Dažnai
Visada

- Galima pasirinkti vieną iš šių penkių variantų:

- *Niekada* (0 %)
- *Retai* (apie 20 %)
- *Vidutiniškai* (apie 50 %)
- *Dažnai* (apie 80 %)
- *Visada* (100 %)

Nurodykite nutolusių darbo vietų dydį procentais nuo viso darbo zonos dydžio. Jeigu nutolusių vietų plotas yra mažesnis nei pusė viso darbo ploto, turi būti pasirinktas režimas *Retai*. Jeigu nutolusių darbo vietos užima pusę visos darbo zonos, turi būti pasirinktas režimas *Vidutiniškai*. Palyginkite su pavyzdžiais *Kiemo išdėstymo pavyzdžiai psl. 30*. Numatytasis nustatymas yra *Retai*.

3.14.1.2 Atstumas

Įveskite atstumą metrais pagal gido kabelį nuo įkrovimo stoties iki nuošalios zonos, kur robotas vejojant turi pradėti pjauti. Patarimas! Jei norite nustatyti, kaip toli yra nuošali zona, naudokite funkciją *Bandyamas I ISORE*. Atstumas metrais pateikiamas roboto vejojant ekrane.

3.14.2 Pradėti plov ne stoti 2

Jeigu darbo zoną sudaro dvi atskiros nuošalios zonos, gido kabelį reikia pakloti taip, kad jis vestų į abi šias zonas. Tuomet galima derinti funkcijas *Pradėti plov ne stoti 1* ir *Pradėti plov ne stoti 2*, nukreipiant robotą vejojant į atitinkamą plotą.

Parametrai *Proporcija* ir *Atstumas* nustatomi tokiu pačiu būdu, kaip ir *Pradėti plov ne stoti 1*. Numatytasis parametras yra *Niekada*.

Atkreipkite dėmesį, kad bendra proporcijos suma negali viršyti 100 %. Jeigu funkcijos *Pradėti plov ne stoti 1* nustatymas yra *Dažnai*, funkcijai *Pradėti plov ne stoti 2* galima pasirinkti tik nustatymus *Niekada* arba *Retai*.

3.14.3 Test settings (bandyti parametrus)

Meniu *Test settings* galima išbandyti *Remote start 1* ir *Remote start 2* nustatymus ir patikrinti, ar jie tinkamai veikia darbo zonoje.

Testuoti nust – Bandyamas I VIDU
Bandyamas I ISORE

Bandyamas I ISORE – Pradėti plov ne stoti 1
Pradėti plov ne stoti 2

3.14.3.1 Bandyamas i ISORE

Bandyamo į išorę funkcija naudojama patikrinti įrengimą ir apskaičiuoti atstumą nuo įkrovimo stoties iki nuošalios zonos.

Norint patikrinti *Remote start 1* parametrus:

Pastatykite robotą vejojant įkrovimo stotyje ir pasirinkite *Test OUT – Remote start 1*. Robotas vejojant paliks įkrovimo stotį ir važiuos pagal gido kabelį tol, kol nuvažiuos nustatytą atstumą pradės pjauti žolę.

Kaip išmatuoti atstumą nuo įkrovimo stoties iki nuošalaus ploto:

Įveskite atstumą, kuris neabejotinai yra didesnis už tikrąjį skaičių. Galima įvesti maksimalų 100 m atstumą. Pastatykite robotą vejojant įkrovimo stotyje ir pasirinkite *Test OUT*. Robotas vejojant iš karto išvažiuos iš įkrovimo stoties. Atstumas metrais pateikiamas žolę pjaunančio roboto vejojant ekrane. Sustabdykite robotą vejojant reikiamoje vietoje ir užsirašykite atstumą. Įveskite pateikiamą skaičių metrais nežinomos darbo zonos laukelyje *Distance*.

Jeigu įjungta funkcija *Remote start 2*, t.y. pasirinktas kitas *Proportion* nustatymas, negu „Never“, šiuos nustatymus taip pat reikia patikrinti. *Remote start 2* testavimas atliekamas tokiu pačiu būdu, kaip ir *Remote start 1*.

3.14.3.2 Test IN (bandymas į vidų)

Test IN funkcija naudojama tikrinti, ar gali robotas vejąplovė tinkamai prisijungti prie įkrovimo stoties.

Pasižymėkite: *Test IN* galima atlikti tik atlikus *Test OUT*.

Pasirinkus šią funkciją robotas vejąplovė važiuoja pagal gido kabelį iki įkrovimo stoties ir prisijungia prie jos. Patikrinimas užskaitomas tik jeigu robotas vejąplovė sėkmingai prisijungia prie įkrovimo stoties po pirmo bandymo. Jeigu robotas vejąplovė nesugeba prisijungti iš pirmo karto, jis automatiškai bandys prisijungti dar kartą. Instaliacija nepatvirtinama, jei robotas vejąplovė prisijungia prie įkrovimo stoties iš antro arba daugiau kartų.

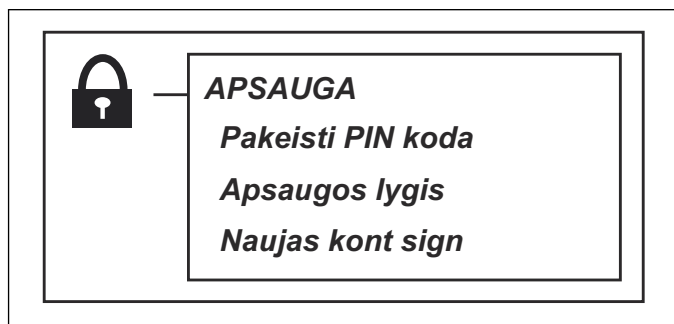
3.14.4 Drive past wire (išvažiuoti už kontūro kabelio)

Prieš robotui vejąplovei sustojant ir apsisukant, jo priekis visada išlenda už kontūro kabelio tam tikru atstumu. Numatytasis atstumas yra 25 cm, tačiau jei reikia, jį galima pakeisti. Minimali reikšmė yra 20 cm, o maksimali – 30. Pastaba. Turėkite omenyje, kad pateiktas atstumas yra tik apytikslė reikšmė. Tikrovėje tikslus atstumas, kuriuo robotas vejąplovė kerta kontūro kabelį, gali skirtis.

Nurodykite jūsų norimą roboto vejąplovės išvažiavimo už kontūro kabelio atstumą centimetrais ir paspauskite *OK* (gerai).

3.15 Security (saugumas)

Pasirinkus šią funkciją galima keisti saugumo ir ryšio tarp vejąplovės ir įkrovimo stoties nustatymus.



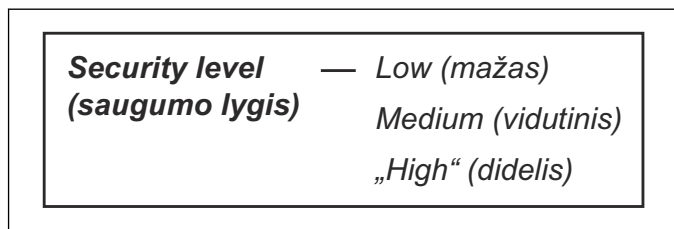
3.15.1 Pakeisti PIN kodą

Įveskite naują PIN kodą ir paspauskite *OK*. Dar kartą įveskite tą patį kodą ir patvirtinkite spausdami *OK*. Pakeitus PIN kodą, ekrane pasirodo žinutė *PIN kodas pakeistas*.

Žr. *Įvadas psl. 3*

3.15.2 Security level (saugumo lygis)

Galima pasirinkti vieną iš 3 saugumo lygių.



Pasirinkus *žemą* ir *vidutinį* saugumo lygį, robotu vejąplove naudotis negalima neįvedus PIN kodo. Nustatčius *aukštą* saugumo lygį, yra ir perspėjimas, kuri pradeda pypsėti, jeigu po nustatyto laiko tapo neįvedamas PIN kodas.

Įvedus neteisingą kodą 5 kartus iš eilės, robotas vejąplovė kuriam laikui blokuojamas. Blokavimo laikas pratęsimas kiekvieną kartą neteisingai įvedus PIN kodą.

Funkcija	Low (žemas)	Medium (vidutinis)	High (aukštas)
Time lock (laiko užraktas)	X	X	X
PIN request (PIN reikalavimas)		X	X
Alarm (pavojaus signalas)			X

3.15.2.1 Laiko užraktas

Ši funkcija reiškia, kad roboto vejąplovės po 30 dienų nebus galima paleisti, prieš tai neįvedus teisingo PIN kodo. Po 30 dienų robotas vejąplovė ir toliau pjaus žolę kaip visada, tačiau atidarius dangtelį pasirodys pranešimas *Įveskite PIN kodą*. Dar kartą įveskite savo kodą ir paspauskite *OK*.

3.15.2.2 PIN reikalavimas

Ši funkcija reikalauja įvesti PIN kodą, kai roboto vejąplovės pagrindinis jungiklis nustatytas į 1 padėtį ir dangtis atidarytas. Norėdami naudoti robotą vejąplove, turite įvesti teisingą PIN kodą.

Įvedus neteisingą kodą 5 kartus iš eilės, robotas vejąplovė kuriam laikui blokuojamas. Blokavimo laikas pratęsimas kiekvieną kartą neteisingai įvedus PIN kodą.

3.15.2.3 Pavojaus signalas

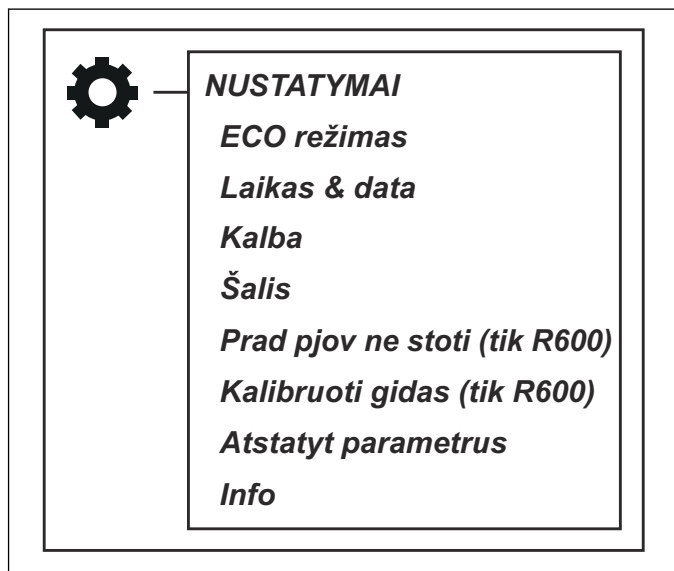
Ši funkcija reiškia, kad paspaudus **STOP** mygtuką arba, dėl kokių nors priežasčių pakėlus robotą vejąplove, per 10 sekundžių reikia įvesti PIN kodą. Tiksenantis garsas reiškia, kad turi būti įvestas PIN kodas, kad nepasileistų signalizacija. Signalizaciją bet kuriuo metu galima išjungti įvedus teisingą PIN kodą.

3.15.3 Naujas kontūro signalas

Kontūro signalas parenkamas atsitiktinai ir sukuria unikalų ryšį tarp roboto vejąplovės ir įkrovimo stoties. Tik retais atvejais gali prireikti naujo signalo, pavyzdžiui, jeigu dvi gretimos instaliacijos naudoja labai panašius signalus.

1. Pastatykite automatinę vejąplovę įkrovimo stotyje.
2. Meniu pasirinkite *Naujas kontūro signalas*.
3. Paspauskite *Gerai* ir palaukite patvirtinimo, kad kontūro signalas sugeneruotas. Tai paprastai trunka apie 10 sekundžių.

3.16 Settings (parametrai)



3.16.1 ECO režimas

Ši funkcija automatiškai išjungia kontūro signalą kontūro kabelyje, gido kabelyje ir įkrovimo stotyje, kai robotas veja plovė nepjauna, t. y. kai veja plovė kraunasi arba, jei neleidžiama judėti dėl laikmačio nustatymų.

Nustatymą *ECO režimas* naudinga naudoti, kai netoliese yra kitų su robotu veja plovė nesuderinamų belaidžių įrenginių, pvz., tam tikri klausos aparatai ar automatiniai garažo vartai.

Suaktyvinus nustatymą *ECO režimas* mirksi žalia įkrovimo stoties indikatorius lemputė. *ECO režimas* reiškia, kad robotą veja plovė galima paleisti tik įkrovimo stotyje, o ne darbo zonoje.

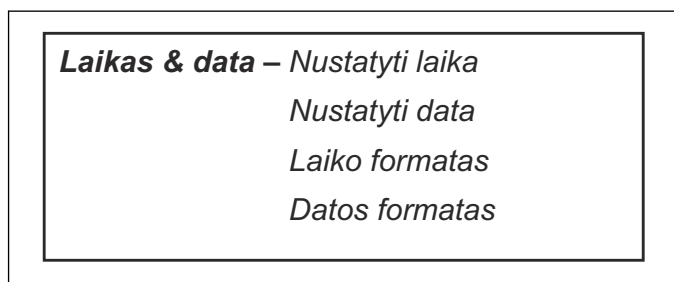
Kai įjungtas *ECO režimas*, visada prieš nukeliant robotą veja plovė nuo įkrovimo stoties būtina paspausti mygtuką **STOP**. Kitos galimybės paleisti roboto veja plovės nėra. Jei robotas per klaidą buvo nukeltas prieš tai nepaspaudus **STOP** mygtuko, jį reikia pastatyti atgal ant įkrovimo stoties ir paspausti mygtuką **STOP**. Tik tada robotą veja plovė galima paleisti darbo zonoje.

Pasirinkite *Paleisti ECO režimą* ir spauskite *Gerai*, kad įjungtumėte *ECO režimas*.

Pasižymėkite: Visada paspauskite **STOP** mygtuką, prieš nukeldami robotą veja plovė nuo įkrovimo stoties. Kitaip robotas veja plovė darbo zonoje neįsijungs, kai įjungtas *ECO režimas*.

3.16.2 Time & Date (laikas ir data)

Šia funkcija nustatomas automatinės veja plovės einamasis laikas ir pageidaujamas laiko formatas.



- **Set time (nustatyti laiką):** Įveskite teisingą laiką ir spauskite *OK*, kad išeitumėte.
- **Set date (nustatyti data):** Įveskite teisingą datą ir spauskite *OK*, kad išeitumėte.
- **Time format (laiko formatas):** Perstumkite žymeklį prie reikiamo laiko formato: 12h 24h. Paspauskite *OK*, kad išeitumėte.
- **Date format (datos formatas):** Perstumkite žymeklį prie reikiamo datos formato:
MMMM-MM-DD (metai-mėnuo-diena)
MM-DD-MMMM (mėnuo-diena-metai)
DD-MM-MMMM (diena-mėnuo-metai)
Norėdami išeiti, paspauskite *OK* (gerai).

3.16.3 Language (kalba)

Šia funkcija nustatoma kalba.

Pasirinkti kalbą: Žymekliu pažymėkite pageidaujamą kalbą ir spauskite *OK*.

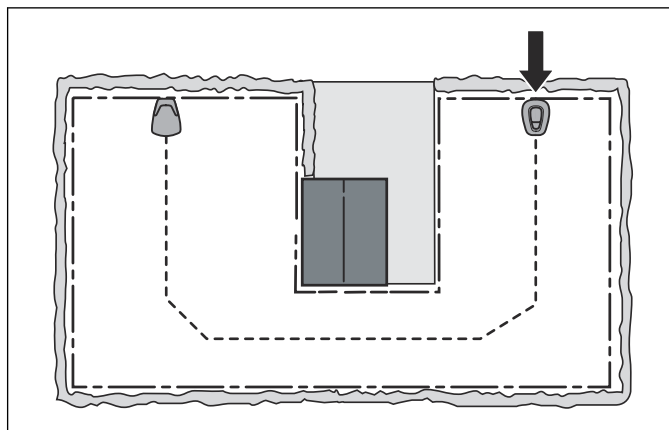
3.16.4 Country (šalis)

Naudodami šią funkciją galite pasirinkti, kurioje šalyje robotas veja plovė dirbs.

Žymekliu pažymėkite pageidaujamą šalį ir paspauskite *OK* (gerai).

3.16.5 Pradet pjov ne stotyje, ROB R600

Viena svarbesnių gido kabelių funkcijų yra galimybė prireikus nukreipti robotą veja plovė į nuošalius sodo plotus. Ši funkcija naudinga tuose soduose, kurių priekinė ir galinė dalys sujungtos siauru pravažiuoju, o jame negalima įrengti įkrovimo stoties.



Pradet pjov ne stoti – Proporcija

Proporcija – Niekada

Retai

Vidutinis

Daznai

Visada

Jeigu aktyvuojama ši funkcija (nustatyta bet kuri parinktis, išskyrus *Never* (niekada), robotas vejąplovė juda palei gido kabelį nuo įkrovimo stoties iki vietos, kur gido kabelis sujungtas su kontūro kabeliu. Pasiekęs ją, pradeda pjauti. Vejąplovės judėjimo pagal gidą kabelį iš įkrovimo stoties dažnis pasirenkamas proporcingai pagal visų jos išvažiavimų iš įkrovimo stoties skaičių. Visais kitais kartais robotas vejąplovė išvažiuoja iš įkrovimo stoties įprastiniu būdu ir pradeda pjauti.

Galima pasirinkti vieną iš šių penkių variantų:

1. *Never* (apie 0 %)
2. *Rarely* (apie 20 %)
3. *Medium* (apie 50 %)
4. *Often* (apie 80 %)
5. *Always* (100 %)

Nurodykite nutolusių darbo vietų dydį procentais nuo viso darbo zonos dydžio. Jeigu nutolusių vietų plotas yra mažesnis nei pusė viso darbo ploto, turi būti pasirinktas režimas *Retai*. Jeigu nutolusios darbo vietos užima pusę visos darbo zonos, turi būti pasirinktas režimas *Medium* (vidutiniškai). Palyginkite su pavyzdžiais *Kiemo išdėstymo pavyzdžiai psl. 30*

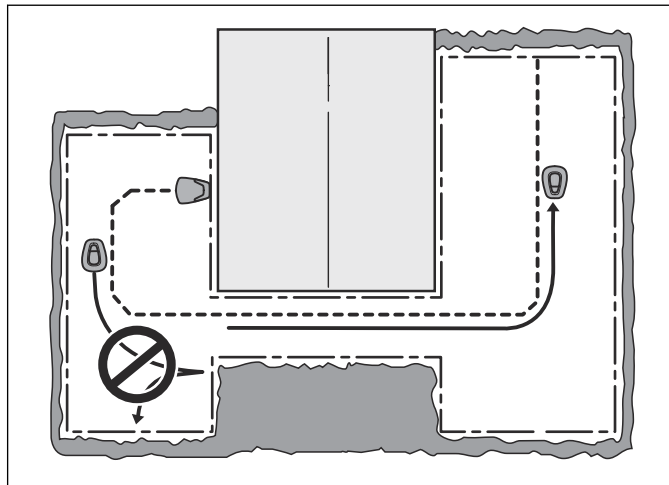
Numatytasis nustatymas yra *Rarely* (retai).

3.16.6 Kalibruoti gidą, ROB R600

Funkcija *Calibrate guide* suteikia galimybę patikrinti, robotas vejąplovė gali sekti gido kabeliu iš įkrovimo stoties.

Norėdami patikrinti gido kabelį:

1. Pastatykite automatinę vejąplovę įkrovimo stotyje.
2. Pasirinkite *Calibrate guide* ir paspauskite *OK*. Robotas vejąplovė išvažiuoja iš įkrovimo stoties, priešais įkrovimo stotį atlieką kalibravimo procesą ir nuseka gido kabeliu iki susijungimo su kontūro kabeliu vietos ir pradeda pjauti.
3. Patikrinkite, ar robotas vejąplovė gali sekti gido kabeliu iki pat susijungimo su kontūro kabeliu vietos.



Jeigu robotas vejąplovė negali sekti gido kabeliu iki pat susijungimo su kontūro kabeliu vietos, testas nepavyko. Gali būti, kad įrengimas atliktas nesilaikant instrukcijų, pateiktų *Gido kabelio instaliacija psl. 18*. Dažniausiai pasitaikančios klaidos: paliekama per mažai vietos į kairę nuo gido kabelio (žvelgiant įkrovimo stoties kryptimi) arba gido kabelis stačiu šlaitu nutiesiamas neįstrižai. Žr. *Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18*.

Pataisykite instaliacijos klaidas ir patikrinkite iš naujo, naudodami funkciją *Calibrate guide*.

3.16.7 Atstatyt vart. nustat

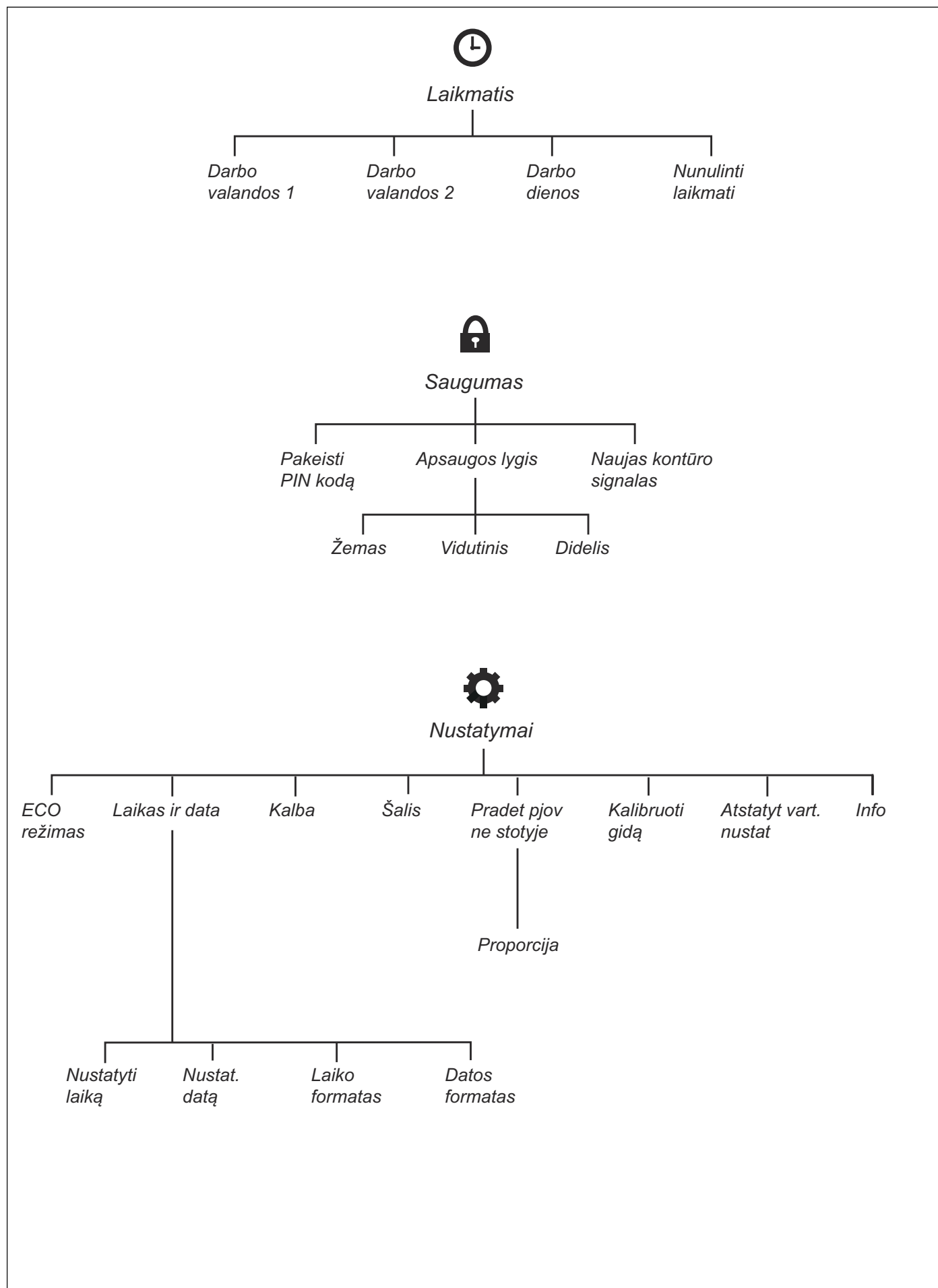
This function allows you to reset the robotic lawnmower to factory default settings.

1. Meniu pasirinkite *Atstatyt vart. nustat* ir spauskite *Gerai*. Įveskite teisingą PIN kodą ir spauskite *Gerai*.

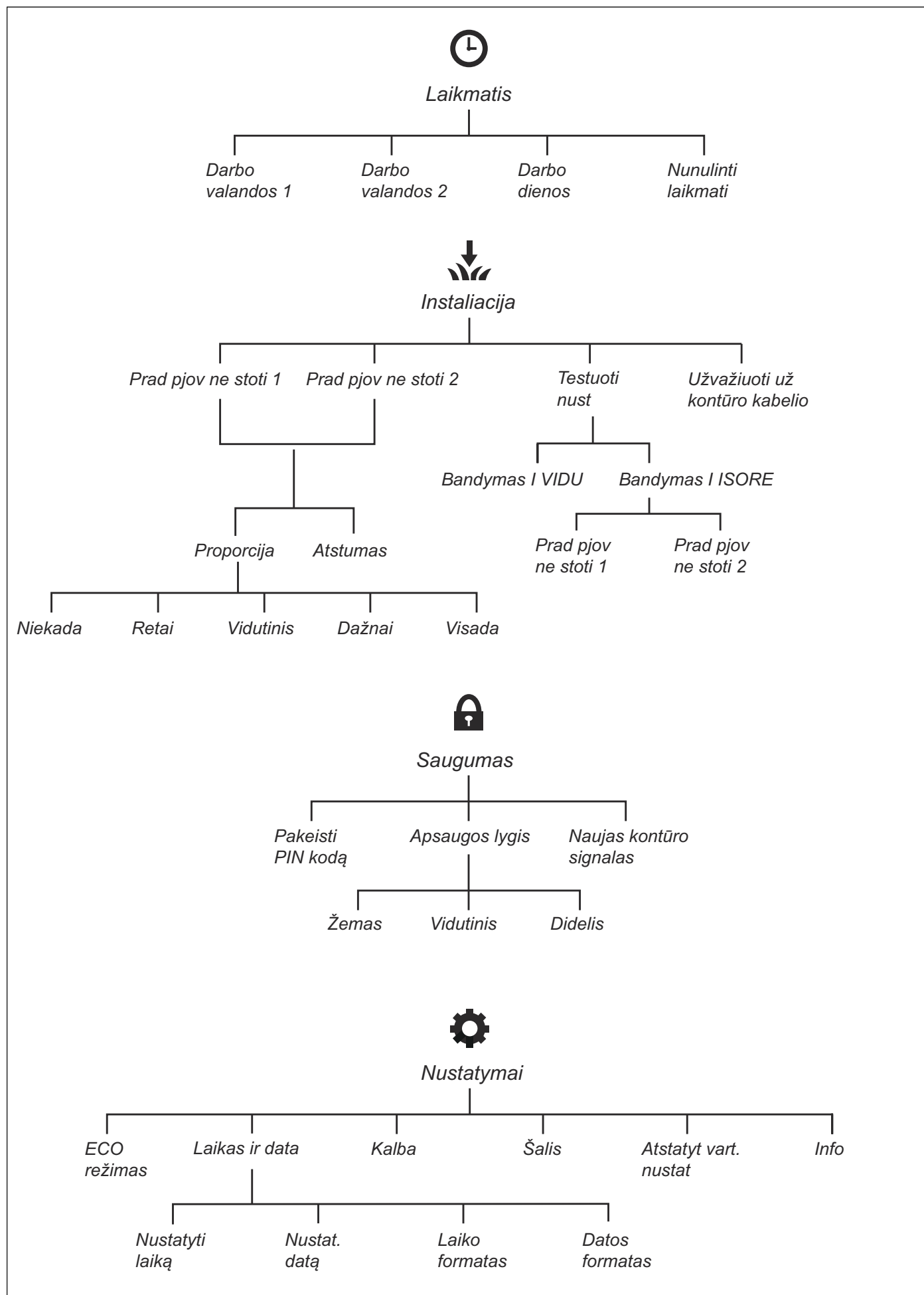
3.16.8 Info

The About menu displays information about the robotic lawnmower's serial number and different software versions.

3.17 Meniu struktūros peržiūra, ROB R600



3.18 Meniu struktūras peržiūra, ROB R800, ROB R1000



3.19 Kiemo išdėstymo pavyzdžiai

Roboto vejapjovės veikimas iš dalies priklauso nuo nustatymų. Roboto vejapjovės nustatymų parinkimas pagal vejos formą padeda robotui vejapjovei pasiekti visas vietas ir užtikrina, kad žolė būtų pjaunama idealiai.

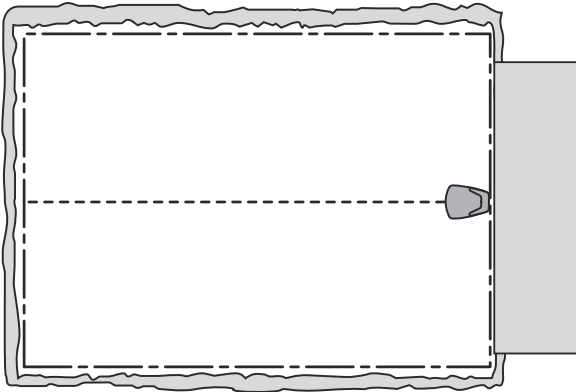
Skirtingiems išdėstymams reikia skirtingų nustatymų. Toliau pateikta daug išdėstymo pavyzdžių ir pasiūlymų, kokias instaliacijas ir nustatymus pasirinkti.

Šiame pavyzdyje pateikti rekomenduojami laikmačio nustatymai tinka ROB R600, nebent nurodyta kitaip.

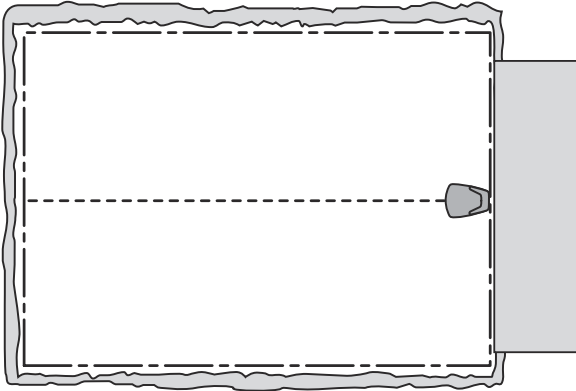
Daugiau pagalbos, susijusios su instaliacija, ieškokite www.mcculloch.com. Select country, then enter the supportpages for more information and videos.

Pasižymėkite: Roboto vejapjovės numatytieji nustatymai buvo parinkti darbui atlikti kuo įvairesniuose soduose. Nustatymus reikės koreguoti tik esant specialiems instaliacijos reikalavimams.

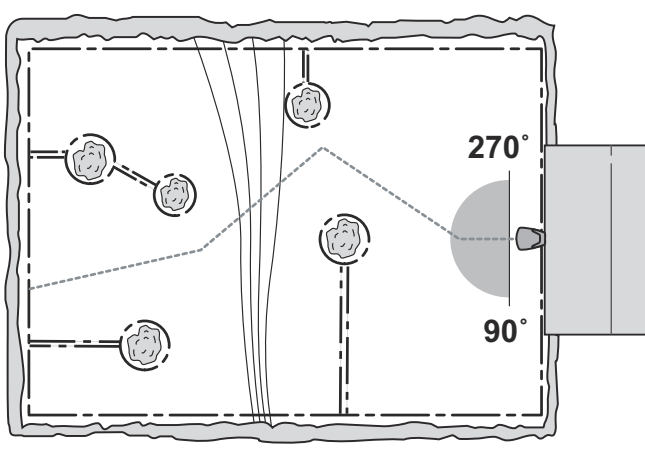
3.19.1 Atviras ir lygus plotas

Plotas	150 m ²	
Laikmatis	07:00-17:00 Pirmadienis, antradienis, Trečiadienis, penktadienis	
Pradėt pjov ne stotyje	Niekada	
Proporcija		
Pastabos	Laikmatis turi būti naudojamas, kai Jūs nenorite, kad Jūsų veja atrodytų kaip išmindžiota, kai plotas yra mažesnis už maksimalų roboto vejapjovės pajėgumą.	

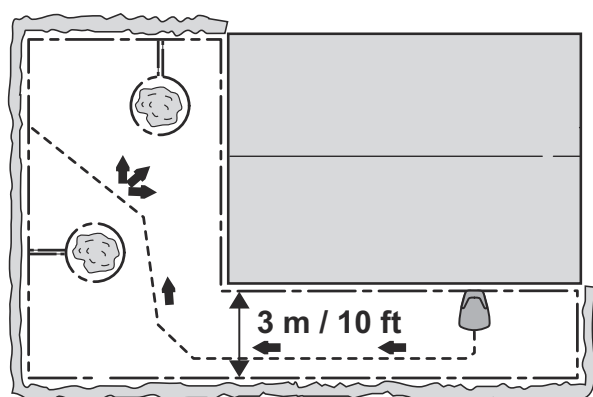
3.19.2 Atvira zona

Plotas	600 m ²	
Laikmatis	07:00–23:00 (gamyklinis nustatymas) Nuo pirmadienio iki sekmadienio	
Pradėt pjov ne stotyje	Niekada	
Proporcija		
Pastabos	Šiai instaliacijai tinka gamintojo nustatymai.	

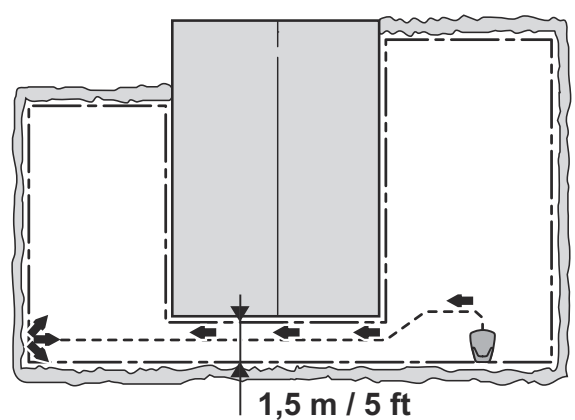
3.19.3 Daug atskirtų vietų ir 25 % nuolydis

Plotas	600 m ²	
Laikmatis	07:00–23:00 (gamykliniai nustatymai) Nuo pirmadienio iki sekmadienio	
Pradėt pjov ne stotyje Proporcija	Retai (gamyklinis nustatymas)	
Pastabos	Padėkite įkrovimo stotį žemesnėje darbo zonos dalyje. Gido kabelį klokite kampu ant stataus nuolydžio. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18</i>	

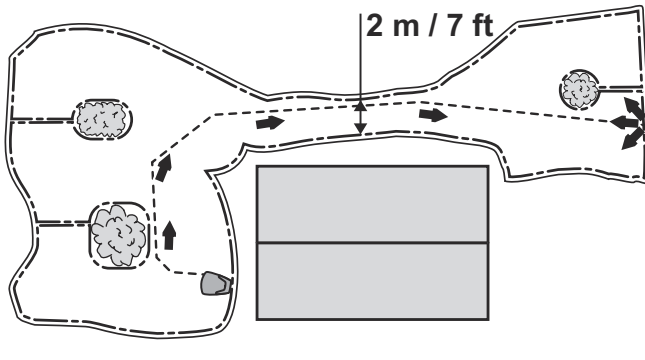
3.19.4 „L“ formos sodas su keliomis atskirtomis vietomis ir įkrovimo stotimis įrengta siaurojoje zonoje.

Plotas	350 m ²	
Laikmatis	07:00-22:00 Pirmadienis, antradienis, Trečiadienis, penktadienis	
Pradėt pjov ne stotyje Proporcija	Dažnai	
Pastabos	Kadangi dauguma darbo zonos vietų gali būti pasiekiami robotui vejamajai judant pagal gido kabelį iš įkrovimo stoties, pasirinkite „Proporcija“: <i>Dažnai</i> . Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18</i>	

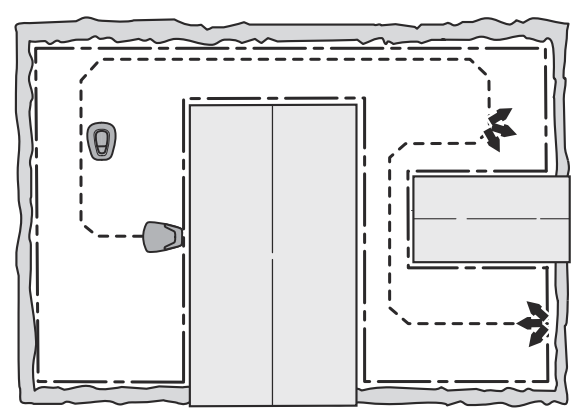
3.19.5 „U“ formos sodas, sujungtas siauru pravažiuoju

Plotas	350 m ²	
Laikmatis	07:00-22:00 Pirmadienis, antradienis, trečiadienis, penktadienis	
Pradėt pjov ne stotyje Proporcija	Vidutinis	
Pastabos	Gido kabelis turi būti nutiestas palei siaurą pravažiavimą siekiant užtikrinti, kad robotas vejamajai galėtų lengvai nustatyti įkrovimo stoties vietą iš kairiosios darbo zonos pusės. „Proporcija“: <i>Vidutinis</i> pasirinkta, nes kairioji darbo zonos pusė užima beveik pusę darbo zonos. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18</i>	

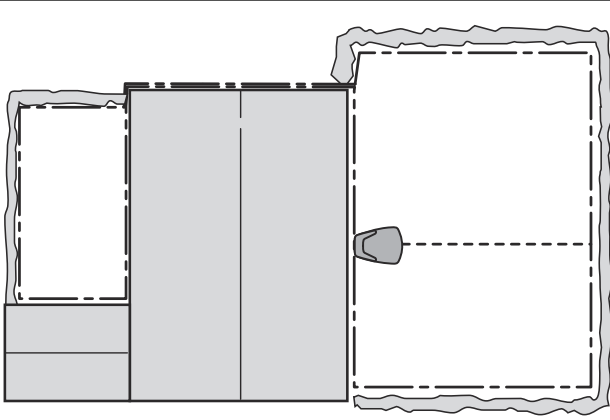
3.19.6 Nesimetrinė darbo zona su siauru pravažiuoju ir atskiromis vietomis

Plotas	150 m ²	
Laikmatis	07:00-17:00 Pirmadienis, trečiadienis, Penktadienis	
Pradėt pjov ne stotyje Proporcija	Retai (gamyklinis nustatymas)	
Pastabos	Gido kabelis turi būti nutiestas palei siaurą pravažiuojimą siekiant užtikrinti, kad robotas vežapjovė galėtų lengvai nustatyti įkrovimo stoties vietą iš dešinėsios darbo zonos pusės. Pasirinkite „Proporcija“: <i>Retai</i> , nes dešinioji darbo zonos pusė sudaro tik mažą visos darbo zonos dalį. Įsitinkinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18</i>	

3.19.7 Trys darbo zonos, sujungtos dviem siaurais pravažiuoju

Plotas	600 m ² . Tik ROB R800, ROB R1000.	
Laikmatis	07:00–23:00 Pirmadienis, antradienis, ketvirtadienis, penktadienis	
Remote start 1 (nuotolinis paleidimas 1) – Proportion (proporcija)	Rarely (<i>retai</i>)	
Remote start 2 (nuotolinis paleidimas 2) – Proportion (proporcija)	Rarely (<i>retai</i>)	
Pastabos	Kadangi trys darbo zonos sujungtos dviem siaurais pravažiuoju, norint visose jose tolygiai nupjauti žolę, būtina naudoti funkcijas <i>Prad pjov ne stoti 1</i> ir <i>Prad pjov ne stoti 2</i> . Galima rasti ROB R800, ROB R1000. Įsitinkinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio instaliacija psl. 18</i>	

3.19.8 Antrinė zona

Plotas	200 + 50 m ²	
Laikmatis	07:00-18:00 Pirmadienis, ketvirtadienis Penktadienis	
Pradeti plov ne stotyje Proporcija	Retai (gamyklinis nustatymas)	
Pastabos	Papildomame plote antradieniais ir šeštadieniais žolė pjaunama MAN (rankiniu) režimu.	

4 Naudojimas

4.1 Pagrindinis jungiklis



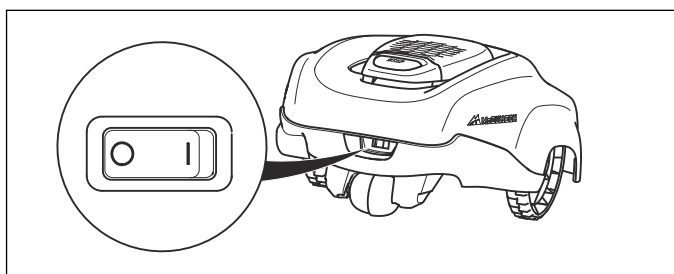
PERSPĖJIMAS: Prieš paleidžiant robotą vejąplovę atidžiai perskaitykite saugos nurodymus.



PERSPĖJIMAS: Saugokite rankas bei kojas ir nekiškite jų prie besisukančių diskų. Kai variklis veikia, niekuomet nekiškite arti korpuso ar po juo rankų ar kojų.



PERSPĖJIMAS: Niekada nenaudokite roboto vejąplovės, kai pjovimo teritorijoje yra žmonių (ypač vaikų) ar gyvūnų.

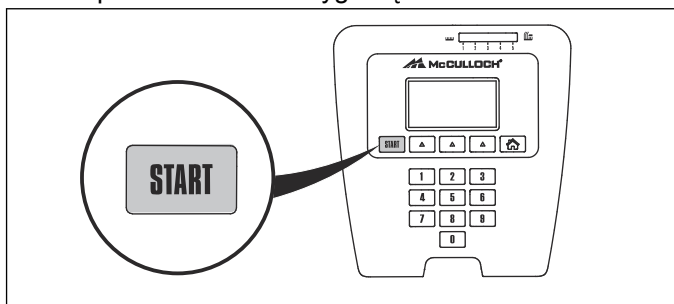


- Norėdami paleisti robotą vejąplovę, pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.
- Nustatykite pagrindinį jungiklį į 0 padėtį, kai robotas vejąplovė nenaudojamas arba, kai atliekami tikrinimo ar tvarkymo darbai.

Kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 0 padėtį, roboto vejąplovės variklio paleisti negalima.

4.2 Pradžia

1. Paspauskite **STOP** mygtuką, kad atidarytumėte dangtelį.
2. Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.
3. Įveskite PIN kodą.
4. Paspauskite **START** mygtuką.



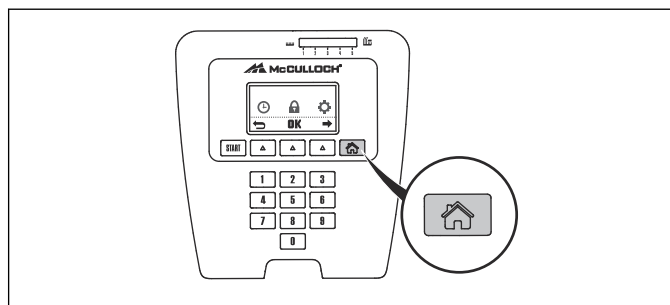
5. Per 10 sekundžių uždarykite dangtelį.

Jeigu robotas vejąplovė laikomas įkrovimo stotyje, jis išvažiuos iš įkrovimo stoties tik tada, kai baterija bus visiškai įkrauta ir jei roboto laikmatis bus nustatytas taip, kad leistų jam dirbti.

Pasižymėkite: Prieš pjovimo diskams pradėdant sukintis, per 2 sekundes pasigirsta 5 pyptelėjimai.

4.3 Darbo režimo pasirinkimas

Režimo pasirinkimo mygtuko simbolis yra namas. Paspaudus šį mygtuką ekrane rodomas pasirinktas darbo režimas. Spausdami šį mygtuką daug kartų iš eilės galite pasirinkti vieną iš trijų skirtingų darbo režimų.



1. **HOME (NAMAI):** siunčia robotą vejąplovę į įkrovimo stotį. Ji lieka čia, kol pasirenkamas kitas darbo režimas. Darbiniame lange rodomas užrašas *HOME*. Įkrovus bateriją, robotas vejąplovė lieka stovėti įkrovimo stotyje.

Nustatymas „Home“ naudojamas po naujos instaliacijos arba kai esami diegimo nustatymai keičiami siekiant patikrinti roboto vejąplovės judėjimą pagal gido kabelį ir sugebėjimą prisijungti prie įkrovimo stoties. Žr. *Patikrinkite prijungimą prie įkrovimo stoties psl. 20*

2. **AUTO (AUTOMATINIS):** Tai įprastinis, automatinis darbo režimas, kai robotas vejąplovė automatiškai pjauna žolę ir įkrauna bateriją.
3. **MAN (RANKINIS):** Pjaunant antrinius plotus (žr. *Antrinės zonos psl. 15*), reikia naudoti nustatymą *MAN*.

Jei pasirinkta parinktis *MAN*, robotas vejąplovė pjaus tol, kol išsikraus baterija. Tada jis sustoja ir ekrane pasirodo žinutė *Reikalingas rankinis įkrovimas*. Robotą vejąplovę reikia nunešti atgal prie įkrovimo stoties ir po įkrovimo vėl paleisti rankiniu būdu.

Jeigu pasirinktas *MAN* įkrovimo režimas, robotas vejąplovė visiškai įsikrauna ir, išvažiuavęs iš įkrovimo stoties apie 20 cm, sustoja. Tai reiškia, kad robotas įsikrovė ir gali pradėti darbą.

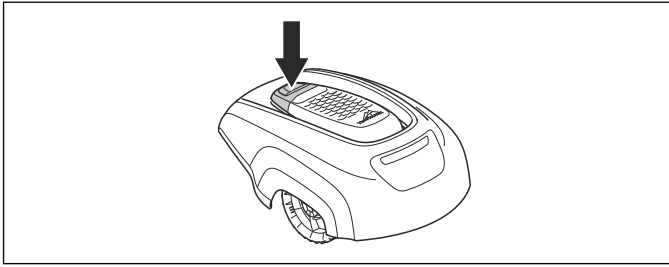
Jeigu po įkrovimo turi būti pjaunamas pagrindinis plotas, prieš pastatant robotą vejąplovę į įkrovimo stotį reikia nustatyti darbo režimą *AUTO* (automatinis).

Pasižymėkite: Prieš uždarydami dangtelį, visuomet paspauskite **START** mygtuką, kad robotas vejąplovė pradėtų dirbti. Jeigu **START** mygtukas nenuspaudžiamas, pasigirsta pranešimo signalas ir robotas vejąplovė nepajuda iš vietos.

4.4 Stabdyti

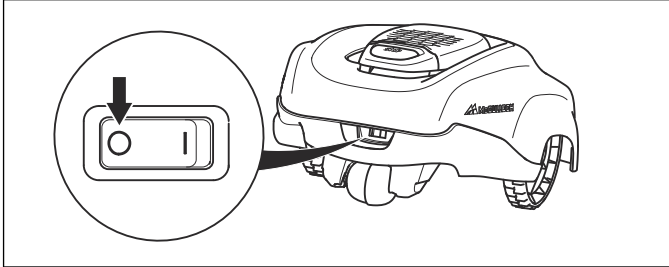
1. Paspauskite **STOP** mygtuką.

Robotas vejapjovė sustoja, peilių variklis sustoja ir atsidaro dangtelis.



4.5 Išjungta

1. Paspauskite **STOP** mygtuką.
2. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.



Robotą vejapjovę visada išjunkite pagrindiniu jungikliu, jeigu reikia jį techniškai prižiūrėti arba išvežti iš darbo zonos.

4.6 Laikmatis ir stovėjimas

Kad veja nebūtų išvažinėta, naudokite laikmačio funkciją (žr. *Laikmatis psl. 22*).

4.6.1 Laukimo režimas

Robotas vejapjovė turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Laukimo režimo laikas“ Laukimo režimo laiką galima išnaudoti, pavyzdžiui, vejos laistymui arba žaidimams ant vejos.

Modelis	Stovėjimo laikas, min. val. per dieną
McCULLOCH ROB R600	11
McCULLOCH ROB R800	8
McCULLOCH ROB R1000	4

4.6.2 Laikmačio nustatymas

Nustatydami laikmatį atsižvelkite į tai, kad robotas vejapjovė nupjauna lentelėje „Darbo našumas“ nurodytą kvadratinį metrų plotą per valandą ir dieną.

Modelis	Apytikslis darbo našumas, m ² per valandą ir dieną
McCULLOCH ROB R600	43
McCULLOCH ROB R800	50
McCULLOCH ROB R1000	48

Jeigu darbo zonos yra, pvz., 360 m², ROB R1000 turi dirbti 7,5 val. per dieną. Šie laikai apytiksliai ir priklauso, pavyzdžiui, nuo žolės kokybės, peilių aštrumo ir baterijos amžiaus.



PERSPĖJIMAS: Laikmačiu nustatykite robotą nepjauti žolės tuomet, kai vejoje paprastai žaidžia vaikai, laksto naminiai gyvūnai ir pan., kad pjovimo diskas jų nesužalotų.

Gamykliniai laikmačio nustatymai yra 07:00–23:00 ir žolė pjaunama kiekvieną savaitės dieną. Šis nustatymas tinka nurodytai didžiausiai darbo zoni.

Jeigu darbo zonos dydis leidžia, žolės kokybė gali būti pagerinta, jeigu žolė pjaunama kas antrą dieną, o ne keletą valandų kiekvieną dieną. Be to, žolė geriau auga, jeigu bent tris dienas per mėnesį jos niekas nepjauna.

4.6.3 1 pavyzdys

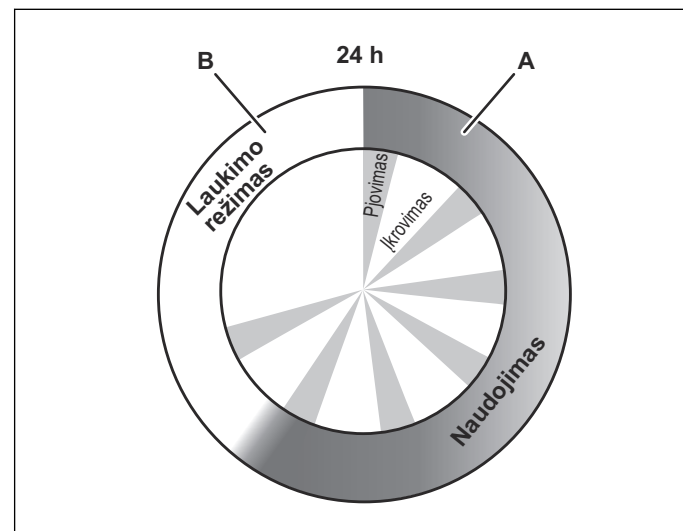
Šiame pavyzdyje nurodyti laikai taikomi ROB R600, tačiau tas pats principas tinka ir kitiems modeliams.

Laikmačio nustatymas, *Period 1* (1 laikotarpis): 07:00–23:00

Aktyvus laikotarpis (A): 07:00-20:00

Pagal gamintojo nustatymus robotas vejapjovė pradeda pjauti žolę 07:00 valandą. Tačiau robotas parkuojamas įkrovimo stotyje stovėjimo režimu nuo 20:00 valandos ir laikomas ten iki 07:00 valandos, kai jis vėl pradeda pjauti žolę.

Jeigu laikmačiu darbo laikas padalintas į 2 laikotarpius, stovėjimo laikotarpį galima padalinti į keletą laikotarpių. Tačiau mažiausias stovėjimo laikotarpis privalo atitikti nurodytą lentelėje „Stovėjimo laikas“.



ROB R600

Darbas, A = maks. val.	13
Įkrovimas / stovėjimas, B = min. val.	11

4.6.4 2 pavyzdys

Šiame pavyzdyje nurodyti laikai taikomi ROB R600, tačiau tas pats principas tinka ir kitiems modeliams.

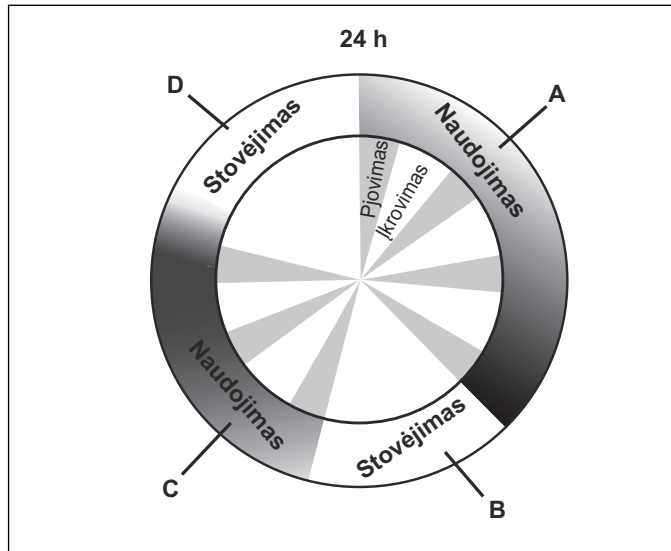
Laikmačio nustatymas, *Period 1* (1 laikotarpis) (A): 06:00 - 17:00

Laikmačio nustatymas, *Period 2* (2 laikotarpis) (C): 20:00 - 23:00

Aktyvus laikotarpis (A): 06:00 - 17:00

Aktyvus laikotarpis (C): 20:00 - 22:00

Robotas vejąpjavė dirbs nuo 06:00 iki 17:00val. Jis vėl pradės darbą 20:00, bet sustos pailsėti 23:00 perėjęs į stovėjimo režimą ir vėl pradės dirbti 06:00.



ROB R600	
Darbas, A + C = maks. val.	13
Įkrovimas / stovėjimas, B + D = min. val.	11

4.7 Išsikrovusios baterijos įkrovimas

Jeigu McCULLOCH robotas vejąpjavė naujas arba ilgesnį laiką nebuvo įkraunamas, jo baterija bus tuščia ir ją reikia įkrauti prieš pradėdant darbą.



PERSPĖJIMAS: Robotą vejąpjavę įkraukite tik tam skirtoje įkrovimo stotyje. Netinkamai naudojant galima patirti elektros smūgį, baterija gali perkaisti arba iš jos gali pradėti sunktis korozinis skystis.

Pradėjus sunktis elektrolitui, nuskalaukite vandeniu, o patekus į akis kreipkitės į medikus.

1. Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.
2. Pastatykite robotą vejąpjavę įkrovimo stotyje. Atidarykite dangtį ir įstumkite robotą vejąpjavę kaip įmanoma toliau, kad užtikrintumėte gerą kontaktą su įkrovimo stotimi. Patikrinkite kontaktus ir įkrovimo juosteles *Gaminio apžvalga psl. 5*
3. Ekrane pateikiama žinutė, kad vyksta įkrovimas.

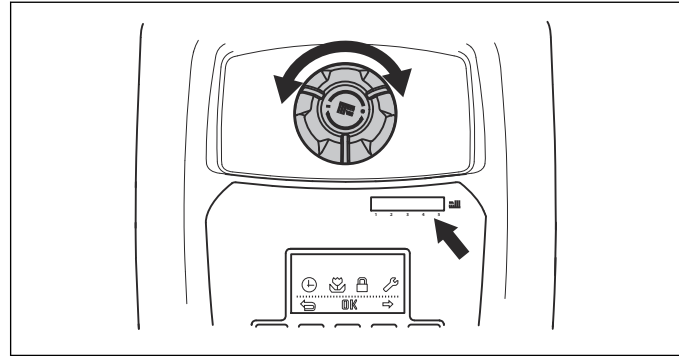
4.8 Pjovimo aukščio reguliavimas

Pjovimo aukštis gali kisti nuo MIN (2 cm) iki MAX (5 cm).

Pjovimo aukščio reguliavimas:

1. Paspauskite **STOP** mygtuką, kad sustabdytumėte robotą vejąpjavę ir atidarykite dangtelį.
2. Pasukite aukščio reguliavimo rankenėlę į reikiamą padėtį. Pasirinkta padėtis nurodoma oranžiniu stulpeliu ant aukščio reguliavimo indikatoriaus.
 - Norėdami padidinti pjovimo aukštį sukite prieš laikrodžio rodyklę.

- Norėdami sumažinti pjovimo aukštį sukite pagal laikrodžio rodyklę.



PASTABA: Pirmą savaitę po naujos instaliacijos, turi būti nustatytas MAX pjovimo aukštis, kad nepažeistų kontūro kabelio. Po to pjovimo aukštį galima mažinti po vieną pakopą kas antrą savaitę, kol bus pasiektas norimas pjovimo aukštis.

5 Priežiūra

5.1 Įvadas – priežiūra

Tam, kad robotas veiktų patikimai ir būtų ilgesnė jo eksploatacijos trukmė: reguliariai tikrinkite ir valykite robotą vejamąją ir, jei reikia, keiskite susidėvėjusias dalis. Visus priežiūros ir remonto darbus būtina atlikti atsižvelgiant į McCULLOCH instrukcijas. Žr. *Garantijos sąlygos psl. 50*.

Pradėjus naudoti robotą vejamąją, jo pjovimo diską ir peilius reikia tikrinti kartą per savaitę. Jei per šį periodą nusidėvėjimas buvo mažas, apžiūrų intervalą galite pailginti.

Svarbu, kad peilių diskas suktysi lengvai. Peilių kraštai turi būti nepažeisti. Peilių eksploataavimo trukmė labai įvairi ir priklauso nuo įvairių veiksnių, pavyzdžiui:

- Darbo trukmės ir darbo zonos dydžio.
- Žolės tipo ir sezoninio augimo.
- Dirvožemio, smėlio ir trąšų naudojimo.
- Nuo to, ar vejoje yra įvairių daiktų, pavyzdžiui, kankorėžių, vėjo nulaužtų šakų, žaislų, įrankių, akmenų, šaknų ir t. t.

Palankiomis sąlygomis naudojimo trukmė yra 4–7 savaitės. Kaip keisti peilius žr. *Peilių keitimas psl. 37*.



PERSPĖJIMAS: Mūvėkite apsaugines pirštines.

Pasižymėkite: Dirbant atšipusiais peiliais prastėja pjovimo rezultatai. Žolė nupjaunama ne taip lygiai, pjovimui reikia daugiau energijos, todėl robotas vejamąją negali nupjauti didelių plotų.

5.2 Roboto vejamąją valymas

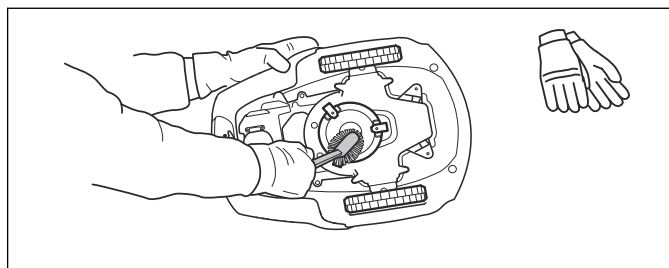
Svarbu, kad robotas vejamąją būtų švarus. Jeigu į vejamąją ratus įsivelia daug žolės, ji taip pat sunkiau užvažiuoja į šlaitą. Rekomenduojame valyti šepečiu.



PASTABA: Niekada roboto vejamąją neplaukite nei aukšto slėgio plovimo įrenginiu, nei tekančiu vandeniu. Niekada nevalykite tirpikliais.

5.2.1 Važioklė ir peilių diskas

1. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.
2. Paverskite robotą vejamąją ant šono.
3. Išvalykite pjovimo diską ir važiuoklę pvz., indų šepečiu. Tuo pačiu patikrinkite, ar pjovimo diskas nekliūna už pėdų apsaugos. Taip pat patikrinkite, ar peiliai nepažeisti ir gali laisvai suktyti. Jei ilgi žolės stiebai patenka į vidų, jie gali trukdyti peilių diskui. Net mažas stabdymas lemia didesnes energijos sąnaudas ir blogiausia, kad neleidžia robotui vejamąją pjauti didesnes vejas.



5.2.2 Važioklė

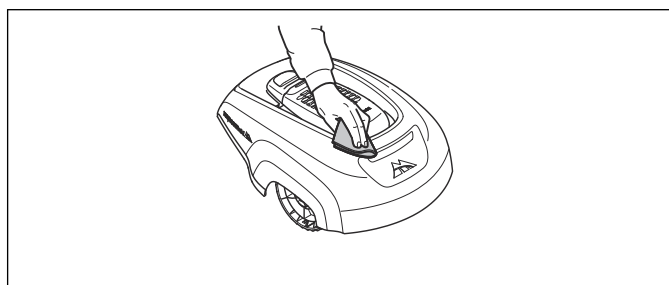
Nuvalykite apatinę važiuoklės dalį. Nuvalykite šepečiu arba drėgna šluoste.

5.2.3 Ratai

Valykite aplink priekiniu ir galinį ratus, taip pat galinio rato laikiklį. Žolė ratuose gali paveikti tai, kaip robotas dirbs šlaituose.

5.2.4 Korpusas

Korpusą valykite drėgna, minkšta kempine arba šluoste. Jei korpusas labai purvinas, panaudokite muilo tirpalą arba plovimo skystį.



5.2.5 Įkrovimo stotis

Reguliariai valykite įkrovimo stotį nuo žolės, lapų, šakelių ir kitų objektų, kurie gali sutrukdyti vejamąją prisijungti prie įkrovimo stoties.

5.3 Peilių keitimas

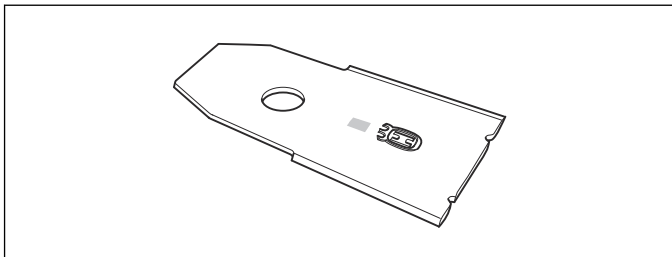


PERSPĖJIMAS: Naudokite tik tinkamo tipo peilius ir varžtus. „McCULLOCH“ garantuoja saugumą tik naudojant originalius peilius. Jei keisite tik peilius, o varžtus naudosite tuos pačius, pjaunant varžtai gali susidėvėti ir nutrūkti. Peiliai tada gali būti išsviesti iš po korpuso ir rimtai sužeisti.

Saugumo sumetimais nedelsdami pakeiskite susidėvėjusias arba pažeistas vejamąją detales. Siekiant geriausių pjovimo rezultatų ir mažų energijos sąnaudų, roboto peilius reikia reguliariai keisti, net jei jie yra sveiki.

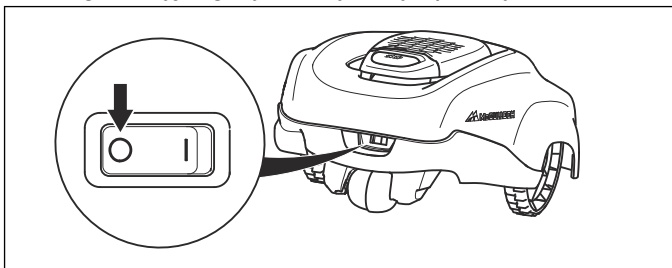
Robote vejamąją yra 3 peiliai, kurie yra prisukti prie peilių disko. Visi 3 peiliai ir varžtai turi būti keičiami vienu metu, kad pjovimo sistema būtų subalansuota.

Naudokite McCULLOCH originalius peilius su H ir karūnos logotipu, žr. *Garantija psl. 50*.

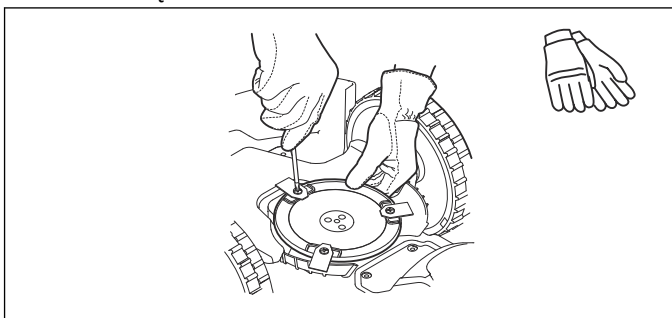


5.3.1 Norėdami pakeisti peilius

1. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.



2. Apverskite robotą vejapjovę. Padėkite robotą vejapjovę ant minkšto ir švaraus paviršiaus, kad nesubraižytumėte korpuso ir dangčio.
3. Išsukite 3 varžtus. Naudokite paprastą arba kryžminį atsuktuvą.



4. Nuimkite kiekvieną peilį ir varžtą.
5. Priveržkite naujus peilius ir varžtus.
6. Patikrinkite, ar peiliai gali laisvai sukstis.

5.4 Akumulatorius

Akumulatoriaus prižiūrėti nereikia, tačiau jo eksploatacijos trukmė ribota ir siekia 2–4 metus.

Akumulatoriaus eksploatacijos trukmė priklauso nuo sezono trukmės ir roboto vejapjovės darbo valandų skaičiaus per parą. Ilgas sezonas arba didelis naudojimo valandų skaičius per dieną reiškia, kad akumuliatorių reikia keisti dažniau.



PERSPĖJIMAS: Robotą vejapjovę įkraukite tik tam skirtoje įkrovimo stotyje. Netinkamai naudojant galima patirti elektros smūgį, baterija gali perkaisti arba iš jos gali pradėti sunktis korozinis skystis. Pradėjus sunktis elektrolitui, nuskalaukite vandeniu, o patekus į akis kreipkitės į medikus.



PASTABA: Prieš laikymą žiemą bateriją būtina pilnai įkrauti. Pilnai baterijos neįkrovus galite ją sugadinti ir kai kuriais atvejais ji taps netinkama naudoti.

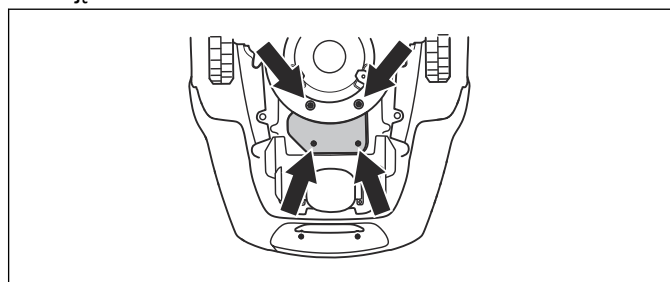
Jeigu roboto vejapjovės veikimo laikas tarp įkrovimų trumpesnis nei standartinis veikimo laikas, tai rodo, kad baterija paseno ir ją reikia pakeisti. Baterija veikia gerai tol, kol robotas vejapjovę gerai pjauna žolę.

5.4.1 Baterijos keitimas



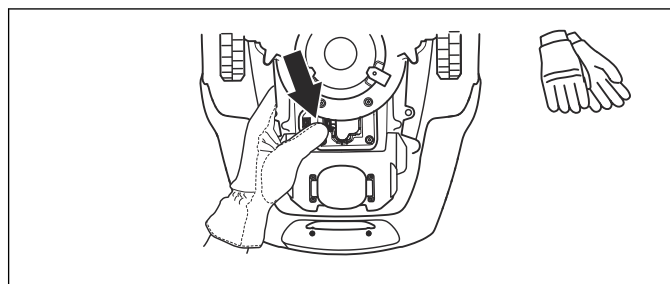
PERSPĖJIMAS: Naudokite tik gamintojo rekomenduojamas originalias baterijas. Naudojant kitokias baterijas negalima garantuoti gaminio saugumo. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.

1. Pagrindinį jungiklį pasukite į 0 padėtį.
2. Nuleiskite pjovimo aukštį iki žemiausios padėties.
3. Apverskite automatinę vejapjovę. Padėkite robotą vejapjovę ant minkšto ir švaraus paviršiaus, kad nesubraižytumėte korpuso ir ekrano dangtelio.
4. Švariai nuvalykite plotą aplink akumulatoriaus gaubtą.
5. Atsukite keturis baterijos gaubto varžtus („Torx“ 20) ir jį nuimkite.



6. Atsukite akumulatoriaus laikiklio varžtą ir nuimkite laikiklį.
7. Traukdami už dirželių išimkite bateriją.
8. Įdėkite naują originalią bateriją.

Pasižymėkite: Kad įstumtumėte bateriją į jos vietą spauskite kontaktinę juostelę, o ne pačią bateriją.



9. Uždėkite baterijos laikiklį ir vėl ją prisukite varžtu.
10. Uždėkite baterijos dangtelį, nepriverždami kabelių. Jei baterijos dangtelio sandariklis yra akivaizdžiai pažeistas, būtina pakeisti visą baterijos dangtelį.
11. Priveržkite visus keturis baterijos gaubto tvirtinimo varžtus („Torx“ 20).
12. Nustatykite reikiamą pjovimo aukščio lygį.

5.5 Techninė priežiūra pasibaigus sezonui

Prieš padėdami McCULLOCH robotą vejapjovę į sandėlį žiemai, atlikite techninę priežiūrą pas prekybos atstovą. Reguliari priežiūra žiemos metu - tai geras būdas

išlaikyti gerą roboto vejamovės būklę ir užtikrinti geriausias sąlygas naujam sezonui be jokių trukdžių.

Techninė priežiūra paprastai apima:

- Nuodugnų korpuso, važiuoklės, pjovimo disko ir visų kitų judančių dalių nuvalymą.
- Roboto funkcijų ir sudėtinių dalių išbandymą.
- Dylančių detalių, pvz., peilių ir guolių patikrinimą ir pakeitimą.
- Roboto akumulatoriaus galingumo išbandymą, taip pat rekomendaciją jį pakeisti, jei būtina.
- Jeigu reikia, McCULLOCH atstovas taip pat gali atnaujinti robotą vejamovę nauja programine įranga, įskaitant naujas funkcijas, jei jos yra.

6 Gedimai ir jų šalinimas

6.1 Įvadas – gedimų šalinimas

Šiame skyriuje pateiktas sąrašas pranešimų, kurie gali būti rodomi roboto ekrane, jeigu atsiranda kažkokių veikimo nesklandumų. Kiekviename pranešime pateikta problemos priežastis ir būdai ją išspręsti. Šis skyrius taip pat aprašo kai kuriuos požymius, kurie padės jums išspręsti roboto vejamovės veikimo sutrikimus. Daugiau gedimų šalinimo veiksmų pasiūlymų ir simptomų galima rasti www.mcculloch.com.

6.2 Pranešimai

Toliau pateikiami keli pranešimai, kurie gali būti rodomi roboto vejamovės ekrane. Jei toks pats pranešimas rodomas dažnai, kreipkitės į vietinį McCULLOCH atstovą.

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Kairio rato variklis užblokuotas</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apsvyniojo aplink varantįjį ratą.	Patikrinkite varantįjį ratą ir pašalinkite trukdį.
<i>Dešinio rato variklis užblokuotas</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apsvyniojo aplink varantįjį ratą.	Patikrinkite varantįjį ratą ir pašalinkite trukdį.
<i>Užblok. pjovimo sistema</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apsvyniojo aplink pjovimo diską.	Patikrinkite pjovimo diską ir pašalinkite trikdį.
	Pjovimo diskas baloje.	Perkelkite robotą vejamovę ir, jei įmanoma, neleiskite vandeniui kauptis darbo zonoje.
<i>Nėra kontūro signalo</i>	Neprijungtas maitinimo šaltinis.	Patikrinkite prijungimą prie maitinimo lizdo ir ar suveikė saugiklis. Patikrinkite, ar žemos įtampos kabelis prijungtas prie įkrovimo stoties.
	Kontūro kabelis neprijungtas prie įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar kontūro kabelio jungtys tinkamai prijungtos prie įkrovimo stoties. Pakeiskite jungtis, jei jos pažeistos. Žr. <i>Kontūro kabelio prijungimas psl. 17.</i>
	Pažeistas kontūro kabelis.	Suraskite gedimą. Pakeiskite pažeistą kontūro kabelio atkarpą nauju kabeliu ir sujunkite, naudodami originalią jungiamąją movą. Žr. <i>Kabelio pažeidimo vietos nustatymas psl. 45.</i>
	Kontūro kabelis neturi susikirsti, kai jis tiesiamas į arba iš salelės.	Įsitikinkite, kad kontūro kabelis nutiestas atsižvelgiant į instrukcijas, pvz., reikiama kryptimi aplink salelę. Žr. <i>Darbo zonos ribos psl. 15.</i>
	Nutrūko ryšys tarp roboto vejamovės ir įkrovimo stoties.	Pastatykite robotą vejamovę įkrovimo stotyje ir sukurkite naują kontūro signalą: <i>Saugumas -> Naujas kontūro signalas.</i>
	Trukdžiai dėl metalinių objektų (tvorų, plieninių tvirtinimų) arba arti yra užkastų kabelių.	Perkelkite kontūro kabelį.
<i>Įstrigęs</i>	Robotas vejamovė kažkur užkliuvo ar įstrigo.	Išlaisvinkite robotą vejamovę ir pašalinkite kliūtis.
	Robotas vejamovė susidūrė su kliūtimis ir įstrigo.	Patikrinkite, ar yra kokių kliūčių, kurios trukdo robotui vejamovėi išvažiuoti iš šios vietos.

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Už darbinės teritorijos ribų</i>	Įkrovimo stoties kontūro kabelio jungtys susikerta.	Patikrinkite, ar kontūro kabelis prijungtas teisingai.
	Kontūro kabelis per arti darbo zonos krašto.	Patikrinkite, ar kontūro kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Kontūro kabelis psl. 13</i>
	Darbo zona pernelyg nuožulni.	
	Kontūro kabelis aplink atskirtą vietą paklotas neteisinga kryptimi.	
	Trukdžiai dėl metalinių objektų (tvorų, plieninių tvirtinimų) arba arti yra užkastų kabelių.	Perkelkite kontūro kabelį.
	Robotas vejąpjavė sunkiai atskiria signalą dėl šalia esančios kitos roboto instaliacijos.	Pastatykite robotą vejąpjavę įkrovimo stotyje ir sukurkite naują kontūro signalą: <i>Saugumas -> Naujas kontūro signalas.</i>
<i>Baterija išsikrovusi / Baterija išsikrovusi</i>	Robotas vejąpjavė neranda įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar įkrovimo stotis ir gido kabelis įrengti pagal instrukcijas, pateiktas <i>Įrengimas psl. 10.</i>
	Kreipiamasis kabelis pažeistas arba neprijungtas.	Tada įsitikinkite, kad signalinė lemputė mirksi geltona spalva. Žr. sprendimą <i>Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 43.</i>
	Baterija susidėvėjusi.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumulatorius psl. 38.</i>
	Sugedusi įkrovimo stoties antena.	Patikrinkite, ar įkrovimo stoties signalinė lemputė mirksi raudona spalva. Žr. <i>Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 43.</i>
<i>Neteisingas PIN</i>	Įvestas neteisingas PIN kodas. Galima atlikti penkis bandymus; po to klaviatūra blokuojama penkioms minutėms.	Įveskite teisingą PIN kodą. Pamiršę PIN kodą, kreipkitės į vietinį McCULLOCH atstovą.
<i>Per didelė rato variklio apkrova, dešinio</i> <i>Per didelė rato variklio apkrova, kairio</i>	Robotas vejąpjavė kažkur užkliuvo ar įstrigo.	Išlaisvinkite robotą vejąpjavę ir išsiaiškinkite sustojimo priežastį. Jeigu taip atsitiko dėl šlapios žolės, palaukite, kol ji išdžius.
	<i>Nevažiuoja</i>	Išlaisvinkite robotą vejąpjavę ir išsiaiškinkite sustojimo priežastį. Jeigu taip atsitiko dėl šlapios žolės, palaukite, kol ji išdžius.
<i>Įkrovimo stotis užblokuota</i>	Darbo zonoje yra status šlaitas.	Maksimalus nuolydis turi būti 25 %. Jeigu nuolydis yra statesnis, jį reikia izoliuoti. Žr. <i>Šlaitai psl. 16.</i>
	Kreipiamasis kabelis tiesiamas kampu ant nuolydžio.	Jeigu kreipiamasis kabelis tiesiamas ant šlaito, jį reikia tiesti kampu per visą šlaitą. Žr. <i>Šlaitai psl. 16</i>
	Gali būti prastas kontaktas tarp įkrovimo plokštelių ir kontaktinių plokštelių, todėl robotui vejąpjavėi niekaip nepavyksta prisijungti prie įkrovimo stoties.	Pastatykite robotą vejąpjavę įkrovimo stotyje ir patikrinkite, ar geras kontaktas tarp įkrovimo plokštelių ir kontaktinių plokštelių.
<i>Įstrigo įkrovimo stotyje</i>	Kažkokia kliūtis trukdo robotui vejąpjavėi judėti.	Pašalinkite kliūtį.
	Įkrovimo stotis pasvirusi arba sulinkusi.	Įsitikinkite, kad įkrovimo stotis įrengta ant visiškai lygaus ir horizontalaus paviršiaus. Įkrovimo stotis negali būti pasvirusi ar išlenkta.
<i>Įstrigo įkrovimo stotyje</i>	Roboto vejąpjavės kelyje yra kliūtis, trukdanti jam išvažiuoti iš įkrovimo stoties.	Pašalinkite kliūtį.
<i>Apversta</i>	Robotas vejąpjavė per daug pasviro arba apsvirtė.	Atverskite robotą vejąpjavę.

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Reikalingas rankinis įkrovimas</i>	Nustatytas roboto vežapjovės režimas <i>MAN</i> .	Pastatykite robotą vežapjovę įkrovimo stotyje. Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti.
<i>Sekantis startas hh:mm</i>	Laikmačio nustatymas neleidžia robotui vežapjovei dirbti.	Pakeiskite laikmačio nustatymus. Žr. <i>Laikmatis psl. 22</i> .
	Įrenginys veikia poilsio režimu. Robotas vežapjovė turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Stovėjimo laikas“	Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti. Žr. <i>Laikmatis ir stovėjimas psl. 35</i> .
<i>Šios dienos pjavimas baigtas</i>	Įrenginys poilsio režime. Robotas vežapjovė turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Stovėjimo laikas“	Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti. Žr. <i>Laukimo režimas psl. 35</i> .
<i>Pakeltas</i>	Robotui vežapjovei įstrigus, buvo įjungtas pakėlimo daviklis.	Išlaisvinkite robotą.
<i>Susidūrimo daviklio problema, priekinis / galinis</i>	Roboto korpusas negali lengvai judėti aplink savo važiuoklę.	Patikrinkite, ar roboto korpusas gali lengvai judėti aplink savo važiuoklę.
<i>Dešiniojo / kairiojo rato variklio problema</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apsvyniojo aplink varantįjį ratą.	Nuvalykite ratus.
<i>Signalizacija! Robotas išjungtas</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas buvo išjungtas.	Nustatykite roboto saugos lygį Saugumo meniu.
<i>Signalizacija! Robotas sustojo</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas sustojo.	
<i>Signalizacija! Robotas pakeltas</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas buvo pakeltas.	
<i>Signalizacija! Robotas pasviręs</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas pasviręs.	
<i>Laikina baterijos problema</i>	Robote kilo laikina su baterija ar programine įranga susijusi problema.	Paleiskite robotą iš naujo. Atjunkite ir iš naujo prijunkite bateriją.
<i>Per didelė įkrovimo srovė</i>	Netinkamas arba sugedęs maitinimo blokas.	Dėl šio pranešimo gali tekti kreiptis į autorizuotą techninės priežiūros specialistą.

6.3 Įkrovimo stoties signalinė lemputė

Įkrovimo stoties signalinė lemputė nenutrūkstantai šviečianti žalia spalva reiškia, kad instaliacija pavyko. Jeigu pasirodys kitų ženklų, vadovaukitės toliau pateiktomis gedimų šalinimo instrukcijomis.

Jeigu vis tiek reikia pagalbos nustatant gedimą, kreipkitės į vietinį McCULLOCH atstovą.

Šviesa	Priežastis	Veiksmas
<i>Šviečianti žalia šviesa</i>	Viskas gerai	Veiksmai nereikalingi
<i>Mirksinti žalia šviesa</i>	Signalai geri ir įjungtas <i>ECO režimas</i> .	Veiksmai nereikalingi. Daugiau informacijos apie <i>ECO režimą</i> žr. <i>ECO režimas psl. 26</i> .
<i>Mirksintis mėlynas diodas</i>	Kontūro kabelis neprijungtas prie įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar kontūro kabelio jungtys tinkamai prijungtos prie įkrovimo stoties. Žr. <i>Kontūro kabelio prijungimas psl. 17</i> .
	Kontūro kabelio pažeidimas	Suraskite gedimą. Pakeiskite pažeistą kontūro kabelio atkarpą nauju kabeliu ir sujunkite, naudodami originalią jungiamąją movą. Žr. <i>Kabelio pažeidimo vietos nustatymas psl. 45</i> .
<i>Mirksintis geltonas diodas</i>	Gido kabelis neprijungtas prie įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar gido kabelio jungtys tinkamai prijungtos prie įkrovimo stoties. Žr. <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 18</i>
	Gido kabelio pažeidimas	Suraskite gedimą. Pakeiskite pažeistą gido kabelio atkarpą nauju kabeliu ir sujunkite, naudodami originalią jungiamąją movą.
<i>Mirksinti raudona šviesa</i>	Pažeista įkrovimo stoties antena	Susisieki su savo vietiniu McCULLOCH atstovu.
<i>Šviečianti raudona šviesa</i>	Grandinės plokštės gedimas arba netinkamas maitinimo šaltinis įkrovimo stotyje. Gedimą turi taisyti įgaliotasis techninės priežiūros specialistas.	Susisieki su savo vietiniu McCULLOCH atstovu.

6.4 Požymiai

Jeigu jūsų robotas vejamajam neveikia taip, kaip turėtų, vadovaukitės gedimų nustatymo ir šalinimo vadovu.

www.mcculloch.com yra dažnai užduodamų klausimų (DUK) skyrelis, kuriame rasite atsakymus į daugybę įprastų klausimų. Jei vis tiek negalite rasti gedimo priežasties, kreipkitės į vietinį McCULLOCH atstovą.

Požymiai	Priežastis	Veiksmas
Robotui vejamajam nepavyksta prisijungti.	Kontūro kabelis nenustietas ilga tiesia linija toli nuo įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar įkrovimo stotis buvo įrengta pagal instrukcijas, <i>Įkrovimo stotis psl. 11</i>
	Gido kabelis nebuvo įkištas į angą įkrovimo stoties apačioje.	Vejamajam veikimui svarbu užtikrinti, kad gidas kabelis nenustietas tiesiai tinkamoje padėtyje po įkrovimo stotimi. Įsitinkite, kad gido kabelis visada įkištas į įkrovimo stoties angą. Žr. <i>Įkrovimo stoties instaliacija ir prijungimas psl. 13.</i>
	Įkrovimo stotis stovi ant nuolydžio.	Įkrovimo stotis turi stovėti ant horizontalaus paviršiaus. Žr. <i>Geriausia vieta įkrovimo stotiai psl. 11.</i>
Netolygiai pjaunama.	Robotas vejamajam per dieną dirba per trumpai.	Pridėkite pjovimo laiko. Žr. <i>Laikmatis ir stovėjimas psl. 35.</i>
	Nustatymas <i>Proporcija</i> neatitinka darbo zonos išsidėstymo.	Įsitinkite, kad nustatėte tinkamą parinkties <i>Proporcija</i> reikšmę.
	Darbo zonos forma tokia, kad, norint pasiekti visas nuošalias zonas, būtina naudoti abi funkcijas <i>Prad pjov ne stoti 1</i> ir <i>Prad pjov ne stoti 2</i> .	Taip pat naudokite <i>Prad pjov ne stoti 2</i> , jei norite robotą vejamajam nukreipti į nuošalią zoną. Žr. <i>Installation (įrengimas) – ROB R800, ROB R1000 psl. 23.</i> Taikoma tik McCULLOCH ROB R800, ROB R1000.
	Per didelė darbo zona.	Bandykite sumažinti darbo zonos plotą arba pailginti darbo laiką. Žr. <i>Laikmatis ir stovėjimas psl. 35.</i>
	Atšipę peiliai.	Pakeiskite visus peilius, kad neišsibalansuotų besisukančios dalys. Žr. <i>Peilių keitimas psl. 37.</i>
	Žolė per aukšta pagal pasirinktą pjovimo aukštį.	Padidinkite pjovimo aukštį, o nupjovę žolę, sumažinkite.
	Prisikaupę žolės prie pjovimo disko arba variklio veleno.	Patikrinkite, ar netrukdomai ir lengvai sukasi pjovimo diskas. Jeigu ne, atsukite pjovimo diską ir pašalinkite žolę bei pašalinius daiktus. Žr. <i>Roboto vejamajam valymas psl. 37.</i>
Robotas vejamajam dirba netinkamu laiku	Reikia nustatyti roboto vejamajam laikrodį.	Nustatykite laikrodį. Žr. <i>Time & Date (laikas ir data) psl. 26.</i>
	Neteisingi pjovimo pradžios ir pabaigos laikai.	Perkraukite pjovimo pradžios ir pabaigos laikų nustatymus. Žr. <i>Time & Date (laikas ir data) psl. 26.</i>
Robotas vejamajam vibruoja.	Dėl pažeistų peilių gali išsiderinti pjovimo sistema.	Patikrinkite peilius ir varžtus ir pakeiskite juos, jei būtina. Žr. <i>Peilių keitimas psl. 37.</i>
	Dėl daugelio peilių vienoje pozicijoje gali išsiderinti pjovimo sistema.	Patikrinkite, ar vienu varžtu pritvirtintas tik vienas peilis.
Robotas vejamajam važiuoja, tačiau jo peilių diskas nesisuka.	Robotas vejamajam ieško įkrovimo stoties.	Nereikia nieko daryti. Pjovimo diskas nesisuka, kai robotas vejamajam ieško įkrovimo stoties.

Požymiai	Priežastis	Veiksmas
Tarp įkrovimų robotas veja plovė dirba trumpiau nei įprastai.	Žolė ar pašaliniai daiktai stabdo pjovimo diską.	Nuimkite ir išvalykite pjovimo diską. Žr. <i>Roboto veja plovės valymas psl. 37.</i>
Tiek pjovimo, tiek įkrovimo trukmė trumpesnė negu įprastai.	Baterija susidėvėjusi.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumulatorius psl. 38.</i>
Robotas veja plovė labai ilgai stovi įkrovimo stotyje	Robotas veja plovė turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Laukimo režimo laikas“ Žr. <i>Laukimo režimas psl. 35.</i>	Nereikia nieko daryti.
	Dangtelis uždarytas prieš tai nepaspaudus START mygtuko.	Atidarykite dangtelį, paspauskite START mygtuką ir vėl uždarykite dangtelį.

6.5 Kabelio pažeidimo vietos nustatymas

Kabelio pažeidimai dažniausiai atsiranda dėl netyčinio fizinio kabelio pažeidimo, pvz., kai sklype vyksta darbai su kastuvu. Tose šalyse, kur žemė išsala, kabelį gali sugadinti ir žemėje judantys aštriabriauniai akmenys. Kabelis gali nutrūkti, jeigu įrengiant jis buvo labai įtemptas.

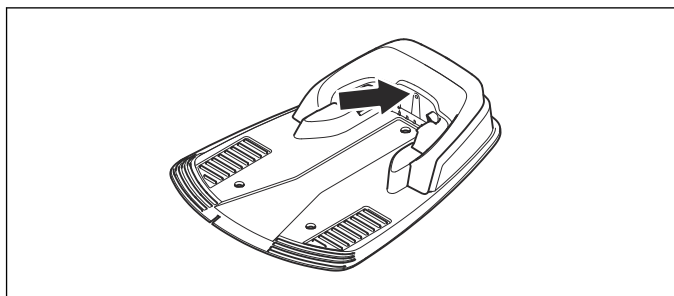
Jeigu iš karto po kabelio paklojimo labai žemai pjaunate žolę, galite pažeisti kabelio izoliacinį sluoksnį. Dėl tokių pažeidimų kabelis nutrūks tik po kelių savaičių ar mėnesių. Siekiant šito išvengti, pirmąsias savaites po kabelio paklojimo visada žolę pjaukite pasirinkę didžiausią pjovimo aukštį, o po to nuosekliai kas antrą savaitę jį mažinkite, kol pasieksite normalų pjovimo aukštį.

Netinkamai sujungus kontūro kabelio galus per keletą savaičių gali nutrūkti grandinė. Netinkamas prijungimas, pvz. per silpnai replėmis suspausta originali jungiamoji mova arba buvo naudojama neoriginali blogesnės kokybės jungiamoji mova. Pirmiausiai patikrinkite visus sujungimus prieš spręsdami kitas problemas.

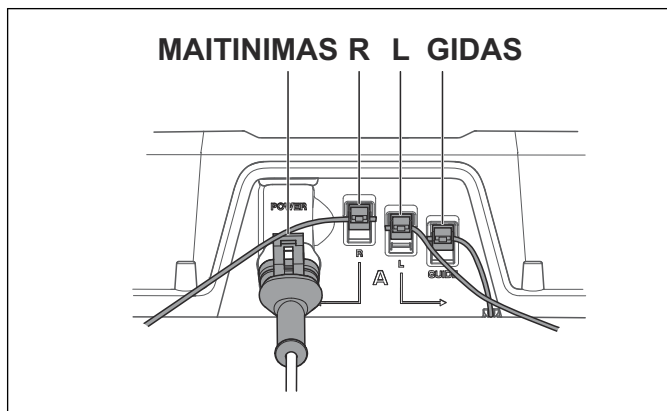
Kabelio gedimą galima nustatyti palaiptams mažinant kabelio atstumą iki galimos gedimo vietos, kol lieka maža kabelio atkarpa.

Šis būdas netinka, jei įjungtas *ECO režimas*. Pirmiausiai išjunkite *ECO režimą*. Žr. *ECO režimas psl. 26.*

1. Patikrinkite, ar įkrovimo stoties indikatorius mirksi mėlyna šviesa (tai rodo pažeistą kontūro kabelį). Žr. *Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 43.*



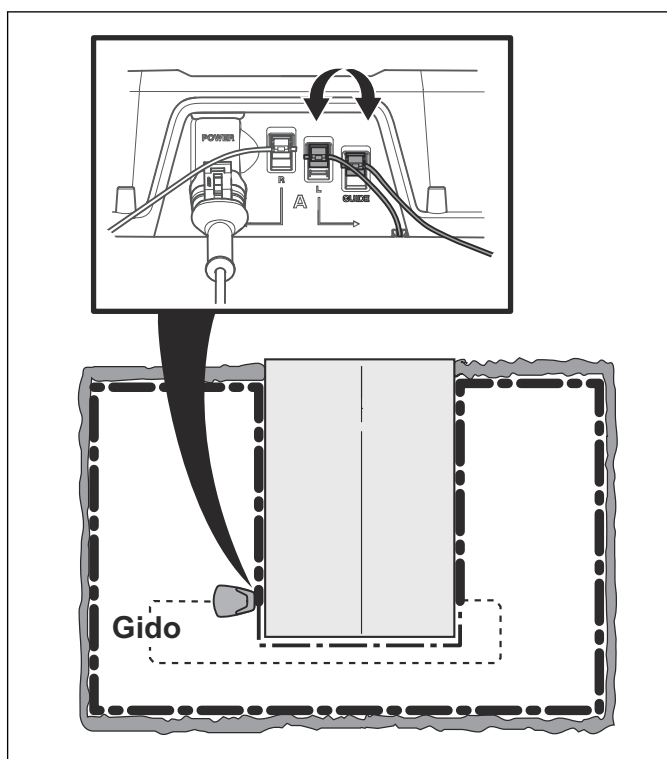
2. Patikrinkite, ar kontūro kabelio jungtis tinkamai prijungtos prie įkrovimo stoties ir nepažeistos. Patikrinkite ar įkrovimo stoties indikatorius dar mirksi mėlyna šviesa.



3. Įkrovimo stotyje sukeiskite vietomis kreipiamąjį kabelio ir kontūro kabelio jungtis:

Pradėkite perjungdami jungtį L ir Guide (kreipiamasis kabelis).

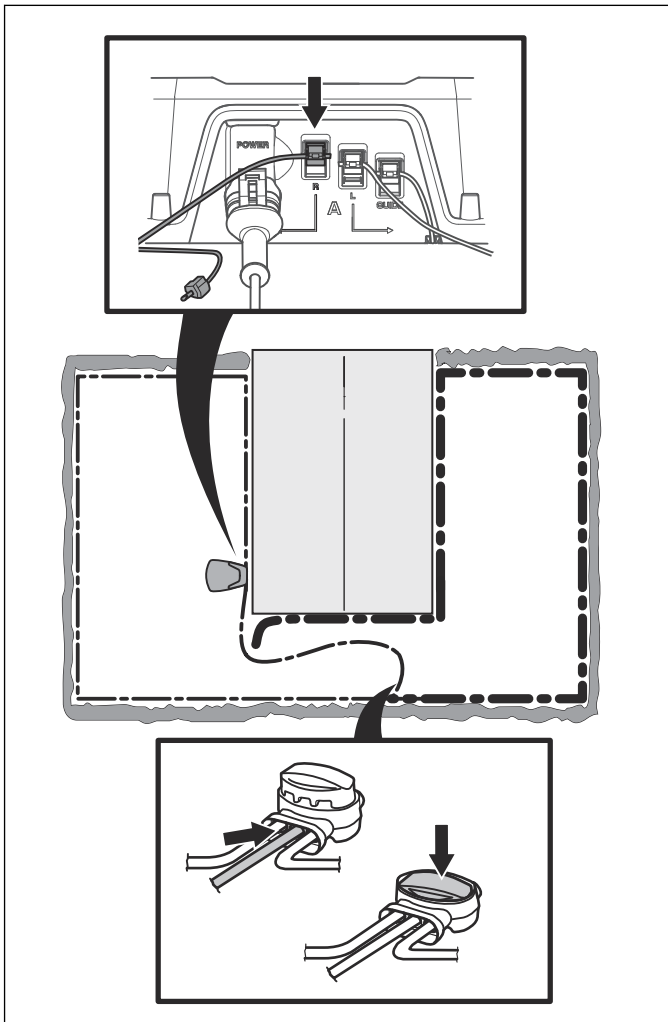
Jeigu indikatorius šviečia pastoviai žalia šviesa, kontūro kabelis pažeistas atkarpoje tarp L jungties ir vietos, kurioje prie kontūro kabelio prijungtas kreipiamasis kabelis (pastorinta juoda linija paveiksle).



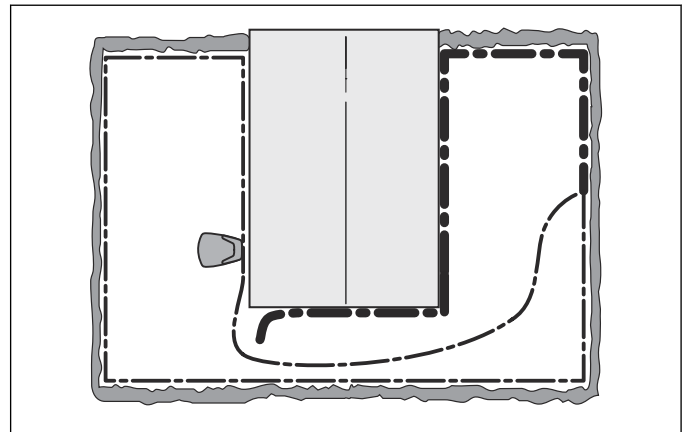
Gedimui nustatyti prireiks kontūro kabelio, jungčių ir movų:

a) Jeigu kontūro kabelis per trumpas, geriausia pakeisti visą kontūro kabelį tarp L ir vietos, kur kreipiamasis kabelis prijungtas prie kontūro kabelio (pastorinta juoda linija).

b) Jeigu kontūro kabelis per ilgas (pastorinta juoda linija), atlikite šiuos veiksmus: Gražinkite L ir Guide (kreipiamasis kabelis) į pradinę padėtį. Atjunkite R. Prie R prijunkite naują kontūro kabelį. Antrąjį jo galą prijunkite prie įrengimo kabelio jos viduryje.

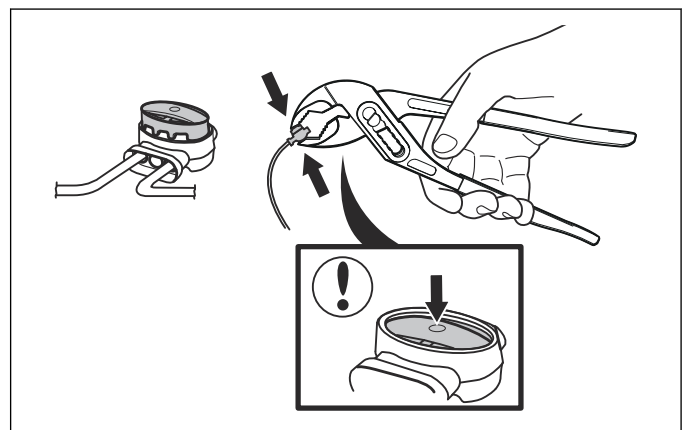


Jeigu indikatorius šviečia žalia šviesa, kontūro kabelis pažeistas atkarpoje tarp jo atjungto galo ir naujojo kabelio prijungimo vietos (pastorinta linija toliau). Šiuo atveju, perkeltite naujojo kabelio jungtį arčiau atjungtojo galo (maždaug į įtartinos atkarpos vidurį) ir vėl patikrinkite, ar indikatorius šviečia žalia šviesa.



Tęskite tol, kol liks labai trumpa atkarpa tarp šviečiančios žalios ir mirksinčios mėlynos indikatoriaus šviesos. Tada atlikite 5 punkte nurodytus veiksmus.

4. Jeigu vis tiek mirksi mėlyna indikatoriaus lemputė atliekant 3 punkto veiksmus: Gražinkite L ir Guide (kreipiamasis kabelis) į pradinę padėtį. Tada įjunkite R ir Guide (kreipiamasis kabelis). Įjunkite žalia indikatoriaus lemputė, tada atjunkite L ir prijunkite prie L naują kontūro kabelį. Antrąjį jo galą prijunkite prie įrengimo kabelio jos viduryje. Atlikite 3 a) ir 3 b) punktuose nurodytus veiksmus.
5. Kai rasite pažeidimo vietą, pakeiskite ją nauju kabeliu. Visada mūvėkite pirštines.



7 Transportavimas, saugojimas ir utilizavimas

7.1 Transportavimas

Įdėtoms ličio jonų baterijoms taikomos pavojingų krovinių gabenimo taisyklės. Jeigu krovinyms gabenamas komercine trečiosios šalies ar tarpininko transporto priemone, būtina laikytis specialių reikalavimų dėl pakavimo ir žymėjimo. Pasitarkite su kenksmingų medžiagų paruošimo gabenimui specialistu. Taip pat būtina laikytis galimai išsamesnių nacionalinių teisės aktų reikalavimų.

Užklijuokite atvirus kontaktus lipnia juostele ir supakuokite bateriją taip, kad ji pakuotėje nejudėtų. Visada saugiai pritvirtinkite gabenamą gaminį.

7.2 Laikymas žiemą

7.2.1 Robotas vejąplovė

Prieš padedant robotą vejąplovę į sandėlį žiemai, jį reikia kruopščiai išvalyti. Žr. *Roboto vejąplovės valymas psl. 37*.

Siekiant užtikrinti akumuliatoriaus funkcionalumą ir eksploatacijos trukmę, labai svarbu įkrauti roboto vejąplovės akumuliatorių prieš laikymą žiemą. Atidarę dangtelį, pastatykite ir palikite robotą vejąplovę įkrovimo stotyje, kol akumuliatoriaus simbolis ekrane parodys, kad akumuliatorius visiškai įkrautas. Paskui nustatykite pagrindinį jungiklį į padėtį 0.

Patikrinkite peilių ir galinio rato guolių būklę. Jei reikia, prieš kitą sezoną patikrinkite, ar roboto vejąplovės būklė yra gera.

Robotą vejąplovę laikykite pastatytą ant visų ratų sausoje, neužšalancioje vietoje, geriausia originalioje roboto pakuotėje. Taip pat galima pakabinti robotą vejąplovę ant originalaus „McCULLOCH“ sieninio laikiklio. Daugiau informacijos apie sieninius laikiklius kreipkitės į vietinį „McCULLOCH“ atstovą.



PASTABA: Prieš laikymą žiemą bateriją būtina pilnai įkrauti. Pilnai baterijos neįkrovus galite ją sugadinti ir kai kuriais atvejais ji taps netinkama naudoti.

7.2.2 Įkrovimo stotis

Įkrovimo stotį ir maitinimo šaltinį laikykite patalpoje. Kontūro kabelį ir gido kabelį galima palikti žemėje.

1. Atjunkite įkrovimo stoties maitinimo šaltinį.
2. Atlaisvinkite jungties užraktą ir ištraukite kištuką.
3. Atjunkite kontūro ir gido kabelio kontaktus nuo įkrovimo stoties.

Kabelių galus reikia apsaugoti nuo drėgmės, pavyzdžiui, įkišant juos į indą su tirštu tepalu.



PASTABA: Jei nėra galimybės įkrovimo stoties laikyti patalpoje, ji turi visą žiemą būti prijungta prie maitinimo, kontūro kabelio ir kreipiamojo kabelio.

7.3 Po laikymo žiemą

Patikrinkite, ar nieko nereikia nuvalyti, ypač roboto arba įkrovimo stoties įkrovimo kontaktų. Jeigu įkrovimo kontaktai nudegę ar oksidavosi, nuvalykite juos, naudodami švelnų švitrinį popierių. Be to, patikrinkite, ar teisingai į roboto vejąplovės programą įvestas laikas ir data.

7.4 Aplinkos apsaugos informacija



Ant „McCULLOCH“ roboto vejąplovės pateikti ženklai rodo, kad šio gaminio negalima išmesti kartu su buitinėmis atliekomis. Jį reikia pristatyti į tinkamą perdirbimo centrą, kuriame bus perdirbti elektroniniai jo komponentai ir akumuliatoriai. Prieš išmetant gaminį, akumuliatorių reikia išimti.

Rūpindamiesi, kad šis gaminys būtų tvarkomas teisingai, padedate išvengti galimo neigiamo poveikio aplinkai ir žmonėms, kurį gali sukelti netinkamas šio gaminio atliekų tvarkymas.

Jei reikia daugiau informacijos apie šio gaminio perdirbimą, kreipkitės į savivaldybę, buitinių atliekų tvarkymo tarnybą arba parduotuvę, kurioje įsigijote gaminį.

7.5 Akumuliatoriaus išėmimas perdirbti

Kaip išimti akumuliatorių iš roboto vejąplovės, žr. *Akumuliatorius psl. 38*.

8 Techniniai duomenys

8.1 Techniniai duomenys

Matmenys	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Ilgis, cm	60	60	60
Plotis, cm	44	44	44
Aukštis, cm	26	26	26
Svoris, kg	7,1	7,1	7,1

Elektros sistema	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Baterija, ličio jonų, 18 V / 2,1 Ah, gam. nr.	586 57 62-01, 586 57 62-02		
Maitinimas, V/28 V DC	100–240		
Žemos įtampos kabelio ilgis, m	10	10	10
Vidutinės energijos sąnaudos maksimaliai naudojant	5 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 600 m ²	6 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 800 m ²	7 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 1000 m ²
Įkrovimo srovė, A DC	1,3	1,3	1,3
Vidutinis plovimo laikas, min.	65	65	65
Vidutinis įkrovimo laikas, min.	50	50	50

Kontūro kabelio antena	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Veikimo dažnių juosta, Hz	300-80000	300-80000	300-80000
Maksimali radijo dažnio galia, mW esant 60 m ¹	<25	<25	<25

Garso emisijos į aplinką išmatuotos kaip garso stiprumas ²	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Išmatuotas garso stiprumo triukšmo lygis, dB (A)	57	57	57
Triukšmo emisijų neapibrėžtumai K _{WA} , dB (A)	2	2	2
Užtikrinamas garso stiprumo triukšmo lygis, dB (A)	59	59	59
Garso slėgio triukšmo lygis ties naudotojo ausimis, dB (A) ³	48	48	48

Pjovimas	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Pjovimo sistema	Trys laisvai besisukantys pjovimo peiliai		
Peilių variklio greitis, aps. per min.	2900	2900	2900
Energijos sąnaudos pjaunant, W +/- 20 %	20	20	20
Pjovimo aukštis, cm	2–5	2–5	2–5
Pjovimo plotis, cm	17	17	17
Mažiausias galimas kelio susiaurėjimas, cm	120	120	120
Didžiausias pjovimo teritorijos nuolydis, %	25	25	25
Didžiausias kontūro kabelio kampas, %	15	15	15

¹ Didžiausia išvesties galia į antenas dažnių juostoje, kurioje veikia radijo įranga.

² Triukšmas, skleidžiamas į aplinką, išmatuotas kaip garso galia (L_{WA}) pagal EB direktyvą 2000/14/EB. Garantuo-tasis garso galios lygis gaminiuose galis skirtis nuo bandymų metu nustatytų 1–3 dB (A).

³ Garso slėgio triukšmo neapibrėžtumai K_{pA} 2–4 dB (A)

Pjovimas	ROB R600		ROB R1000
Didžiausias kontūro kabelio ilgis, m	400	400	400
Didžiausias gido kabelio ilgis, m	200	200	200
Darbo našumas, m ² +/- 20 %	600	800	1 000

IP klasifikacija	ROB R600	ROB R800	ROB R1000
Robotas vejpjovė	IPX4	IPX4	IPX4
Įkrovimo stotis	IPX1	IPX1	IPX1
Transformatorius	IPX4	IPX4	IPX4

Negalima užtikrinti visiško suderinamumo tarp roboto vejpjovės ir kitų tipų belaidžio ryšio sistemų, tokių kaip nuotolinio valdymo įranga, radijo siųstuvai, klausos aparatai, po žeme esantys „elektrinio piemens“ kabeliai ir pan.

9 Garantija

9.1 Garantijos sąlygos

McCULLOCH garantuoja, kad šis gaminys tinkamai veiks dvejus metus (nuo pirkimo datos). Garantija apima rimtus gedimus dėl medžiagų ar gamybos broko.

Garantiniu laikotarpiu gaminys nemokamai keičiamas arba taisomas, jeigu laikomasi toliau išvardytų reikalavimų:

- Robotą vejapjovę ir įkrovimo stotį galima naudoti tik pagal naudojimo instrukciją. Ši gamintojo garantija neturi įtakos esamiems naudotojo ieškiniams, pateiktiems pardavimo atstovams dėl garantijų.
- Naudotojui arba neįgaliajam trečiajam šaliai draudžiama remontuoti gaminį.

Gedimų, kuriems netaikoma garantija, pavyzdžiai:

- Į robotą vejapjovę iš apačios patekusio vandens sukeltas gedimas. Šiuos gedimus paprastai sukelia valymo ar laistymo sistemos arba duobelės (įdubos), esančios darbo zonoje, kuriose lietui lyjant kaupiasi vanduo.
- Žaibo sukeltas gedimas.
- Netinkamo akumuliatoriaus laikymo ar naudojimo sukeltas gedimas.
- Gedimas dėl neoriginalaus ne McCULLOCH akumuliatoriaus naudojimo.
- Žala, kurią gali sukelti naudojamos neoriginalios McCULLOCH atsarginės dalys ir priedai, pvz., peiliai ir įrengimo medžiagos.
- Kontūro kabelio pažeidimas.
- Žala, kilusi dėl neautorizuoto keitimo arba darbo su gaminiu arba jo maitinimo šaltiniu.

Peiliai laikomi vienkartinėmis dalimis, todėl jiems garantija netaikoma.

Jei jūsų McCULLOCH robote vejapjovėje atsiranda klaida, susisieki su savo vietiniu McCULLOCH atstovu, kuris jums pateiks tolesnius nurodymus. Kreipdamiesi į vietinį McCULLOCH atstovą turėkite kvitą ir roboto vejapjovės serijos numerį.

10 EB atitikties deklaracija

10.1 EB atitikties deklaracija

„Husqvarna AB“, SE-561 82 Huskvarna, Švedija, tel. +46-36-146500, patvirtina, kad robotai vejamajoms **McCULLOCH ROB R600, McCULLOCH ROB R800 ir McCULLOCH ROB R1000**, kurių serijos numeriai datuoti 2017 sav. 37 ir vėlesnėmis savaitėmis (metai ir savaitė aiškiai nurodyti informacinėje lentelėje prieš serijos numerį) atitinka TARYBOS DIREKTYVA:

- Direktyva **2006/42/EB** dėl mašinų.
 - Specialūs reikalavimai baterijomis maitinamiems elektriniams robotams vejamajoms **EN 50636-2-107: 2015**
 - Elektromagnetinių laukų **EN 62233: 2008**.
- Direktyva **2011/65/ES** „dėl tam tikrų pavojingų medžiagų naudojimo“.
- Direktyvą „dėl triukšmo sklaidos iš lauke naudojamos įrangos“ **2000/14/EB**. Informacija apie triukšmo sklaidą ir pjovimo plotį taip pat pateikiama skyriuje „Techniniai duomenys“. Registruota įstaiga 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE 750 07 Uppsala, Švedija 2000 m. gegužės 8 d. „dėl triukšmo emisijos aplinkoje“ pagal 2000/14/EB. Sertifikatui suteiktas numeris: 01/901/278 skirta McCULLOCH ROB R600, McCULLOCH ROB R800 ir McCULLOCH ROB R1000.
- Direktyva „dėl radijo ryšio įrenginių“ **2014/53/EB**
Taikomi šie standartai:
 - Galutinis juodraštis **303 447 v1.1.1 (2017 06)**Elektromagnetinis suderinamumas:
 - **ETSI EN 301 489-1 v 2.2.0**

Huskvarna, 2017.09.01



Lars Roos

Pasaulinis tyrimų ir plėtros direktorius, elektrinių produktų kategorija

(Igaliojasis „Husqvarna AB“ atstovas, atsakingas už techninę dokumentaciją.)



Autoriaus teisės priklauso © 2017 „Husqvarna AB“. Visos teisės priklauso autoriui.

„McCulloch“ ir kiti gaminio bei savybių pavadinimai yra „Husqvarna Group“ prekių ženklai.
Visi matmenys laikomi vidutiniais.

www.mcculloch.com

Originalios instrukcijos

1159065-65



2017-09-28