



GARDENA®

Operatoriaus vadovas
**SILENO (R100Li), smart SILENO
(R100LiC), SILENO+ (R130Li, R160Li),
smart SILENO+ (R130LiC, R160LiC)**



LT, Lietuvių
kalba

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

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.....	11
3.3 Įkrovimo stotis.....	11
3.4 Baterijos įkrovimas.....	14
3.5 Kontūro kabelis.....	14
3.6 Kontūro kabelio prijungimas.....	18
3.7 Gido kabelio instaliacija.....	18
3.8 Instaliacijos patikra.....	20
3.9 Pirmas paleidimas ir kalibravimas.....	20
3.10 Valdymo skydelis.....	20
3.11 Meniu struktūra.....	21
3.12 Timer (laikmatis).....	22
3.13 SensorControl.....	24
3.14 Smart System.....	25
3.15 Security (sauga).....	25
3.16 Installation (instaliacija).....	26
3.17 Settings (nustatymai).....	29
3.18 Meniu struktūros peržiūra.....	31
3.19 Meniu struktūros peržiūra.....	32
3.20 Kiemo išdėstymo pavyzdžiai.....	33

4 Naudojimas

4.1 Pagrindinis jungiklis.....	37
4.2 Pradžia.....	37
4.3 Darbo režimas – paleidimas.....	37
4.4 Darbo režimas – stovėjimas.....	37
4.5 Stabdyti.....	38
4.6 Išjungta.....	38
4.7 Laikmatis ir stovėjimas.....	38
4.8 Išsikrovusios baterijos įkrovimas.....	39
4.9 Pjovimo aukščio reguliavimas.....	39

5 Priežiūra

5.1 Įvadas – priežiūra.....	40
5.2 Roboto vejamovės valymas.....	40
5.3 Peilių keitimas.....	40
5.4 Programinės įrangos atnaujinimas.....	41
5.5 Akumuliatorius.....	41
5.6 Techninė priežiūra pasibaigus sezonui.....	42

6 Gedimai ir jų šalinimas

6.1 Įvadas – gedimų šalinimas.....	43
6.2 Fault messages (klaidų pranešimai).....	43
6.3 Informaciniai pranešimai.....	47
6.4 Įkrovimo stoties signalinė lemputė.....	48
6.5 Požymiai.....	48
6.6 Kabelio pažeidimo vietos nustatymas.....	49

7 Transportavimas, saugojimas ir utilizavimas

7.1 Transportavimas.....	52
7.2 Laikymas žiemą.....	52
7.3 Po laikymo žiemą.....	52
7.4 Aplinkos apsaugos informacija.....	52
7.5 Akumuliatoriaus išėmimas perdirbti.....	52

8 Techniniai duomenys

8.1 Techniniai duomenys.....	53
------------------------------	----

9 Garantija

9.1 Garantijos sąlygos.....	55
-----------------------------	----

10 EB atitikties deklaracija

10.1 EB atitikties deklaracija.....	56
-------------------------------------	----

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 GARDENA interneto svetainėje arba atblokuoti robotą vejąpovę praradus PIN kodą. Gaminio registracijos kodas pateikiamas produkto pakuotėje kaip atskiras dokumentas.</p> <p>Jei robotas vejąpovė pavogiamas, būtina apie tai informuoti GARDENA. Susisiekite su vietos GARDENA atstovu ir pateikite roboto vejąpovės serijos numerį, kad jį galėtų tarptautinėje duomenų bazėje užregistruoti kaip pavogtą. Tai svarbus žingsnis robotų vejąpovių apsaugos nuo vagysčių sistemoje, sumažinantis norą pirkti ar parduoti vogtus robotus vejąpoves.</p> <p>Gaminio serijos numerį sudaro 9 skaitmenys, jis užrašytas ant gaminio nominalių parametrų plokštelės ir pakuotės.</p> <p style="text-align: center;">www.gardena.com</p>	

1.2 Gaminio aprašas

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

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

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

1.2.1 Galia

Robotas vejąpovė rekomenduojama vejoms, kurių didžiausias plotas yra nurodytas *Techniniai duomenys psl. 53*.

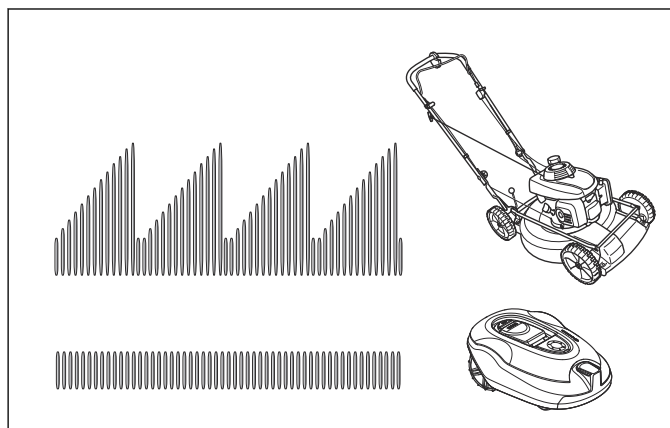
Robotu vejąpove nupjaunamo ploto dydis daugiausiai priklauso nuo peiliukų būklės ir tipo, žolės aukščio ir drėgmės. Taip pat svarbi ir sodo forma. Jeigu didžiąją sodo dalį sudaro atviros vejės, robotas vejąpovė per valandą gali nupjauti daugiau nei tuo atveju, kai sode yra keli maži vejės plotai, atskirti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

Pilnai įkrautas robotas vejąpovė gali pjauti žolę nuo 60 iki 80 minučių, priklausomai nuo baterijos ir vejės būsenos. Vėliau robotui vejąpovei įkrauti reikės nuo 60 iki 70 minučių. Įkrovimo laikas, be kita ko, gali keistis priklausomai nuo aplinkos temperatūros.

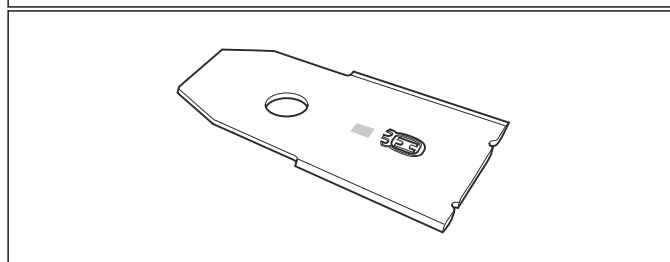
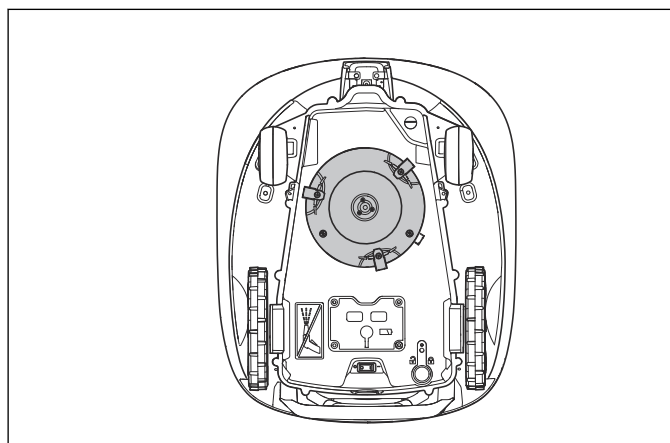
1.2.2 Pjovimo būdas

Roboto vejąpovės sistema remiasi veiksmingumo ir energijos taupymo principu. Skirtingai nuo daugelio įprastinių vejąpovių, robotas vejąpovė 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 atrodys gerai prižiūrėta.



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



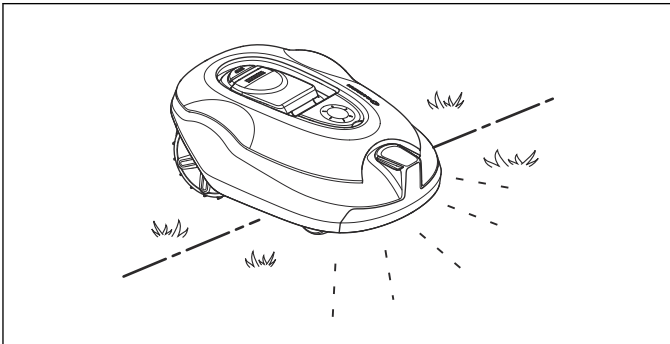
Norint kuo geriau nupjauti veją, peiliai turi būti geros būklės. Norint kiek galima ilgiau peilius išlaikyti aštrius, svarbu iš vejos pašalinti šakas, akmenukus ir kitus pašalinius daiktus.

Norint tinkamai nupjauti žolę, reikia reguliariai keisti peilius. Žr. *Peilių keitimas psl. 40*.

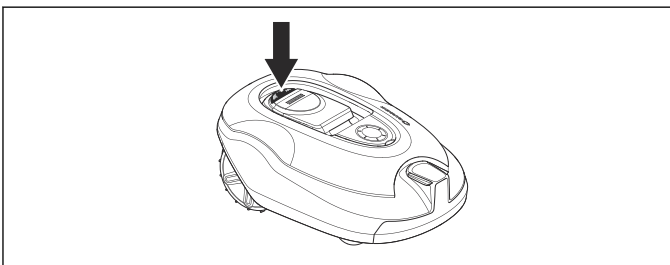
1.2.3 Darbo metodas

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.

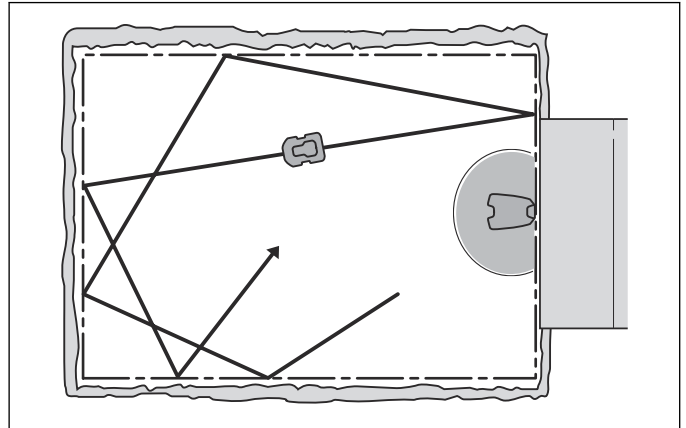


STOP mygtukas roboto vejapjovės viršuje dažniausiai naudojamas norint sustabdyti judantį robotą vejapjovę. Paspaudus **STOP** mygtuką, atsidaro dangtelis, po kuriuo yra valdymo skydelis. Visi roboto vejapjovės nustatymo parametrai valdomi valdymo skydelyje. Mygtukas **STOP** lieka įspaustas, kol dangtelis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



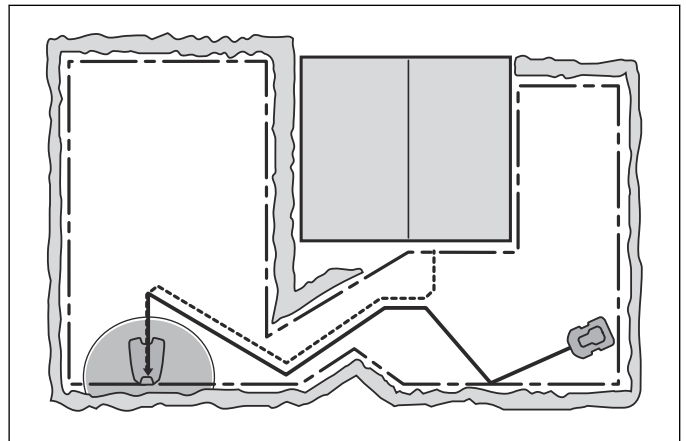
1.2.4 Judėjimo kelias

Robotas vejapjovė juda atsitiktiniu maršrutu, todėl judėjimo kelias niekada nesikartoja. Su šia pjovimo sistema, veją nupjaunama lygiai ir nelieka roboto vejapjovės pjovimo žymių.

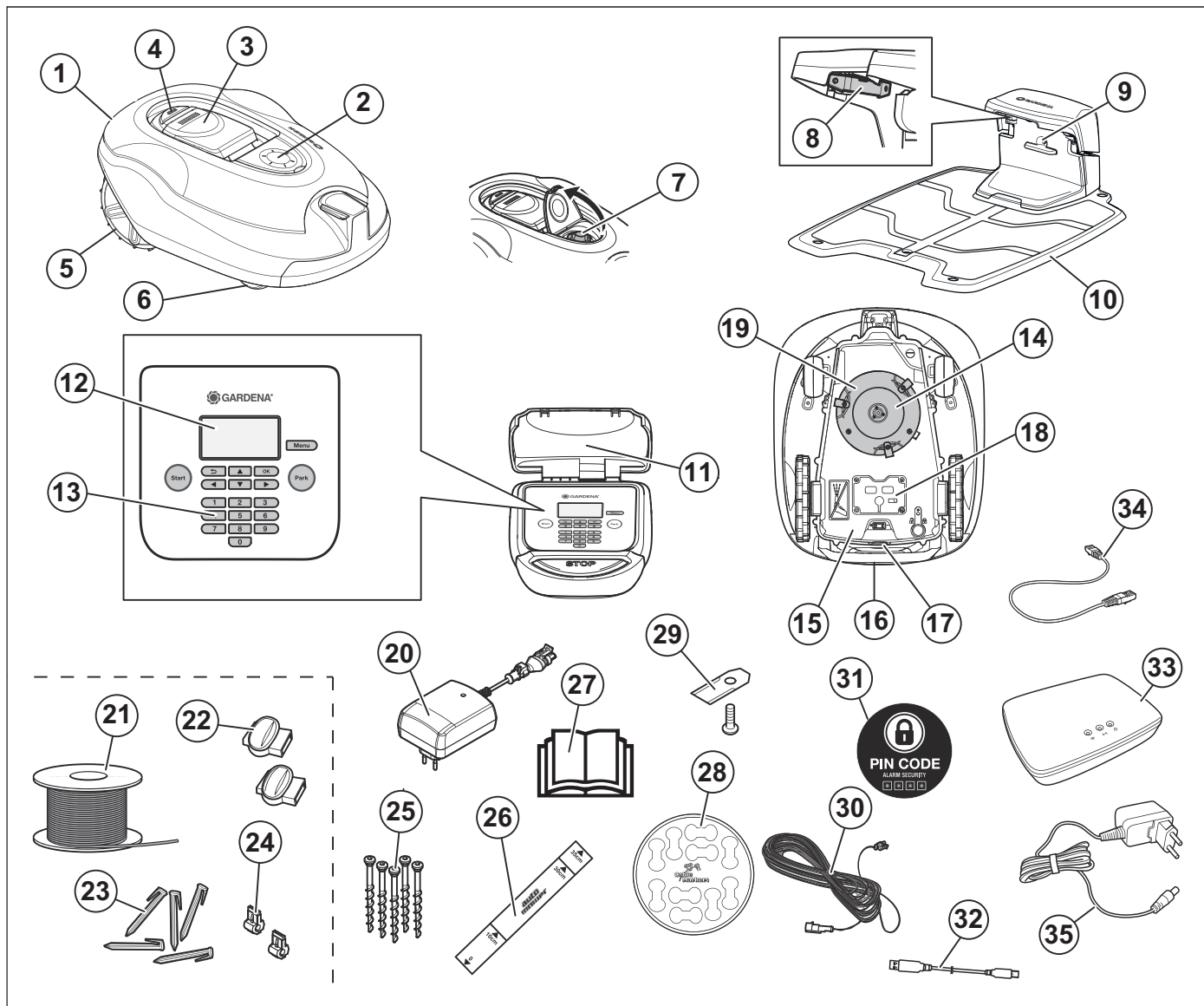


1.2.5 Įkrovimo stoties paieška

Robotas vejapjovė važinėja netaisyklingai, kol pasiekia gido kabelį. Tada iki įkrovimo stoties jis važiuoja pagal gido kabelį. Gido kabelis – tai kabelis, nutiestas iš įkrovimo stoties į, pavyzdžiui, nuošalią darbo zonos dalį arba siauru pravažiuoimu. Jis sujungtas su kontūro kabeliu, todėl robotas vejapjovė gali daug lengviau ir greičiau rasti įkrovimo stotį.



1.3 Gaminio apžvalga



Skaičių paveikslėlyje reikšmės:

1. Korpusas
2. Pjovimo aukščio reguliatoriaus dangtelis
3. Ekranas ir klaviatūros dangtelis
4. STOP mygtukas
5. Užpakaliniai ratai
6. Priekiniai ratai
7. Pjovimo aukščio reguliavimas
8. Kontaktinės juostelės
9. Įkrovimo stoties, kontūro kabelio veikimo patikros šviesos diodai
10. Įkrovimo stotis
11. Nominaliųjų parametrų plokštelė
12. Ekranas
13. Klaviatūra
14. Pjovimo sistema
15. Važiuklės korpusas su elektronikos įtaisais, baterija ir varikliais
16. Rankenėlė
17. Pagrindinis jungiklis
18. Akumuliatoriaus dangtis
19. Peilių diskas
20. Maitinimo šaltinis (skirtingose rinkose maitinimo šaltinio išvaizda gali skirtis)
21. Kontūro ir gido kabeliai
22. Jungiamosios kontūro kabelio movos
23. Kuoliukai
24. Kontūro kabelio jungtis
25. Varžtai įkrovimo stočiai pritvirtinti
26. Liniuotė kontūro kabeliui įrengti (atlaužiama nuo dėžės liniuotė)
27. Naudojimo instrukcija ir greitis vadovas
28. Laidų žymės
29. Papildomi peiliai
30. Žemos įtampos kabelis
31. Įspėjimo apie pavojų lipdukas
32. USB kabelis, skirtas programinės įrangos atnaujinimams
33. „Smart Gateway“ (yra tik GARDENA, R100LiC, R130LiC ir R160LiC)
34. „Smart Gateway“ LAN kabelis (yra tik GARDENA, R100LiC, R130LiC ir R160LiC)
35. „Smart Gateway“ maitinimo šaltinis (yra tik GARDENA, R100LiC, R130LiC ir R160LiC)

1.4 Simboliai ant produkto

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



ĮSPĖJIMAS. Prieš naudodami robotą veļapjovę perskaitykite instrukciją.



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

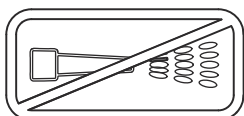
Robotą veļapjovę galima paleisti tik tuomet, kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 1 padėtį ir įvestas teisingas PIN kodas. Prieš atlikdami bet kokią apžiūrą ir (arba) techninę priežiūrą pagrindinį jungiklį pasukite į 0 padėtį.



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



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



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



Blokavimo funkcija



Šis gaminys atitinka taikytinų EB direktyvų nuostatas.



Triukšmo sklaida į aplinką. Gaminio skleidžiamas triukšmas nurodytas *Techniniai duomenys psl. 53* ir nominalių parametų plokštelėje.



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



Važiuklėje yra komponentų, jautrių elektrostatinei iškrovai (ESD). Važiuklė turi būti profesionaliai užsandarinta. Dėl šių priežasčių važiuklę 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 pjaudami 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 veļapjovės ekrane arba yra nuoroda į kitą šios naudojimo instrukcijos skyrių.
- Tekstas parašytas **paryškintuoju** šriftu yra vieno iš roboto veļapjovės klaviatūros mygtukų pavadinimas.
- Tekstas parašytas *DIDŽIOSIOMIS* ir *pasvirusiomis* raidėmis nurodo pagrindinio jungiklio padėtį ir skirtingus galimus roboto veļapjovės 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, jutiminiais 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, jutiminiais 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 neįjunkite 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 veļapjovė gali būti pavojingas.

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



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

2.3 Naudojimo saugos instrukcijos

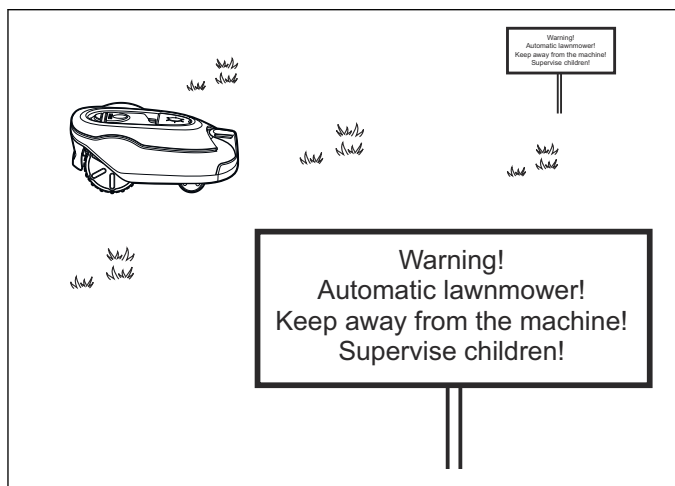
2.3.1 Naudojimas

- Šis robotas veļapjovė skirtas žolei pjauti atvirose ir lygiuose veļos plotuose. Jį galima naudoti tik su gamintojo rekomenduojama įranga. Bet koks kitas naudojimas yra netinkamas. Tiksliai vadovaukitės gamintojo naudojimo ir priežiūros instrukcijomis.

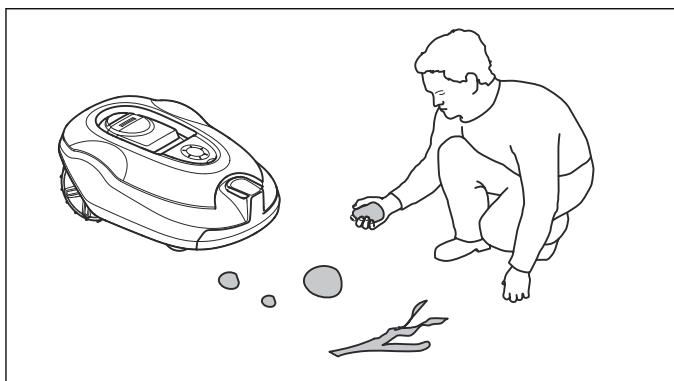


PERSPĖJIMAS: Saugokite rankas bei kojas ir neikiškite jų prie besisukančių diskų. Kai variklis

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



- Kai pjovimo zonoje yra žmonių (ypač vaikų) arba gyvūnų, panaudokite funkciją **PARK** arba išjunkite pagrindinį jungiklį. Rekomenduojama suprogramuoti robotą vejapjovę darbui tada, kai srityje vykdoma mažai veiklos, pvz., naktį. Žr. *Timer (laikmatis) psl. 22*.
- Tik asmenys, gerai susipažinę su specialiosiomis įrenginio charakteristikomis ir saugos reikalavimais, gali dirbti su robotu vejapjovė, atlikti jo priežiūrą ir taisyti jį. Prieš naudodami robotą vejapjovę, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukciją ir įsitikinkite, kad gerai supratote joje pateiktas instrukcijas.
- Draudžiama keisti originalią roboto vejapjovės 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 vejapjovė gali įstrigti, todėl prieš tęsiant pjovimą juos reikia pašalinti. Prieš šalindami kliūtį visada nustatykite pagrindinį jungiklį į 0 padėtį.



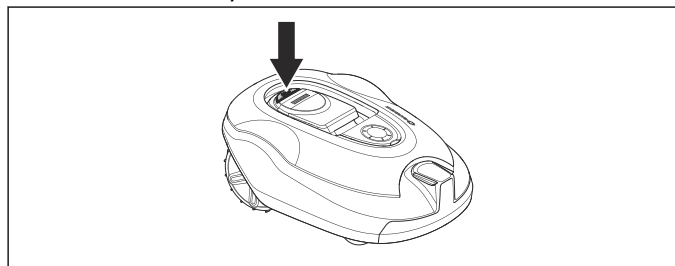
- Robotą vejapjovę paleiskite pagal instrukcijas. Kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 1 padėtį, saugokite savo rankas ir pėdas nuo besisukančių peilių. Niekada neikiškite rankų ir kojų po robotu vejapjovė.
- Niekada nelieskite iki galo nesustojusių judančių dalių, pvz., peilių disko.
- Niekada nekelkite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

- Neleiskite roboto vejapjovės naudoti asmenims, kurie nežino, kaip jis veikia ir elgiasi.
- Robotas vejapjovė 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. 38*.
- Nieko nedėkite ant roboto vejapjovės ar jo įkrovimo stoties viršaus.
- Neleiskite naudoti roboto vejapjovės, 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 vejapjovės, jeigu neveikia jos pagrindinis jungiklis.
- Jeigu nenaudojate roboto vejapjovės, visada išjunkite jį pagrindiniu jungikliu. Robotą vejapjovę galima paleisti tik tuomet, kai pagrindinis jungiklis nustatytas į „1“ padėtį ir įvestas teisingas PIN kodas.
- Roboto vejapjovės niekuomet negalima naudoti vienu metu su laistomuoju purkštuvu. Naudokite laikmačio funkciją (žr. *Timer (laikmatis) psl. 22*) – taip vejapjovė ir laistytuvai niekada neveiks vienu metu.
- „GARDENA“ negali užtikrinti visiško suderinamumo tarp automatinės vejapjovės 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 vejapjovė 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.
- Roboto vejapjovės niekada negalima naudoti žemesnėje kaip 0 °C arba aukštesnėje kaip 45 °C temperatūroje. Dėl to gaminys gali sugesti.

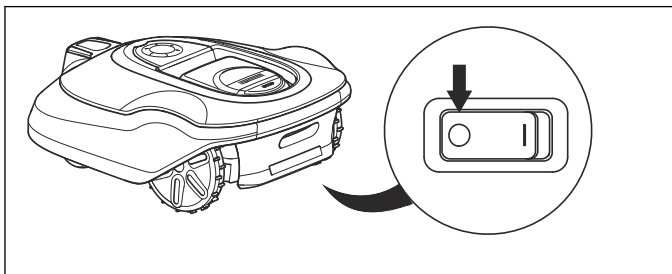
2.3.2 Roboto vejapjovės pakėlimas ir perkėlimas

Jei norite saugiai gabenti iš ar į darbo zoną:

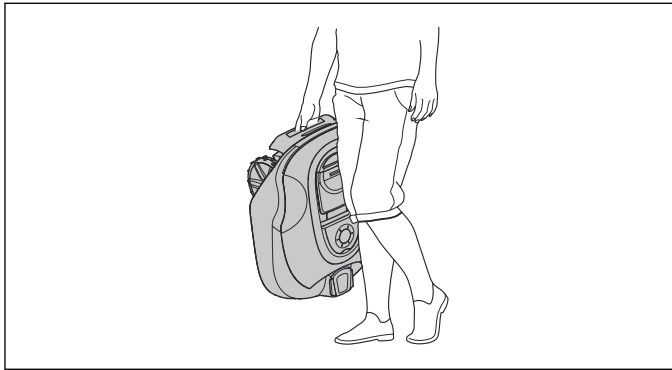
1. Paspauskite **STOP** mygtuką, kad sustabdytumėte robotą vejapjovę. Jei nustatyta vidutinio ar aukšto lygio sauga (žr. *Security level (saugumo lygis) psl. 26*), reikia įvesti PIN kodą. PIN kodas yra sudarytas iš keturių skaitmenų ir yra pasirenkamas pirmą kartą paleidžiant robotą vejapjovę. Žr. *Pirmas paleidimas ir kalibravimas psl. 20*.



2. Pagrindinį jungiklį pasukite į 0 padėtį.



3. Automatinę vejapjovę neškite laikdami už rankenos ir nukreipę peilių diską nuo savo kūno.



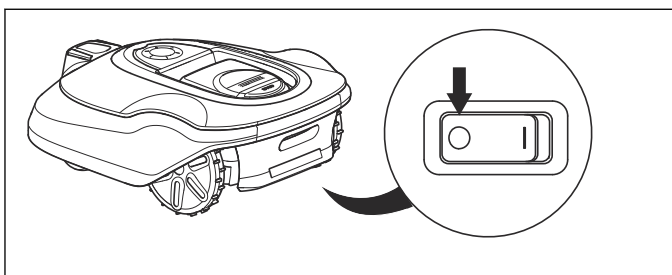
PASTABA: Nebandykite roboto vejapjovės pakelti, kai jis sustojęs įkrovimo stotyje. Tai gali sugadinti įkrovimo stotį ir (arba) robotą vejapjovę. Prieš pakeldami robotą vejapjovę, paspauskite **STOP** mygtuką ir ištraukite jį iš įkrovimo stoties.

2.3.3 Priežiūra



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

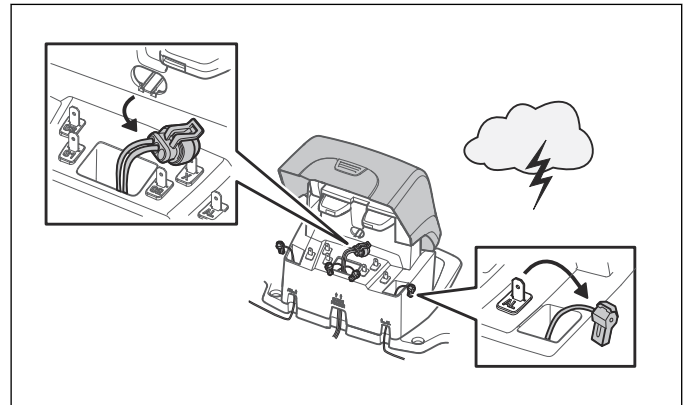
Pagrindinis jungiklis turi būti nustatytas į 0 padėtį atliekant darbus su roboto važiuokle, pvz., valant ar keičiant peilius.



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

Robotą vejapjovę tikrinkite kartą į savaitę ir pakeiskite sugadintas ar susidėvėjusias dalis. Žr. *Įvadas – priežiūra psl. 40.*

2.3.4 Jei kyla audra su perkūnija



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

1. Įsitinkite, jog laidai yra pažymėti duotais žymekliais tam, kad būtų paprasčiau prijungti. Įkrovimo stoties jungtys pažymėtos AR, AL ir G1.
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

Naudojimo instrukcija apima SILENO ir SILENO+ gaminius SILENO grupėje yra R100Li ir R100LiC. SILENO+ grupėje yra R130Li, R130LiC, R160Li ir R160LiC. Modelio žymėjime C nurodo GARDENA išmaniają sistemą. Šioje instrukcijoje bus nurodomi konkretūs modelių pavadinimai.

GARDENA		
SILENO	R100Li	1000 m ²
	R100LiC	1000 m ² , išmanioji sistema
SILENO+	R130Li	1300 m ²
	R130LiC	1300 m ² , išmanioji sistema
	R160Li	1600 m ²
	R160LiC	1600 m ² , išmanioji sistema

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

Prieš įrengdami susipažinkite su dėžės turiniu.

GARDENA R100Li/LiC, R130Li/LiC, R160Li/LiC	
Robotas vejapjovė	✓
Įkrovimo stotis	✓
Maitinimo šaltinis	✓
Kontūro kabelis, m	200 / 250 / 250
Žemos įtampos kabelis	✓
Kuoliukai, vnt.	400 / 400 / 400
Jungtys, vnt.	5 / 5 / 5
Įkrovimo stoties varžtai, vnt.	5 / 5 / 5
Šešiabriaunis raktas	✓
Matuoklis	✓
Movos, vnt.	4 / 4 / 4
Naudojimo instrukcija ir greitis vadovas	✓
Laidų žymės	✓
Papildomi peiliai, vnt.	9 / 9 / 9
Įspėjimo apie pavojų lipdukas	✓
USB kabelis, skirtas programinės įrangos atnaujinimams	✓
GARDENA R100LiC, R130LiC, R160LiC	
„Smart Gateway“	✓
„Smart Gateway“ LAN kabelis	✓

GARDENA R100Li/LiC, R130Li/LiC, R160Li/LiC

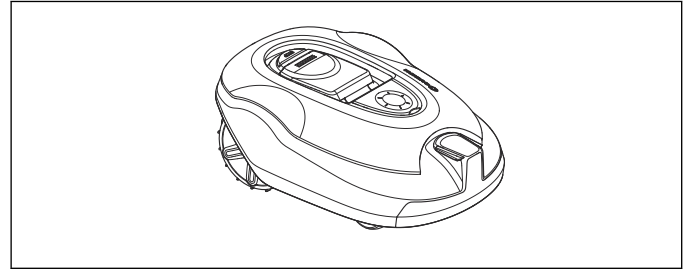
„Smart Gateway“ maitinimo šaltinis

✓

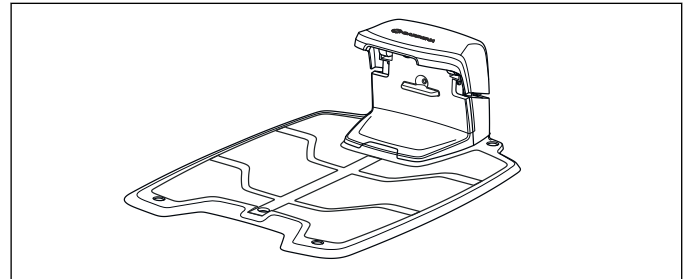
3.1.1 Pagrindinių dalių instaliacija

Roboto vejapjovės instaliaciją sudaro keturios pagrindinės dalys:

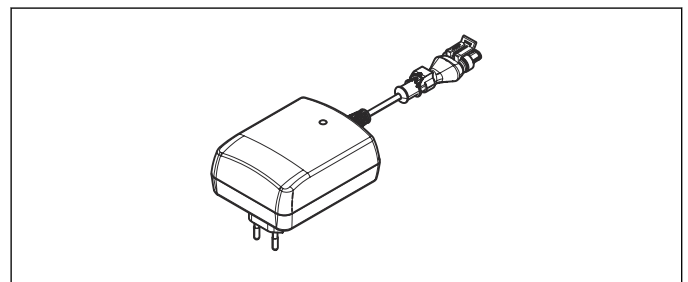
1. Robotas vejapjovė, kuris veją pjauna judėdamas atsitiktiniu maršrutu.



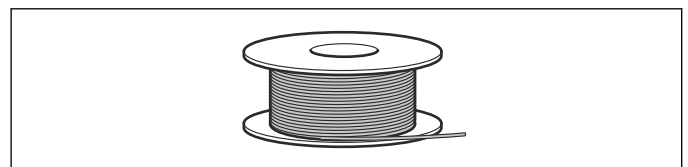
2. Įkrovimo stotis – tai vieta, kur robotas vejapjovė grįžta, kai baterijos lygis tampa per mažas.



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 800 m.



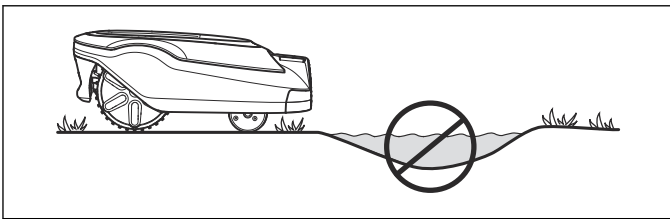
3.2 Pasiruošimas

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

Paprasciau planuoti nuspiešus 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.gardena.com, kur rasite daugiau aprašymų ir patarimų apie instaliaciją.

1. Jei veja darbo zonoje yra aukštesnė nei 10 cm, nupjaukite ją standartine vejamovė. Surinkite nupjautą žolę.
2. Užpilkite duobes ir įdubas, kad jose nesikaupytų lietaus vanduo. Važiuodamas per vandens balas, gaminys gali sugesti. Žr. *Garantijos sąlygos psl. 55*.

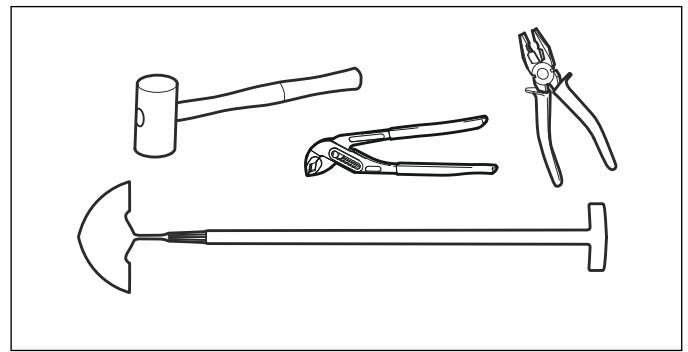


3. Prieš instaliaciją, atidžiai perskaitykite visų veiksmų aprašus.
4. Patikrinkite, ar yra visos instaliacijai reikalingos dalys. Žr. *Gaminio apžvalga psl. 5*.
 - Robotas vejamovė
 - Įkrovimo stotis
 - Kontūro ir gido kabeliai
 - Maitinimo šaltinis
 - Žemos įtampos kabelis
 - Kuoliukai
 - Kontūro kabelio 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:

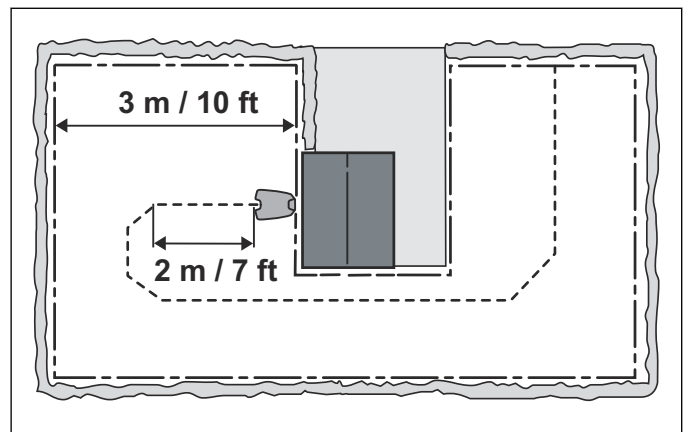
- Siunčia signalus kontūro kabeliu.
- Gido kabeliu siunčia valdymo signalus, kad robotas vejamovė galėtų surasti įkrovimo stotį.
- Įkrauna roboto vejamovės akumuliatorių.

3.3.1 Geriausia vieta įkrovimo stočiai

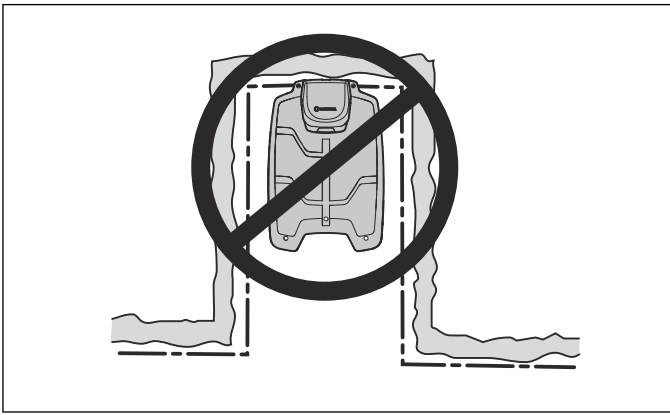
leškodami tinkamiausias įkrovimo stoties įrengimo vietas, atsižvelkite į šiuos veiksniai:

- 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 vejamovė 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 pusrų, 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.

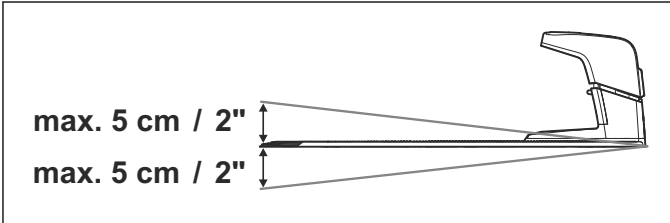
Prieš įkrovimo stotį turi būti daug laisvos vietos (min. 3 m). Ją taip pat rekomenduojama įrengti darbo zonos centre, kad robotas vejamovė lengviau pasiektų visas darbo zonos dalis.



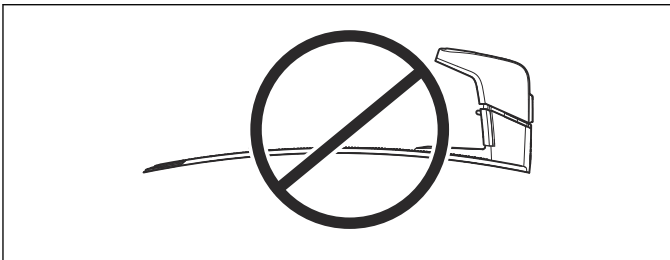
Nelaikykite įkrovimo stoties siauroje vietoje arba kampe. Robotui gali būti sunku surasti įkrovimo stotį.



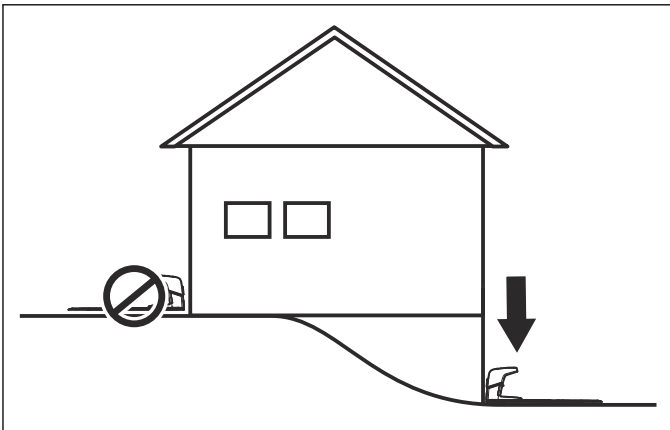
Įkrovimo stotis turi stovėti ant palyginti lygaus paviršiaus. Priekinis įkrovimo stoties galas turi būti aukščiau arba žemiau už galinę dalį, kaip parodyta tolesniame pav.



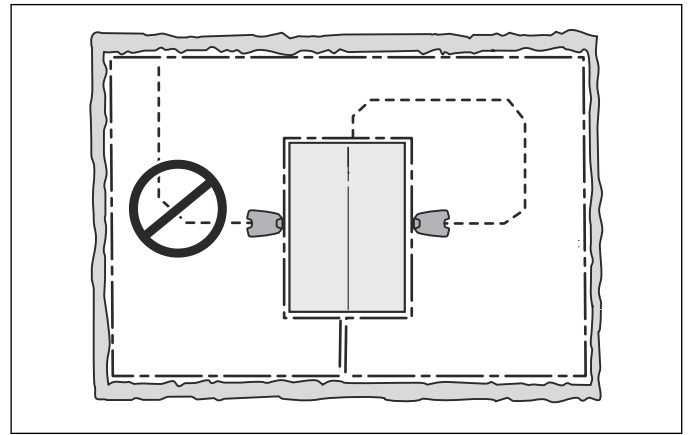
Įkrovimo stotis neturi būti pastatyta taip, kad sulinktų jos pagrindo plokštė.



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



Įkrovimo stotis neturi būti įrengta atskiroje vietoje, kadangi toks išsidėstymas neleis tinkamai ištiesti gidą 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:

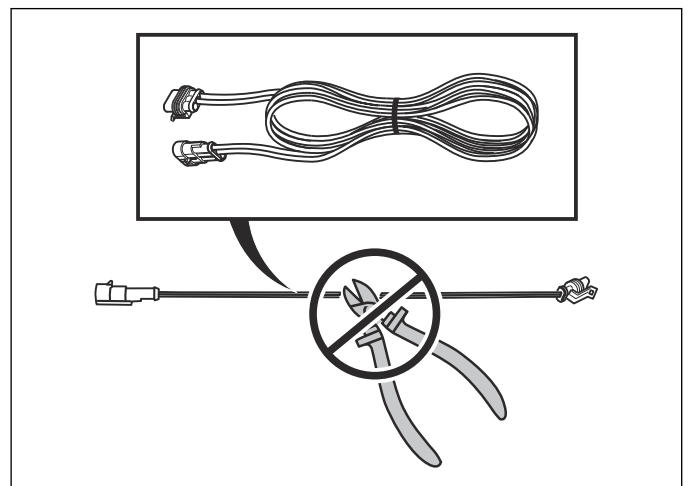
- Nedidelis atstumas nuo įkrovimo stoties.
- Apsauga nuo lietaus.
- Apsauga nuo tiesioginių saulės spindulių.

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).

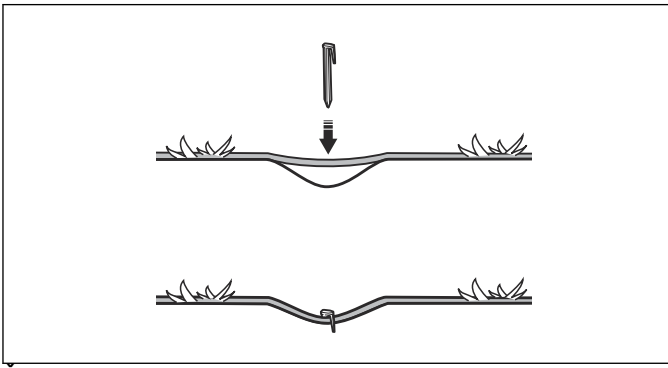


PERSPĖJIMAS: Taikoma JAV ir Kanadoje. Jei maitinimo lizdas sumontuotas lauke: Elektros smūgio pavojus. Montuokite tik uždengtoje A klasės GFCI saugykloje (RCD), pasižyminčioje vandeniui nelaidžia talpykla su įstatytu arba pašalintu priedo kaiščio dangteliu.

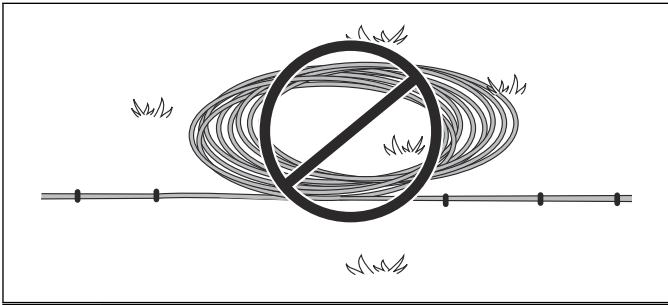
Maitinimo šaltinio dalių keisti arba ardyti negalima. Pvz., žemos įtampos kabelio negalima nei trumpinti, nei ilginti. Žemos įtampos 3 m arba 20 m ilgio kabelius galima įsigyti kaip papildomus priedus.



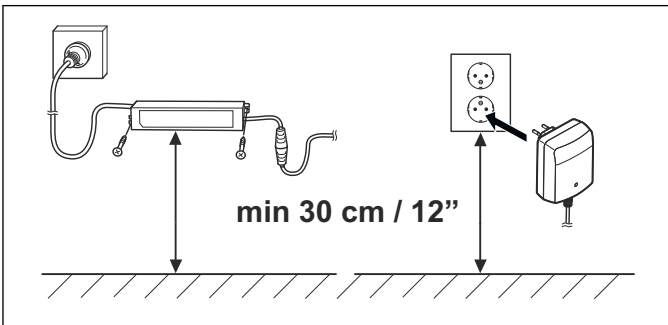
Žemosios įtampos kabelis gali kirsti darbo zoną, jeigu jis pritvirtinamas arba užkasamas. Pjovimo aukštis turi būti toks, kad peiliai jokių būdu neliestų žemosios įtampos kabelio.



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



PERSPĖJIMAS: Jokiais atvejais nemontuokite maitinimo šaltinio tokia 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.



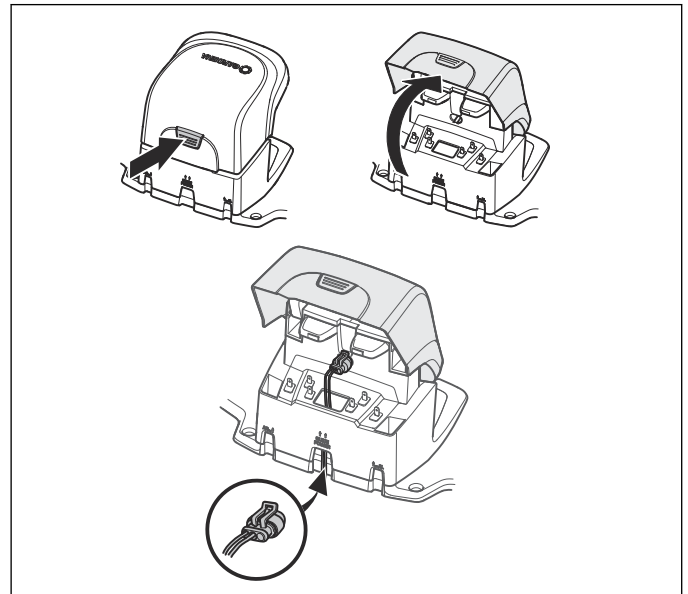
PERSPĖJIMAS: Įkrovimo stotį atjunkite ištraukdami jos maitinimo kištuką, pavyzdžiui, prieš ją valant ar remontuojant kontūro kabelį.



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

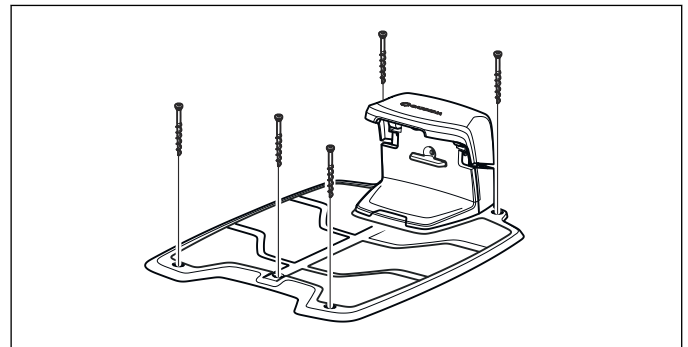
3.3.3 Įkrovimo stoties instaliacija ir prijungimas

1. Pastatykite įkrovimo stotį tinkamoje vietoje.
2. Kilstelėkite apsauginį įkrovimo stoties gaubtą ir prijunkite prie jo žemosios įtampos kabelį.



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*.

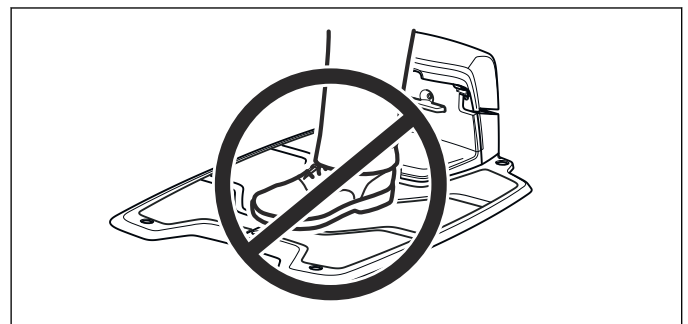
4. Komplekte esančiais varžtais pritvirtinkite įkrovimo stotį prie žemės. Įsitinkinkite, kad varžtai įsukti iki galo ir jų galvutės įleistos. Jei įkrovimo stotis pastatyta prie sienos, prieš tvirtindami ją prie žemės prijunkite visus kabelius.



PASTABA: Neleidžiama įkrovimo stoties plokštėje daryti naujų kiaurymių. Pagrindo plokštėi pritvirtinti prie žemės galima naudoti tik esančias angas.



PASTABA: Neužminkite ir nevaikščiokite ant įkrovimo stoties plokštės.



3.4 Baterijos įkrovimas

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

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

Visiškai įkrauti tuščią bateriją trunka maždaug 80-100 minučių.



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.

Pasižymėkite: Roboto vejapjovės 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 apaugs žolė, ir jis jau bus nematomas. Naudokite plaktuką / plastikinį plaktuką ir kuoliukus.

- Užkaskite kabelį.

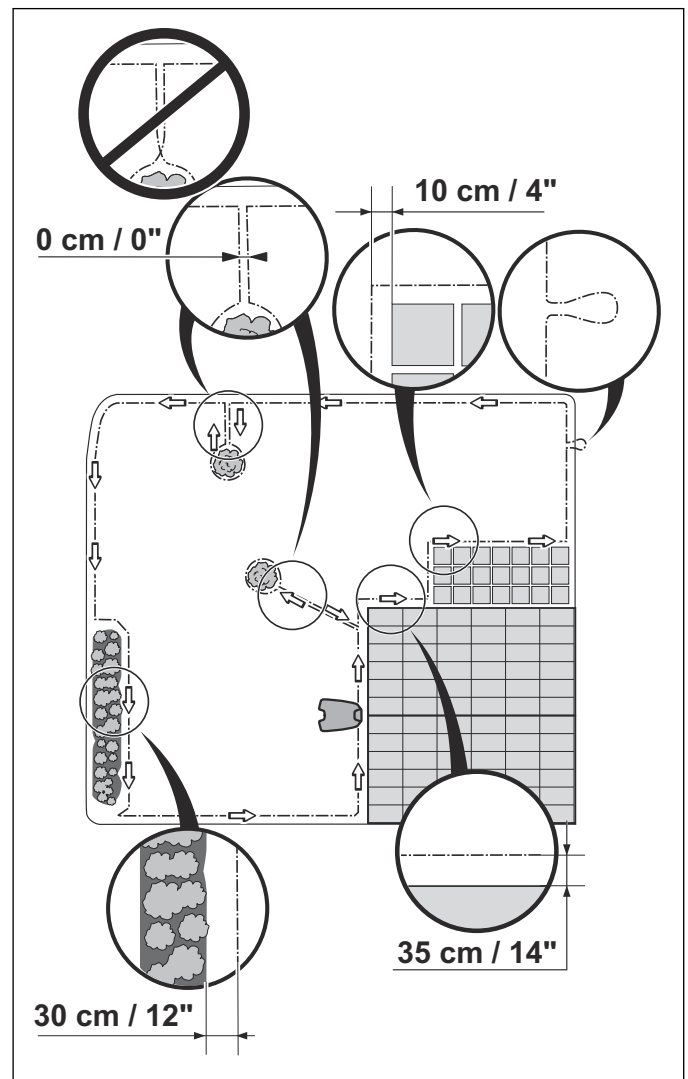
Jei veją planuojate purenti ar ventiliuoti, kontūro kabelį patartina užkasti po velėna. Abu būdus galima naudoti kartu, kai viena kontūro kabelio dalis yra pritvirtinama kabėmis, o kita užkasama. Taip pat galite užkasti kabelį, naudodami pjaustytuvą arba tiesųjį kastuvą. Įsitinkite, kad kontūro kabelis 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 vejapjovė nenutolsta nuo kabelių daugiau nei 35 m atstumu.
- Kabelio ilgis neturi viršyti 800 m.
- Galima apie 20 cm papildomo kabelio, prie kurio vėliau galėsite prijungti gido kabelį. Žr. *Kontūro kabelio klojimas psl. 17*.

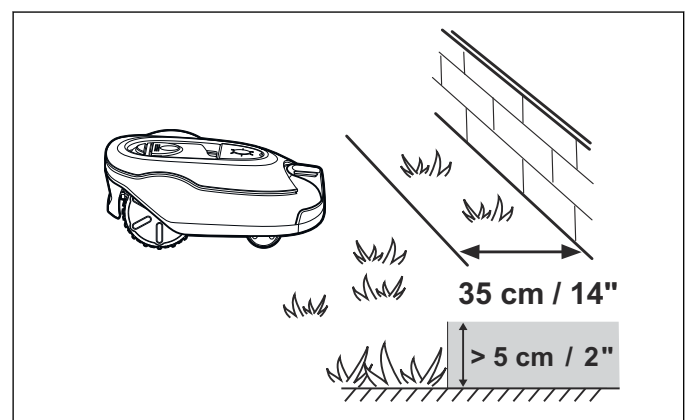
Toliau pateiktame paveiksle parodyta, kaip kloti kontūro kabelį aplink darbo zoną ir aplink kliūtis. Jei norite teisingai išmatuoti atstumą, naudokite tiekiamą liniuotę. Žr. *Gaminio apžvalga psl. 5*.



3.5.2 Darbo zonos ribos

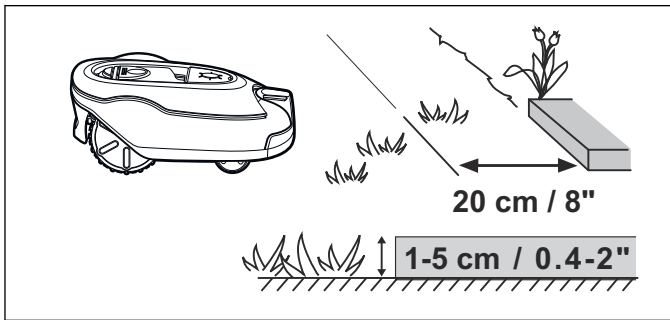
Priklausomai nuo šalia darbo zonos esančių objektų, kontūro kabelis turi būti nutiestas įvairiais atstumais nuo kliūčių.

Jei darbo zoną riboja aukšta (5 cm arba aukštesnė) kliūtis, pvz., siena ar tvora, kontūro kabelį reikia kloti 35 cm atstumu nuo kliūtis. Tai apsaugo robotą vejapjovę nuo susidūrimo su kliūtimi ir mažina korpuso dėvėjimąsi. Apie 20 cm vejos aplink nejudamą kliūtį nebus nupjauta.

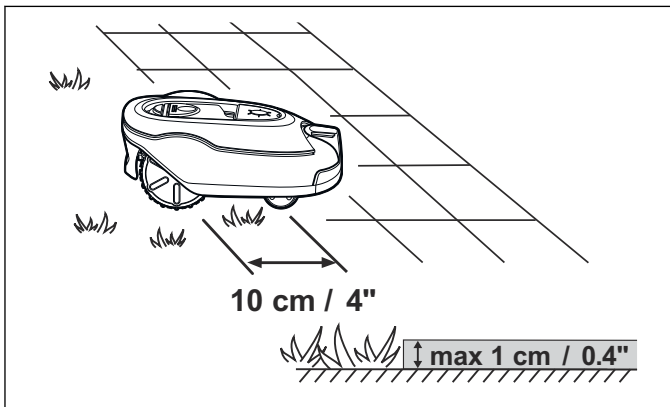


Jei darbo zoną riboja maži grioveliai, pvz., gėlynai ar maži pakilimai, pvz., maži apvadai (1-5 cm), kontūro kabelį reikia kloti 30 cm nuo jų, darbinio ploto viduje. Tai neleis ratams įvažiuoti į griovelį arba užvažiuoti ant apvado, nes dėl to gali pernelyg dėvėtis robotas

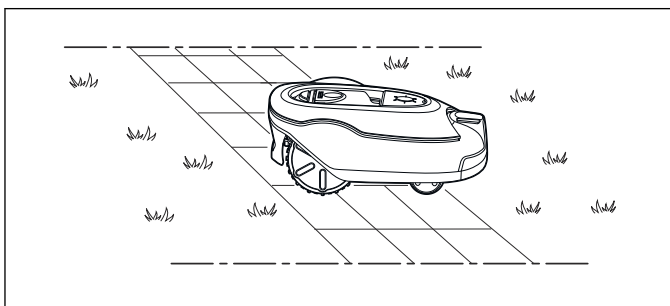
vejapjovė. Apie 15 cm vejos išilgai griovelio (apvado) nebus nupjauta.



Jeigu darbo zona ribojasi su išgrįstu (akmenimis ir pan.) taku, kuris yra viename lygyje su veja (+/- 1 cm), robotui vejapjovėi galima leisti šiek tiek ant jo užvažiuoti. Kontūro kabelį reikia pakloti 10 cm nuo tako krašto. Visa žolė palei grįstą taką bus pjaunama.

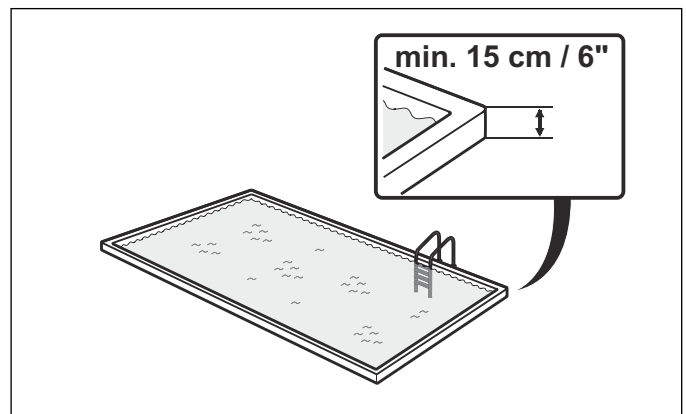


Jeigu darbo zona perskirta grįstu taku, kuris yra viename lygyje su veja, robotui vejapjovėi galima leisti tokį taką pervažiuoti. Gali būti naudinga kontūro kabelį pakloti po grindinio akmenimis. Kontūro kabelis taip pat gali būti klojamas tarp grindinio akmenų. Įsitinkinkite, jog plytelės yra vejos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



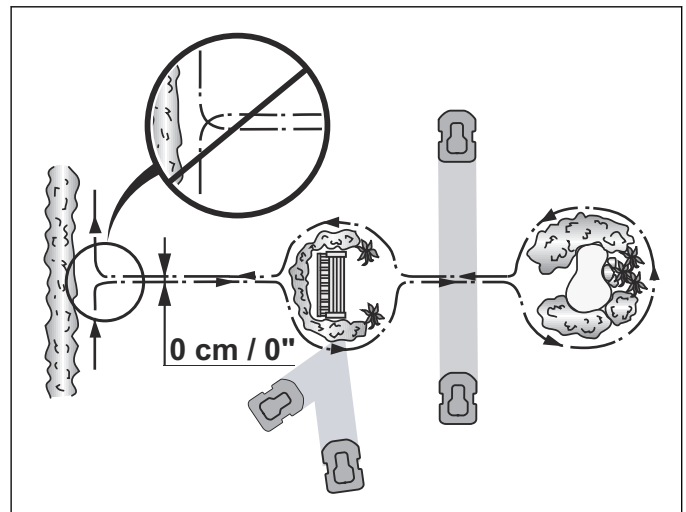
! PASTABA: Robotas vejapjovė niekada neturi važiuoti žvyru, mulčiumi arba panašiais paviršiais, kurie gali sugadinti peilį.

! PASTABA: Jeigu darbo zona ribojasi su vandens telkiniais, šlaitais, skardžiais arba vieškeliais, kontūro kabelis turi būti užtvertas borteliais arba panašiomis apsaugos priemonėmis. Jos turi būti bent 15 cm aukščio. Tokiu būdu išvengsite atvejų, 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 pervažiuoti kabelį.

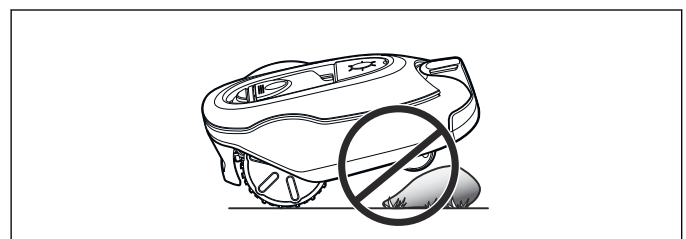


! PASTABA: Kontūro kabelis neturi susikirsti, kai jis tiesiamas į arba iš atskiros vietos.

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

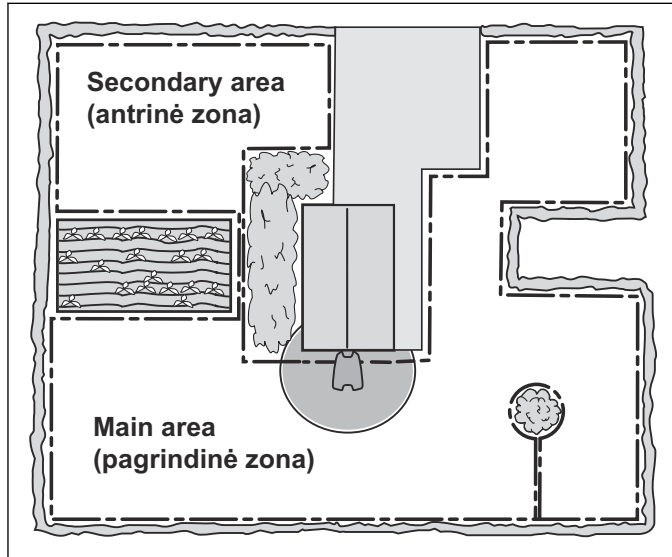
Tačiau, norint, kad robotas dirbtų tiksliai ir tyliai, rekomenduojama atskirti visas nejudamas kliūtis darbo zonos viduje ir už jos ribų.

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 kliūties ir sugadinti peilius.



3.5.3.1 Antrinės zonos

Jeigu darbo zona susideda iš dviejų plotų, tarp kurių robotui vejamajam sunku judėti, rekomenduojama įrengti papildomą plotą. Pvz., 40% 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 vejamąją reikia rankomis pernešti iš pagrindinio ploto į papildomą, kai šioje reikia pjauti veją.



Papildomo ploto darbo režimas turi būti naudojamas tais atvejais, kai robotas negali judėti automatiškai nuo papildomo ploto iki įkrovimo stoties. Žr. *Darbo režimas – paleidimas psl. 37*. Šiuo darbo režimu robotas vejamąją niekada neieškos įkrovimo stoties, o pjaus žolę, kol išsikraus akumulatorius. Kai išsikraus akumulatorius, robotas vejamąją sustos ir ekrane pasirodys žinutė *Reikalingas rankinis įkrovimas*. Pastatykite robotą vejamąją į įkrovimo stotį akumulatoriui įkrauti. Jei iš karto po įkrovimo reikia pjauti pagrindinį plotą, prieš uždarant dangtelį reikia paspausti **START** mygtuką ir pasirinkti *Pagrindinis plotas*.

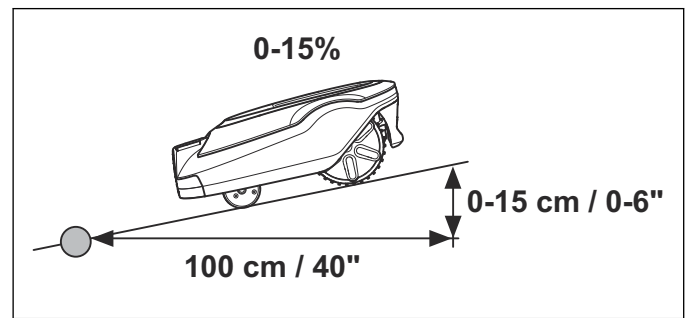
3.5.3.2 Pravažiavimai pjaunant

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

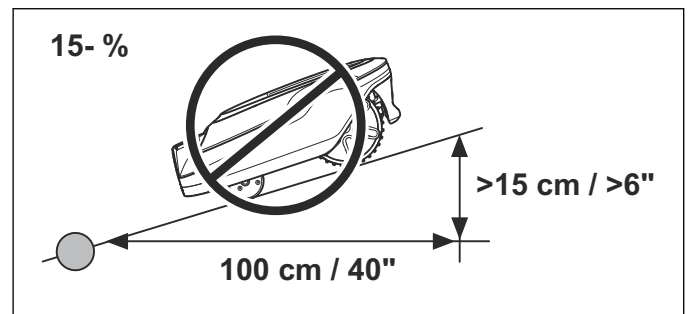
3.5.3.3 Šlaitai

Robotas vejamąją 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 %.



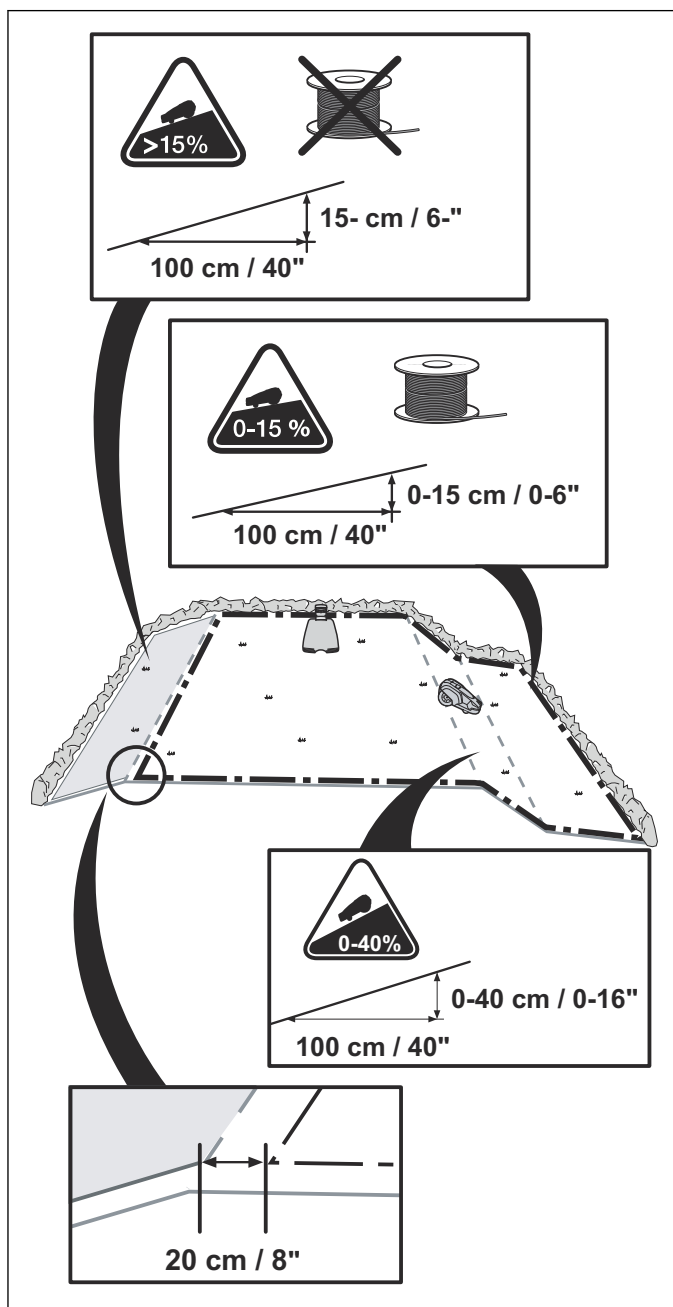
Kontūro kabelio negalima kloti ant šlaitų, kurių statumas yra didesnis nei 15 %. Kyla pavojus, kad robotui vejamajam ten bus sudėtinga apsisukti. Robotas vejamąją sustos, o ekrane bus rodomas gedimo pranešimas *Už darbinės teritorijos ribų*. Didžiausias pavojus kyla esant drėgnoms oro sąlygoms, nes ratai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



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

Darbo zonos viduje robotas vejamąją gali pjauti plotus, kurie yra pasvirę iki 40 %. 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

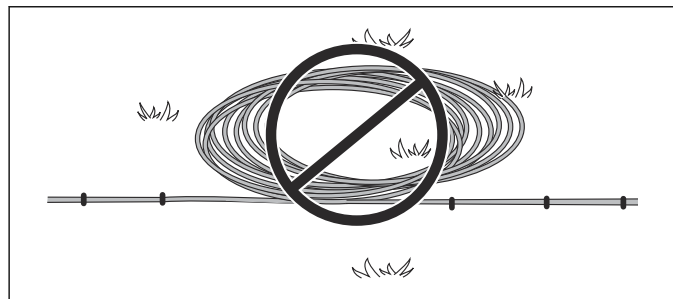
Jeigu kontūro kabelį ketinate tvirtinti kabėmis:

- Kabelio klojimo vietoje įprastine vejąplove ar žoliaplove labai žemai nupjaukite žolę. Bus lengviau nutiesti kabelį arčiau žemės, o tai sumažins riziką, kad robotas vejąplove užkliudys kabelį arba pažeis kabelio izoliaciją.
- Pasirūpinkite, kad kontūro kabelis būtų kuo arčiau žemės ir pritvirtinkite jį kuoliukais. Kabelį reikia prispausti prie žemės, kad nenupjautumėte 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 smailių kampų

Jeigu kontūro kabelį norite užkasti:

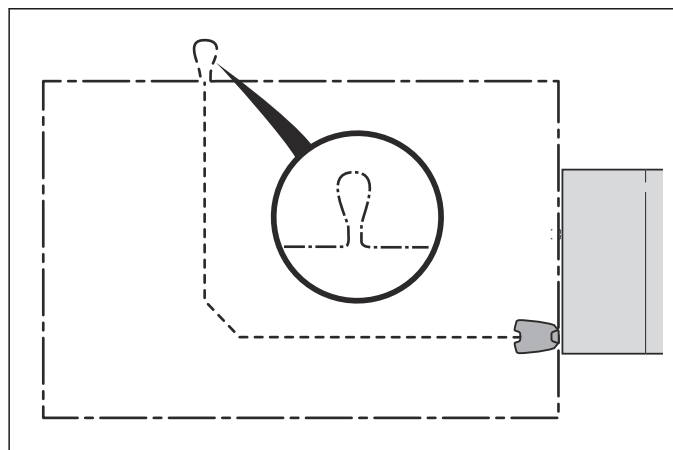
- Įsitinkite, kad kontūro kabelis užkastas mažiausiai 1 centimetrą ir daugiausiai 20 centimetrų nuo žemės paviršiaus. Taip pat galite užkasti kabelį, naudodami pjaustytuvą arba tiesųjį kastuvą.

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



3.5.4.1 Kilpa gido kabeliui prijungti

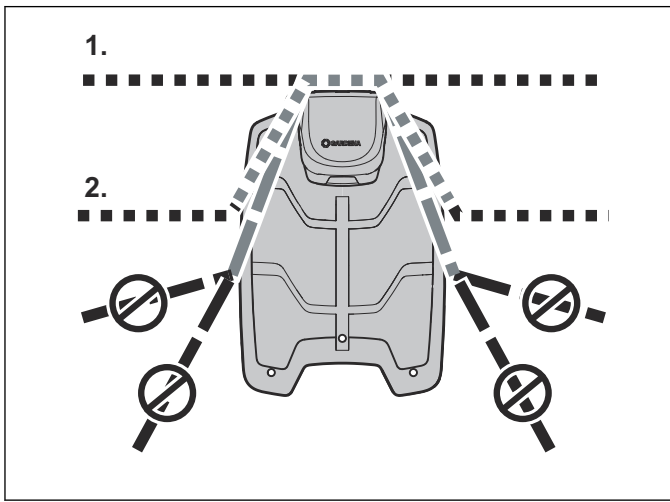
Kad būtų lengviau prijungti gido kabelį prie kontūro kabelio, rekomenduojama padaryti kilpą iš 20 cm papildomo kontūro kabelio, toje vietoje, kur bus prijungiamas gido kabelis. Patartina suplanuoti kreipiamojo kabelio išsidėstymo vietą prieš tiesiant kontūro kabelį. Žr. *Kontūro kabelio klojimas psl.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



3.5.4.2 Kontūro kabelio tiesimas link įkrovimo stoties

Link įkrovimo stoties kontūro kabelis gali būti tiesiamas už įkrovimo stoties ribų (žr. 1-ą parinktį paveiksle). Jei dalį įkrovimo stoties reikia pastatyti už darbo zonos ribų, kabelį galima nutiesti po įkrovimo stoties padu (žr. 2-ą parinktį paveiksle).

Tačiau įkrovimo stoties nederėtų statyti už darbo zonos ribų, nes robotui vejąplovei gali būti sunku ją surasti (žr. pav.).



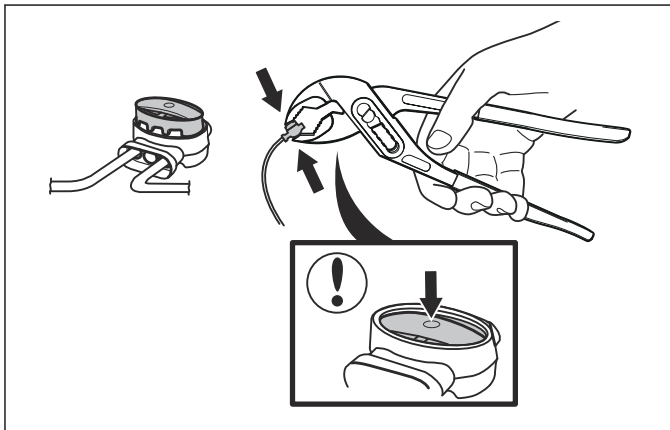
3.5.4.3 Kontūro kabelio sujungimas



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.



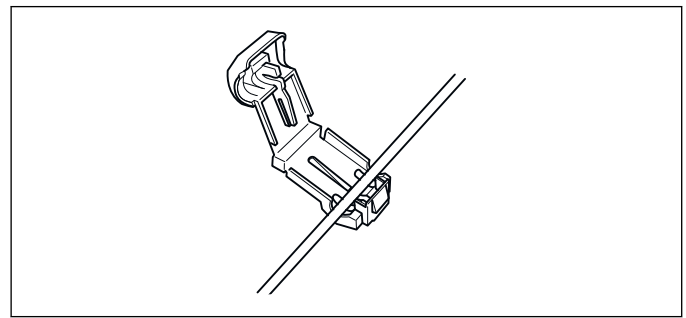
3.6 Kontūro kabelio prijungimas



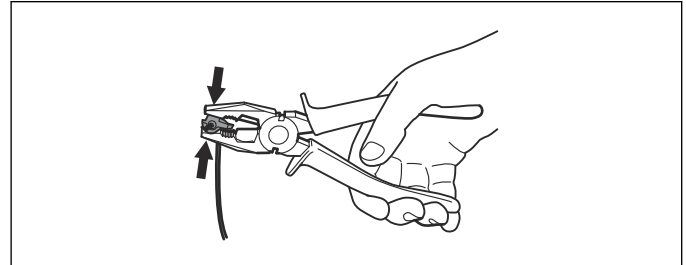
PASTABA: Kontūro kabelis neturi būti sukryžiuojamas jungiant jį prie įkrovimo stoties. Dešinįjį kabelio galą reikia prijungti prie dešiniojo įkrovimo stoties gnybto, o kairįjį – prie kairiojo gnybto.

Prijunkite kontūro kabelį prie įkrovimo stoties:

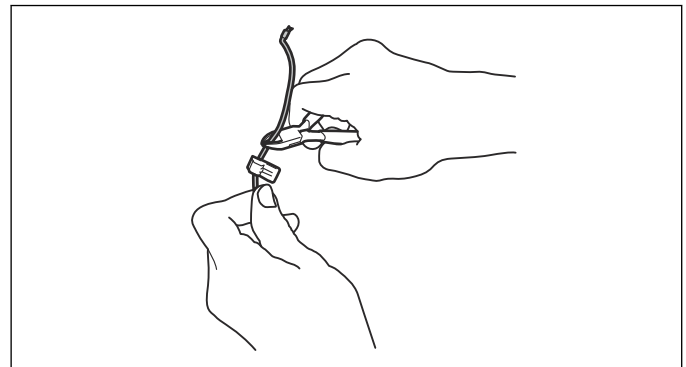
1. Atidarykite jungtį ir įdėkite kabelį į jungties griebtuvą.



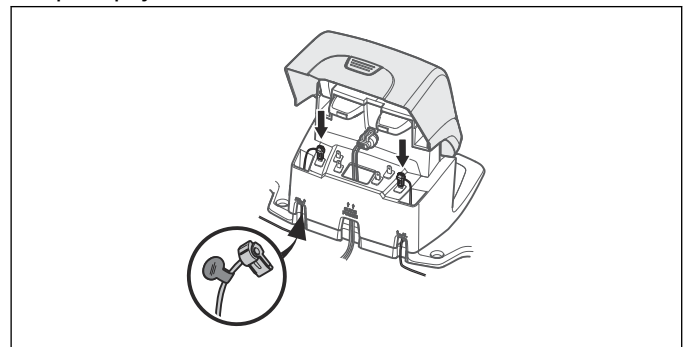
2. Replėmis suspauskite vieną jungtį su kita. Spauskite, kol išgirsite spragtelėjimą.



3. Likusius kontūro kabelio galiukus nukirpkite. Nukirpkite 1–2 cm virš kiekvienos jungties.



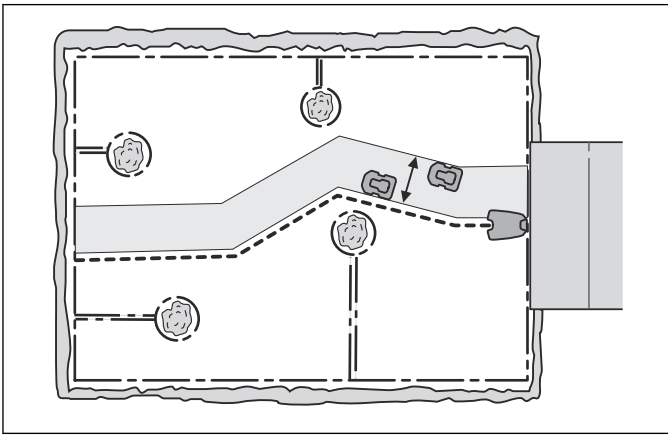
4. Pakelkite apsauginį įkrovimo stoties dangtelį ir praveskite kabelio galus aukštyne atskirais kanalais, esančiais galinėje įkrovimo stoties dalyje. Prijunkite jungtį prie metalinių įkrovimo stoties gnybtų, pažymėtų AL (kairioji) ir AR (dešinioji).
5. Pažymėkite kabelius komplekte esančiais kabelių žymekliais. Taip lengviau iš naujo prijungti kabelius po to, kai įkrovimo stotis per žiemą bus laikoma patalpoje.



3.7 Gido kabelio instaliacija

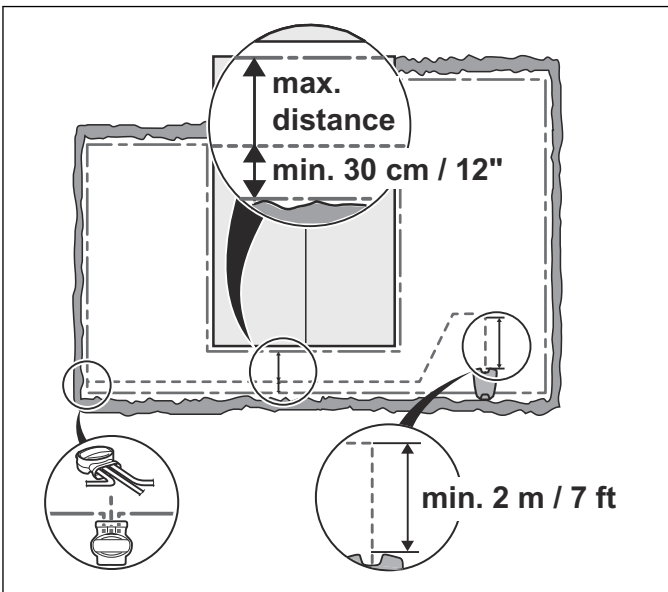
Gido kabelio paskirtis - padėti robotui vejamajam surasti kelią į įkrovimo stotį, o taip pat nukreipti nuo stoties į nutolusias sodo darbo ploto vietas.

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.

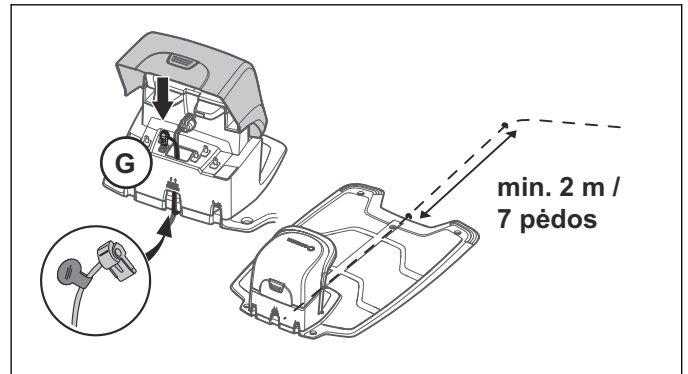


PASTABA: Palikite kiek įmanoma daugiau vietos kairėje gido kabelio pusėje (žiūrint į įkrovimo stotį). Taip pat netieskite kreipiamojo kabelio arčiau kaip 30 cm iki kontūro kabelio.

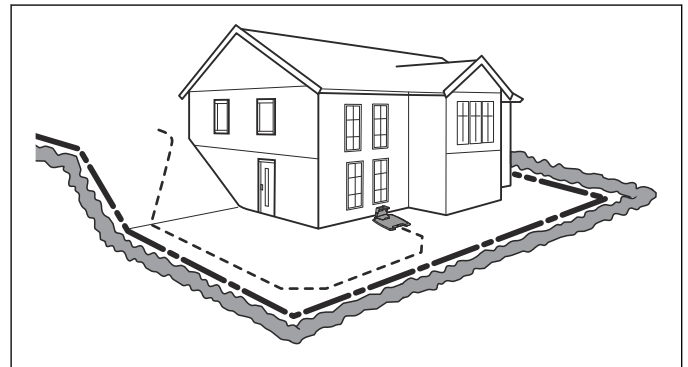
3.7.1 Gido kabelio tiesimas ir prijungimas

1. Prieš tiesiant ir prijungiant kreipiamąjį kabelį, svarbu atsižvelgti į kreipiamojo laido kilpos ilgį, ypač didelėse arba sudėtingose instaliacijose. Jei gido laido kontūras ilgesnis nei 400 metrų, robotui vejapjovėi gali būti sunku jį sekti. Gido laido kontūro srovė ties gido kabelio jungtimi su kontūro kabeliu, teka į kairę.

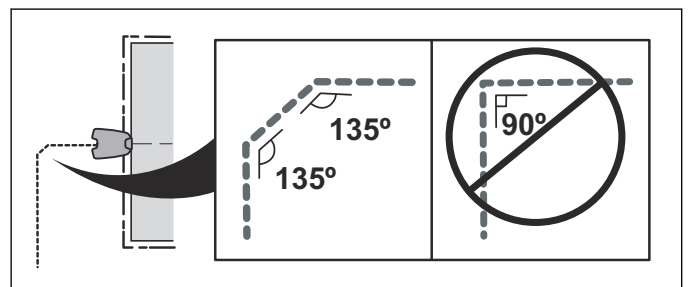
2. Pakelkite viršutinį įkrovimo stoties dangtelį ir praveskite gido kabelį pro vieną iš dviejų kanalų, pažymėtų GUIDE, kuris veda prie gido jungties.
3. Pritaisykite prie gido kabelio jungtį tokiu pačiu būdu, kaip ir prie kontūro kabelio, kaip aprašyta *Kontūro kabelio prijungimas psl. 18*. Sujunkite su įkrovimo stoties kontaktiniu išvadu, pažymėtu G1.
4. Pažymėkite kabelius komplekte esančiais kabelių žymekliais. Taip lengviau iš naujo prijungti kabelius po to, kai įkrovimo stotis per žiemą bus laikoma patalpoje.
5. Gido kabelį nutieskite pro angą po įkrovimo padu ir bent 2 m tiesiai nuo priekinio pado krašto.



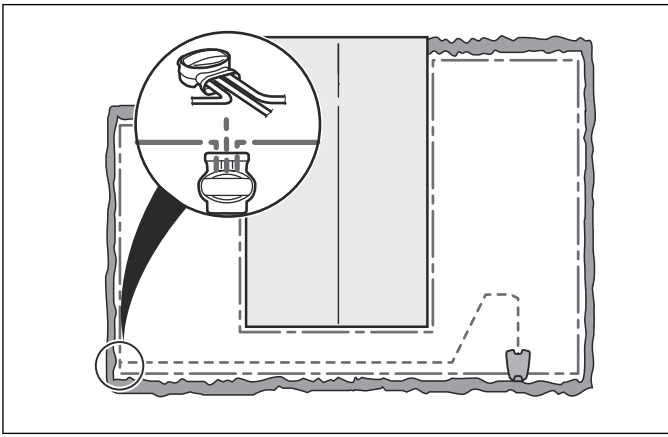
Jeigu gidą kabelį reikia tiesti ant didelio nuolydžio, rekomenduojama kabelį tiesti nuolydžio kampu. Taip robotui vejapjovėi bus lengviau važiuoti pagal gido kabelį šlaitu.



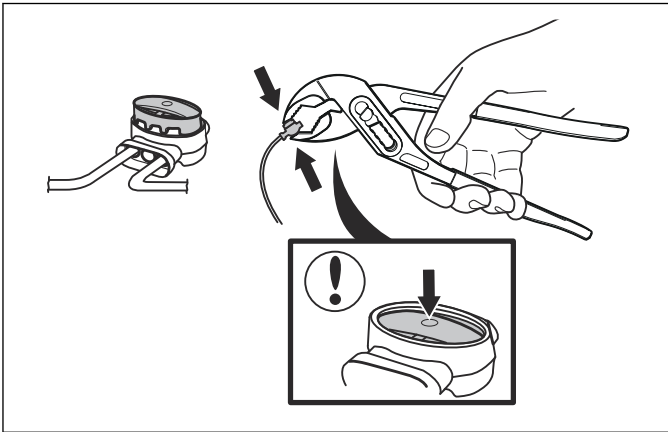
Netieskite kabelio smailiais kampais. Robotui vejapjovėi gali būti sunku sekti gido kabelį.



6. Nuveskite gido kabelį prie to kontūro kabelio taško, prie kurio ketinate jį prijungti.
7. Vielos žnyplėmis nukirpkite kontūro kabelį. Gido kabelį prijungti bus lengviau, jei kontūro kabelyje padarysite kilpą, kaip aprašyta ankstesniame skyriuje. Žr. *Kontūro kabelio klojimas psl. 17*.



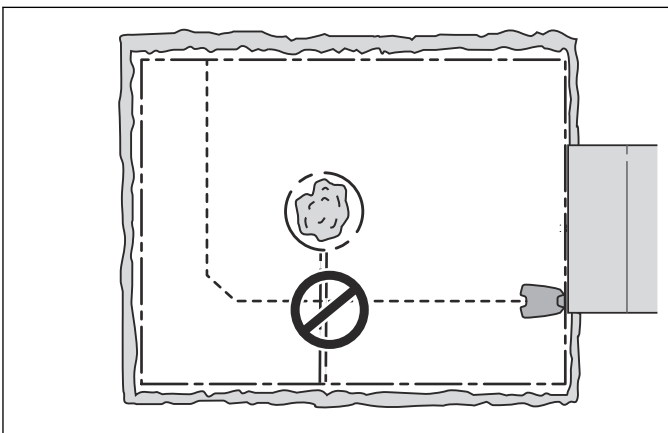
8. Jungiamąją movą prijunkite kreipiamąjį kabelį prie kontūro kabelio:
- Įkiškite kontūro kabelį ir gido kabelį į jungiamąją movą. Patikrinkite, ar kabeliai iki galo įstatyti į movą. Jų galai turi matytis kitoje movos pusėje per permatomą jos paviršių.
 - Universaliomis replėmis visiškai suspauskite movos galvutę. Kiekvienam kabeliui pajungti gali būti naudojama bet kokia skylė.



9. Pritvirtinkite kuoliuku arba užkaskite sujungimą vejoje.

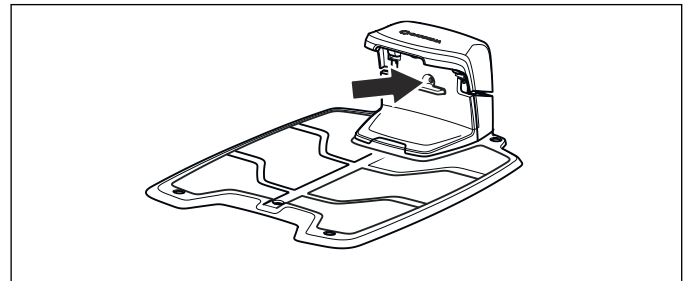


PASTABA: Kreipiamasis kabelis negali kirsti kontūro kabelio nutiesto, pavyzdžiui, į atskirtą vietą.



3.8 Instaliacijos patikra

Kontūro signalą tikrinkite pagal įkrovimo stoties signalinę lemputę.



Žr. Įkrovimo stoties signalinę lemputę psl. 48, jei lemputė nešviečia arba nemirksi žalia šviesa.

3.9 Pirmas paleidimas ir kalibravimas

Pirmą kartą nustačius pagrindinio jungiklio padėtį 1, roboto vejamovės meniu reikia atlikti paleidimo seką, taip pat gido signalo automatinį kalibravimą.

- Atidarykite dangtelį paspausdami **STOP** mygtuką.
- Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.

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

- Kalba
- Šalis
- Data
- Laiko
- Asmeninio PIN kodo pasirinkimas ir patvirtinimas. Visos kombinacijos leidžiamos, išskyrus 0000.

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

- Pastatykite robotą vejamovę įkrovimo stotyje ir paspauskite **START**. Robotas vejamovė pradės kalibruoti gido kabelį.

Paspauskite **START** ir uždarykite dangtelį. Kalibravimą atlieka robotas vejamovė atbulomis išvažiuodamas iš įkrovimo stoties ir atlikdamas kalibravimo procesą prieš įkrovimo stotį. Užbaigus procesą pradeda pjovimas.

3.10 Valdymo skydelis

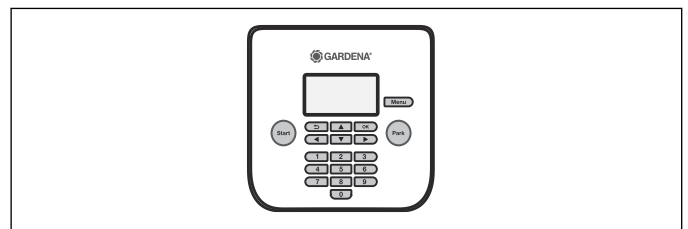
3.10.1 Instrukcijos – valdymo skydas

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

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

3.10.2 Skydelis

Klaviatūrą sudaro 6 mygtukų grupės:



- **START** mygtuku įjungiamas robotas vejamajam. Tai turėtų būti paskutinis mygtukas, kurį paspaudžiate prieš uždarydami dangtelį.
- **BACK** (grįžti) ir **OK** (gerai) mygtukai naudojami naršyti meniu. **OK** (gerai) mygtukas dar naudojamas nustatymams patvirtinti.
- **Mygtukai su rodyklėmis** naudojami naršyti meniu, bet taip pat ir tam tikroms nustatymų parinktimis pasirinkti.
- **MENU** (menu) mygtukas naudojamas norint pereiti į pagrindinį meniu.
- **PARK** (pastatyta) mygtukas naudojamas robotui vejamajam nusiųsti į įkrovimo stotį.
- **Skaičiai** naudojami nuostatoms įvesti, pvz., PIN kodui, laikui ar išėjimo kryptims.

3.10.3 Ekranėlis

Paspaudus **STOP** mygtuką atidaromas dangtelis, o ekrane pateikiama tokia informacija:



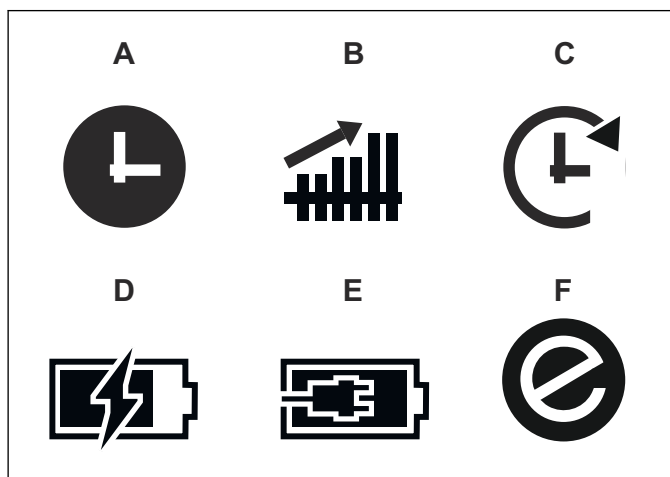
- Darbinė informacija, pvz., *MOWING (PJAUNA)*, *PARKED (PASTATYTA)* arba *TIMER (LAIKMĖTIS)*. Jei „Stop“ mygtukas paspaudžiamas kai robotas vejamajam veikia, rodoma, ką jis dirbo prieš sustabdymą, pvz., *MOWING (PJAUNA)* arba *SEARCHING (IEŠKO)*. Tekstas **READY (PASIRUOŠĘS)** rodomas tada, kai robote vejamajame nenustatytas joks darbo režimas, pvz., jei pagrindinis jungiklis buvo ką tik įjungtas.
- Data ir laikrodis rodo dabartinį laiką.

3.10.4 Ekrane rodomi simboliai

Juodas laikrodžio simbolis (A) nurodo, kada robotas negali pjauti dėl laikmačio nustatymų. Jei robotas negali pjauti dėl „Sensor control“ nustatymų, rodomas simbolis (B) (netaikoma modeliams R100Li, R100LiC). Jei pasirinktas darbo režimas Override timer (nepaisyti laikmačio), rodomas simbolis (C).

Akumuliatoriaus būseną rodo likusi akumuliatoriaus įkrova. Kai robotas vejamajam kraunasi, virš akumuliatoriaus simbolio rodomas žaibas (D). Jei robotas vejamajam į įkrovimo stotį pastatytas ne įkrovimui, rodoma (E).

ECO simbolis (F) rodomas tada, kai robote vejamajame nustatytas *ECO režimas*.



3.10.5 Antriniai meniu

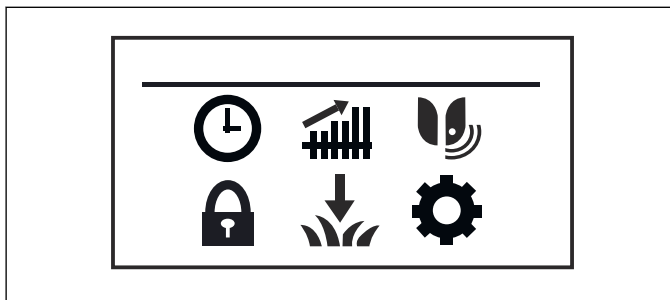
Kiekviena parinktis turi antrinius meniu. Naudodami šiuos antrinius meniu galite pasiekti visas funkcijas, leidžiančias atlikti roboto vejamajam nustatymus.

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

3.11 Meniu struktūra

Pagrindiniame meniu yra šios parinktys:

- *Timer (laikmėtis)*
- „*SensorControl*“ (tik modeliuose R130Li, R130LiC, R160Li ir R160LiC)
- „*Smart System*“ (tik modeliuose R100LiC, R130LiC ir R160LiC)
- *Security (saugumas)*
- *Installation (instaliacija)*
- *Nustatymai*

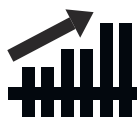


3.11.1 Pagrindinis meniu



Timer (laikmėtis)

Laikmačio funkcija puikiai tinka norint nustatyti laikotarpį, kai robotas vejamajam neturėtų pjauti žolės, pavyzdžiui, kai sode žaidžia vaikai. Žr. *Timer (laikmėtis) psl.*



SensorControl

Tik modeliuose R130Li, R130LiC, R160Li ir R160LiC

Ši funkcija leidžia robotui vejavojėi automatiškai reguliuoti pjovimo laikus pagal tai, kaip greitai auga žolė. Kai orai geri ir žolė auga greitai, robotas vejavojė pjauna dažniau, o kai žolė auga lėčiau, robotas vejavojė automatiškai mažiau laiko praleidžia ant vejos. Žr.

SensorControl psl. 24.



Smart System

Tik modeliuose R100LiC, R130LiC ir R160LiC R130Li

GARDENA funkcija „Smart System“ leidžia robotui sąveikauti su kitais GARDENA „Smart System“ prietaisais, pvz., vandens valdymo įranga ir jutikliais. Šiame meniu galite įtraukti arba pašalinti robotą vejavojė ir patikrinti belaidžio prisijungimo prie „Smart System“ būseną. Žr. *Smart System psl. 25.*



Saugumas

Šiame meniu galima keisti saugumo ir ryšio tarp vejavojės ir įkrovimo stoties nustatymus. Galima pasirinkti vieną iš 3 saugumo lygių: *Low* (žemas), *Medium* (vidutinis), *High* (aukštas). Žr. *Security (sauga) psl. 25.*



Installation (instaliacija)

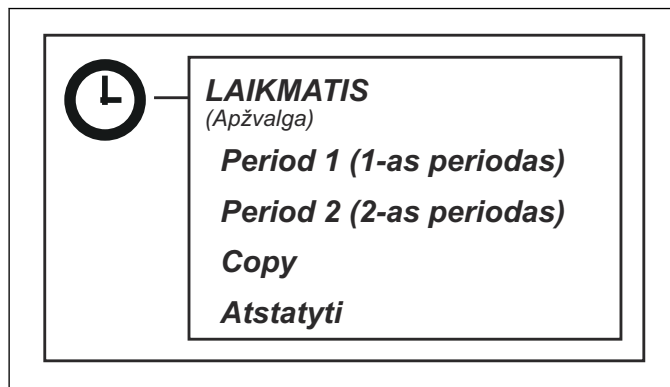
Ši meniu funkcija naudojama roboto pritaikymui sklype. Daugelyje darbo zonų nereikia keisti gamyklinių nustatymų, tačiau jei veja sudėtinga, pjovimo rezultatai gali pagerinti atlikus rankinius nustatymus. Žr. *Installation (instaliacija) psl. 26.*



Settings (nustatymai)

Šis pasirinkimas leidžia keisti bendrusius roboto vejavojės nustatymus, pvz., datą ir laiką. Žr. *Settings (nustatymai) psl. 29.*

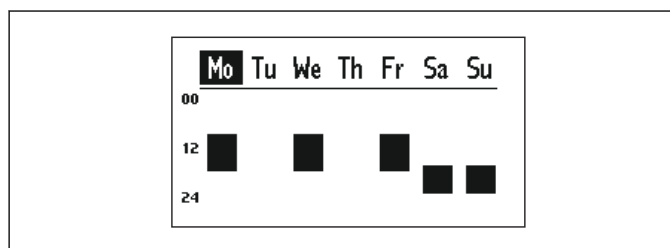
3.12 Timer (laikmatis)



Norint kuo geriau nupjauti veją, nereikia jos pjauti per dažnai. Jeigu robotą vejavojė nustatote per dažnai pjauti, veja gali atrodyti kaip sutrypta. Be to, robotas vejavojė be reikalo dėvisi. Jeigu darbo zonos dydis mažesnis, negu roboto vejavojės 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.

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

Darbo valandos ir dienos yra grafiškai rodomos roboto vejavojės ekrane. Aktyvų pjovimą per dieną rodo juoda juosta. Kitu laiku robotas vejavojė stovi įkrovimo stotyje.



Gamyklinio laikmačio nustatymas neaktyvus, o tai reiškia, kad robotas vejavojė dirbs visą parą, 7 dienas per savaitę. Šis nustatymas yra tinkamas darbo zonai ir užtikrina didžiausią našumą, žr. *Techniniai duomenys psl. 53.*

Jeigu plotas yra mažesnis už maksimalų roboto vejavojės pajėgumą, galima naudoti laikmatį siekiant sumažinti vejos pjovimą ir roboto vejavojės naudojimą. Nustatydami laikmatį atsižvelkite į tai, kad robotas vejavojė nupjauna tam tikrą kvadratinį metrų skaičių per valandą ir dieną, kaip nurodyta lentelėje „Darbo našumas“. Žr. *Laikmačio nustatymas psl. 38.*

Toliau pateiktoje lentelėje pateikti skirtingų laikmačio nustatymų pasiūlymai, atsižvelgiant į vejos 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 darbo dienų skaičių (kai kurioms darbo zonoms gali prireikti 7 dienų).

- Darbo valandų skaičius per dieną rodo, kiek valandų robotui vejamajam bus leidžiama dirbti pasirinktomis darbo dienomis.

- Siūlomas laiko intervalas rodo intervalą, sutampantį su reikalingu darbo valandų skaičiumi per dieną.

Vienai dienai galima sukongfigūruoti 2 darbo laikotarpius. Kiekvienos dienos darbo laikotarpiai gali būti unikalūs, tačiau taip pat galima kopijuoti esamos dienos darbo laikotarpį į visas kitas dienas.

3.12.1 Laikmačio pasiūlymai GARDENA R100Li, R100LiC

Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Laiko intervalo pasiūlymas
250 m ²	5	6	7:00–13:00
	7	4,5	7:00–11:30
500 m ²	5	12	7:00–19:00
	7	8,5	7:00–15:30
750 m ²	5	17	07:00–24:00
	7	13	07:00–20:00
1 000 m ²	7	17	07:00–24:00

3.12.2 Laikmačio pasiūlymai GARDENA R130Li, R130LiC

Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Laiko intervalo pasiūlymas
250 m ²	5	5,5	07:00–12:30
	7	4	7:00–11:00
500 m ²	5	10,5	7:00–17:30
	7	7,5	07:00–14:30
750 m ²	5	15,5	07:00–22:30
	7	11	7:00–18:00
1 000 m ²	7	15	07:00 - 22:00
1 300 m ²	7	19	05:00–24:00

3.12.3 Laikmačio pasiūlymai GARDENA R160Li, R160LiC

Darbo zona	Darbo dienos per savaitę	Darbo valandų skaičius per dieną	Laiko intervalo pasiūlymas
250 m ²	5	5	07:00–12:00
	7	3,5	7:00–10:30
500 m ²	5	10	07:00–17:00
	7	7	07:00–14:00
750 m ²	5	15	07:00 - 22:00
	7	11	7:00–18:00
1 000 m ²	5	20	04:00–24:00
	7	14,5	07:00–21:30
1250 m ²	7	18	06:00–24:00
1 600 m ²	7	23	01:00–24:00

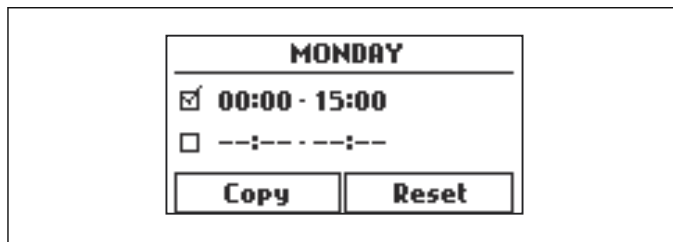
3.12.4 Edit day (redaguoti dieną)

Norėdami redaguoti laikmačio nustatymus, pirmiausia ekrane „Overview“ (peržiūra) **rodyklėmis** kairėn ir dešinėn pasirinkite redaguotiną dieną, tada paspauskite **OK** (gerai)

Vienai dienai galima įvesti 2 laiko intervalus. Norėdami įvesti *Period 1* (1 laikotarpio) intervalą, pirmiausia įsitikinkite, kad prie *Period 1* (1 laikotarpio) pažymėtas žymės langelis. Pažymėkite langelį arba panaikinkite jo

žymėjimą ir paspauskite OK (gerai). Naudodami skaičių klaviatūrą įveskite laiką.

Period 2 (2 laikotarpis) įvedamas taip pat, kaip *Period 1* (1 laikotarpis). Du intervalai gali būti naudingi, kai tam tikromis valandomis veja reikalinga kitoms veikloms. Pavyzdžiui, galima įvesti *Period 1* (1 laikotarpį): 00:00-15:00 ir *Period 2* (2 laikotarpį): 21:00–24:00. Tada nuo 15:00 iki 21:00 robotas stovės įkrovimo stotyje.

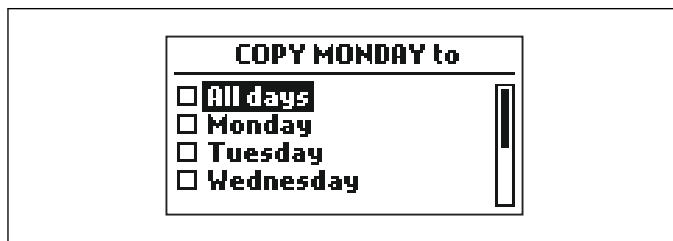


Jei norite, kad robotas nedirbtų visą dieną, panaikinkite abiejų laikotarpių žymės langelių žymėjimus.

3.12.5 Copy (kopijuoti)

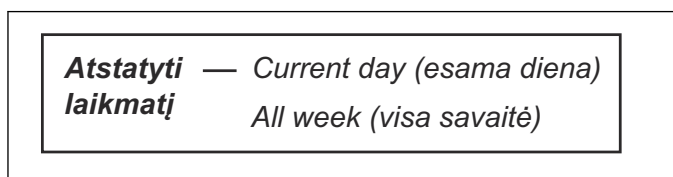
Šią funkciją naudokite esamos dienos nustatymams kopijuoti į kitas dienas.

Pažymėkite *Copy* (kopijuoti) naudodami **rodykles**, tada paspauskite **OK** (gerai). **Rodyklėmis** aukštyn ir žemyn stumdyskite žymeklį tarp dienų. Laikai bus nukopijuoti į tas dienas, kurios pažymėtos **OK (gerai)**.



3.12.6 Reset (atkurti)

Ši funkcija atstato gamyklinius laikmačio nustatymus, kai robotui vejamajai leidžiama dirbti 24 valandas per parą kasdien.



3.12.6.1 Current day (esama diena)

Ši funkcija atstato dieną, pasirinktą kortelės sistemoje.

Gamyklinis nustatymas leidžia robotui vejamajai dirbti 24 valandas per parą.

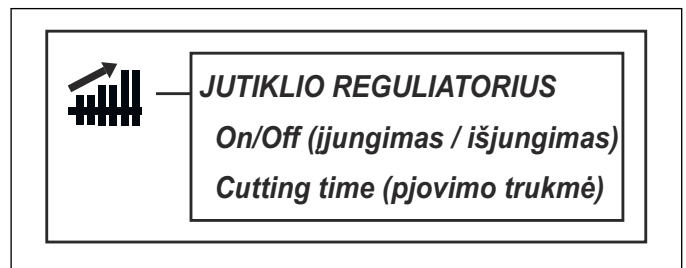
3.12.6.2 All week (visa savaitė)

Ši funkcija atstato visas savaitės dienas.

Gamyklinis nustatymas leidžia robotui vejamajai dirbti kasdien, 24 valandas per parą.

3.13 SensorControl

Tik modeliuose R130Li, R130LiC, R160Li ir R160LiC



Ši funkcija leidžia robotui vejamajai automatiškai reguliuoti pjovimo laikus pagal tai, kaip greitai auga žolė. Kai orai geri ir žolė auga greitai, robotas vejamajai pjauna dažniau, o kai žolė auga lėčiau, robotas vejamajai automatiškai mažiau laiko praleidžia ant vejos. Tačiau pirmasis pjovimo ciklas visada bus baigiamas. Po to „SensorControl“ nuspręš, ar tęsti toliau.

Siekiant optimizuoti funkcijos „SensorControl“ našumą, rekomenduojama panaikinti laikus tik tada, kai robotas vejamajai negali dirbti. Visi kiti laikai funkcijai „SensorControl“ turi būti pasiekiami. Rankiniam laikmačiui visada teikiama pirmenybė, palyginti su „SensorControl“, todėl robotui vejamajai nebus leidžiama pjauti ilgiau nei nustatyta laikmačio.

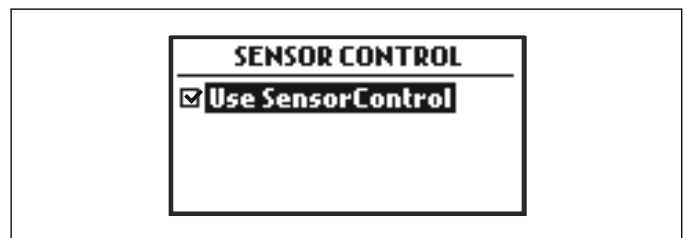
Suaktyvinus funkciją „SensorControl“, robotui vejamajai reikia laiko nuspręsti, kada yra optimalus laikas pjauti darbo zoną. Dėl šios priežasties, kalibravimas gali užtrukti kelias dienas, kol pjovimo rezultatai taps optimalūs.

Atminkite, kad „SensorControl“ nustatomas iš naujo, jei robotas išjungiamas ilgesniam nei 50 val. laikotarpiui arba atlikus funkciją *Reset all user settings* (atkurti gamyklinius parametrus). „SensorControl“ nepaveikiamas, jei atliekamas laikmačio nustatymų atkūrimas.

Suaktyvinus funkciją „SensorControl“, labai svarbu reguliariai tikrinti peilių diską: ar jis švarus, ar peiliai geros būklės. Bet kokia žolė, susisukusi aplink peilių disko veleną ar atšipę peiliai turi įtakos funkcijos „SensorControl“ veikimui.

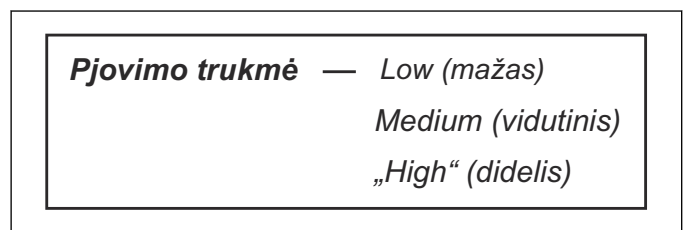
3.13.1 „SensorControl“ įjungimas / išjungimas

Norėdami įjungti funkciją „SensorControl“, pažymėkite žymės langelį paspausdami **OK** (gerai).



3.13.2 Pjovimo trukmė

Galima pasirinkti vieną iš 3 pjovimo lygių.



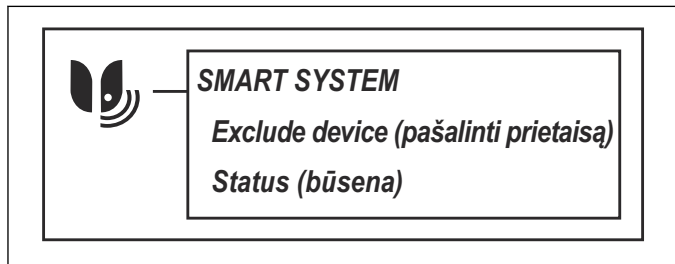
Jei naudojant funkciją „SensorControl“ pjovimo rezultatai nėra optimalūs, reikia reguliuoti pjovimo laiko nustatymus.

3.13.2.1 Pjovimo laiko reguliavimas

1. Perkelkite žymeklį ties *Cutting time* (pjovimo laikas) ir paspauskite **OK** (gerai).
2. Naudodami **rodykles** į dešinę arba į kairę padidinkite arba sumažinkite pjovimo laiką trimis iš anksto nustatytais intervalais.

3.14 Smart System

Tik modeliuose R100LiC, R130LiC ir R160LiC



„GARDENA Smart System“ leidžia jūsų išmaniajam robotui vejamajai be laidų sąveikauti su kitais „GARDENA Smart System“ prietaisais, pvz., išmaniaja vandens valdymo įranga ir išmaniaisiais jutikliais. Šiame parinkčių meniu galite:

- įtraukti robotą vejamajai į programėlę „GARDENA smart system“ arba pašalinti iš jos.
- patikrinti belaidžio ryšio su „Smart system“ būseną.

Pasižymėkite: Įtraukimo seka gali užtrukti kelias minutes. Pavykus sėkmingai įtraukti, būsite automatiškai grąžinti į roboto pradžios ekraną. Jei įtraukti nepavyko, bandykite dar kartą.

3.14.1 Išjungtas meniu

Išmanusis robotas vejamajai priklauso „Smart System“, todėl tam tikri meniu bus išjungti, kad nebūtų paveikti „Smart system“ nustatymai. Vis dar galėsite matyti visus nustatymus, bet juos pakeisti bus galima tik programėlėje „GARDENA Smart System“. Išmaniojo roboto vejamajai meniu pasirinkimuose bus užblokuoti šie nustatymai:

- Timer (laikmatis)
- Time & Date (laikas ir data)
- Kalbos variantai
- Šalis

3.14.2 Instaliacija

Prieš įtraukdami išmanųjį robotą vejamajai į GARDENA išmaniosios sistemos programėlę įsitikinkite, kad jis yra visiškai įrengtas. Žr. *Įrengimas psl. 10*. Svarbu kruopščiai suplanuoti įrengimą.

3.14.3 Prietaiso įtraukimas

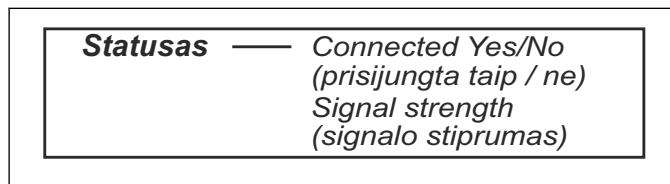
Norėdami įtraukti išmanųjį robotą vejamajai į programėlę „GARDENA Smart System“, pasirinkite išmaniojo roboto vejamajai meniu parinktį *Activate Inclusion Mode* (Suaktyvinti įtraukimo režimą). Taip sukursite belaidį ryšį tarp roboto vejamajai ir programėlės „GARDENA Smart

System“. Išmaniojo roboto vejamajai integravimo modulis programėlėje bus rodomas tik tuomet, jei pirma jį suaktyvinsite.

3.14.4 Integravimas į programėlę

Šį veiksma atlikite tik baigę įrengti. Norint integruoti „Smart gateway“ reikia prijungti prie interneto. Visų GARDENA išmaniųjų prietaisų įtraukimas vykdomas per programėlę. Be to, vykdykite programėlės instrukcijas. Nemokamą programėlę „GARDENA Smart System“ galima atsisiųsti iš „Apple App Store“ arba „Google Play Store“.

3.14.5 Statusas

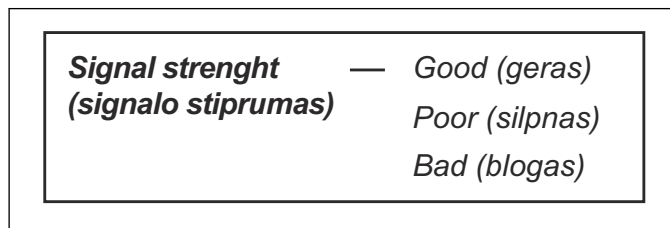


Prijungę robotą vejamajai prie „Smart system Gateway“, šiame meniu galite patikrinti ryšio būseną.

3.14.5.1 Connected Yes/No (prisijungta taip / ne)

Būsena gali būti „prijungta“ arba „neprijungta“.

3.14.5.2 Signal strength (signalų stiprumas)



Signalų tarp roboto vejamajai ir „Gateway“ kokybė gali būti *Good* (gera), *Poor* (silpna) arba *Bad* (bloga). Kad išmanioji sistema veiktų našiai, roboto vejamajai įkrovimo stotis turėtų stovėti tokioje sodo vietoje, kurioje *Signal strength - Good* (signalų stiprumas yra geras).

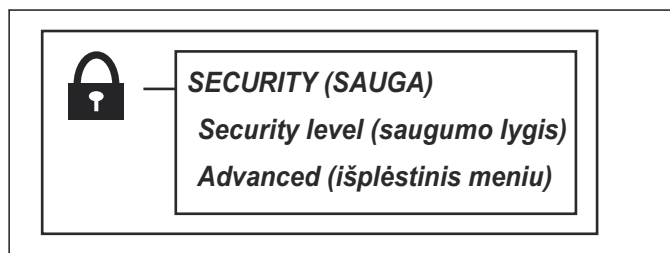
3.14.6 Exclude device (pašalinti prietaisą)

Norėdami pašalinti belaidį robotą vejamajai ir „Smart System“ ryšį, roboto meniu pasirinkite parinktį „Exclude device“ (Pašalinti prietaisą). Jei sutiksite pašalinti prietaisą, ryšys tarp roboto vejamajai ir kitų „Smart system“ prietaisų bus nutrauktas.

Pasižymėkite: Programėlėje „Smart system“ robotas vejamajai turi būti rankiniu būdu panaikintas iš gaminių sąrašo.

3.15 Security (sauga)

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



3.15.1 Security level (saugumo lygis)

Galima pasirinkti vieną iš 3 saugumo lygių.

Security level — *Low (mažas)*
(saugumo lygis) *Medium (vidutinis)*
„High“ (didelis)

Pasirinkus *žemą* ir *vidutinį* saugumo lygį, robotu vejamajame naudoti negalima neįvedus PIN kodo. Nustačius *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 vejamajame kuriam laikui blokuojamas. Blokavimo laikas pratęsiamas 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

3.15.1.1 Time lock (laiko užraktas)

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

3.15.1.2 PIN reikalavimas

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

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

3.15.1.3 Pavojaus signalas

Ši funkcija reiškia, kad paspaudus **STOP** mygtuką arba, dėl kokių nors priežasčių pakėlus robotą vejamajame, 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.

3.15.2 Advanced (išplėstinis meniu)

Advanced — *New loop signal*
(išplėstinis *(naujas kontūro signalas)*
menu) *Change PIN code*
(pakeisti PIN kodą)

3.15.2.1 New loop signal (naujas kontūro signalas)

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

1. Pastatykite automatinę vejamajame įkrovimo stotyje.
2. Meniu pasirinkite *New loop signal* (naujas kontūro signalas).
3. Paspauskite **OK** (gerai) ir palaukite patvirtinimo, kad kontūro signalas sugeneruotas. Tai paprastai trunka apie 10 sekundžių.

3.15.2.2 Change PIN code (pakeisti PIN kodą)

Įveskite naują PIN kodą ir paspauskite **OK** (gerai). Patvirtinkite dar kartą įvesdami tą patį kodą ir paspauskite **OK** (gerai). Pakeitus PIN kodą, ekrane pasirodo žinutė *PIN kodas pakeistas*.

Užsirašykite naują PIN kodą specialioje eilutėje, skyriuje Memo (Pastabos) . Žr. *Įvadas psl. 3*.

3.16 Installation (instaliacija)

Daugelyje darbo zonų nereikia keisti gamyklinių nustatymų, tačiau kartais, jei veja sudėtinga, pjovimo rezultatą galima pagerinti atlikus rankinius nustatymus.



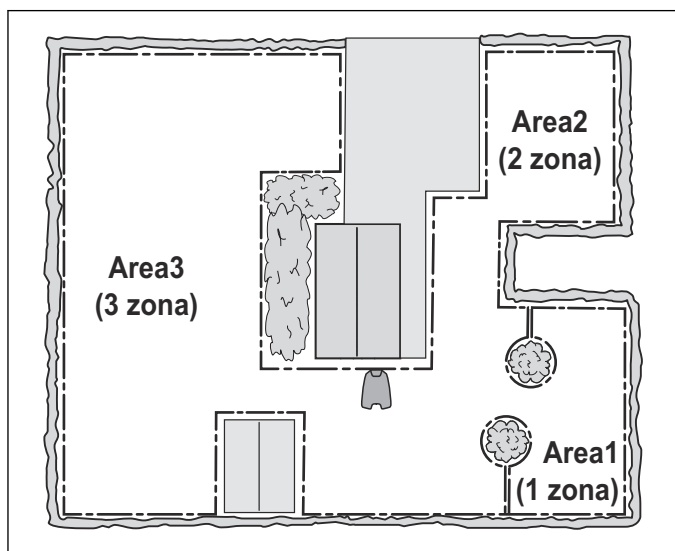
ĮRENGIMAS
Lawn coverage
(vejos padengiamumas)
Advanced (išplėstinis meniu)

3.16.1 Lawn coverage (vejos padengiamumas)

Ši meniu funkcija naudojama robotui vejamajame nukreipti į toliau esančias darbo zonas dalis. Sudėtingos formos soduose, kuriuose yra daug plotų, sujungtų siaurais pravažiavimais, pjovimo rezultatus galima pagerinti atlikus tam tikrus rankinius nustatymus.

Galima nustatyti daugiausia 3 nuošalias zonas. Norėdami keisti nustatymus, pasirinkite zoną **rodyklėmis** kairėn ir dešinėn, tada paspauskite **OK** (gerai).

Lawn coverage — 1 zona
(vejos padengiamumas) 2 zona
3 zona



Tam, kad robotas vejapjovė pasiektų nutolusius plotus, reikalingos tam tikros unikalios parinktys.

Lawn coverage (vejos padengiamumas)

1, 2 arba 3 zonos — How? (kaip?)
 How far? (kaip toli?)
 How often? (kaip dažnai?)
 Išjungti
 More (daugiau)

Gamykliniai nustatymai leidžia robotui vejapjovei sekti gido kabelį 300 m, 20 % viso laiko, kai jis palieka įkrovimo stotį. Jei kreipiamasis kabelis trumpesnis negu 300 m, robotas vejapjovė juda palei gido kabelį iki vietos, kur gido kabelis sujungtas su kontūro kabeliu

3.16.1.1 Area 1, 2 or 3 > „How?“ (kaip?)

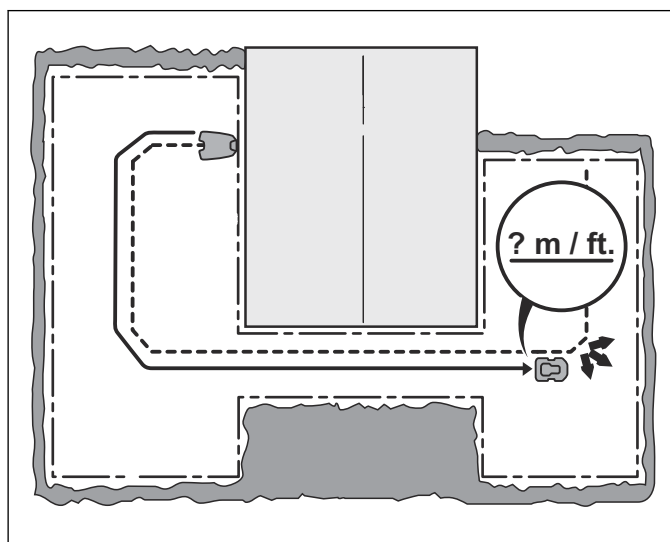
Robotas vejapjovė naudoja gidą, kad pasiektų 1, 2 arba 3 zonas. Jei bus naudojamos visos zonos, svarbu apsvarstyti optimalią įkrovimo stoties įrengimo vietą. Gidas turi praeiti visas zonas, bet neviršyti maksimalaus gido kabelio ilgio.

3.16.1.2 Area 1, 2 or 3 > Kaip toli?

[veskite atstumą metrais pagal esamą kabelį nuo įkrovimo stoties iki nuošalios zonos, kur robotas vejapjovė turi pradėti pjauti.

Dešiniąja arba kairiąja **rodyklėmis** galite keisti parinktis.

Patarimas! Jei norite nustatyti, kaip toli yra nuošali zona, naudokite funkciją *Test* (tikrinimas) (*Area 1, 2 or 3 > More > Test* (daugiau > tikrinimas)). Atstumas nurodomas metrais, ir bus rodomas roboto ekrane, paspaudus mygtuką **STOP**. Žr. *Kaip išmatuoti atstumą iki nuošalios zonos psl. 28*. Ekrane rodomą išmatuotą atstumą galima tiesiogiai išsaugoti pasirinktoje nuošalioje zonoje. Bet kurios esamos reikšmės galima nepaisyti nurodžius naują išmatuotą atstumą.



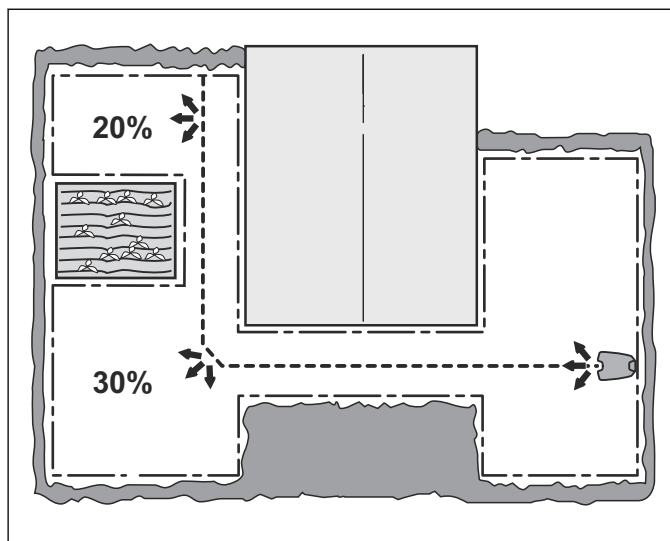
3.16.1.3 Area 1, 2 or 3 > Kaip dažnai?

Kaip dažnai robotas vejapjovė turi nuvažiuoti į nuošalią zoną, pasirenkama proporcingai visų jo išvažiavimų iš įkrovimo stoties skaičiui. Kitais atvejais, robotas vejapjovė pradeda pjauti šalia įkrovimo stoties.

Nurodykite nutolusių darbo vietų dydį procentais nuo viso darbo zonos dydžio. Jeigu nutolusios darbo vietos užima pusę visos darbo zonos, turi būti pasirinktas režimas 50 %. Jei plotas mažesnis, turi būti nurodyta mažesnė reikšmė. Jei naudojama daugiau plotų, atsižvelkite į tai, kad visų reikšmių suma neturi viršyti 100 %.

Palyginkite su pavyzdžiais *Kiemo išdėstymo pavyzdžiai psl. 33*.

Naudodami **skaitinius klavišus** nurodykite dalį procentais.



3.16.1.4 Area 1, 2 or 3 > Išjungti

Kiekvieną zoną galima išjungti ir įjungti, neįvedant nustatymų iš naujo. Pasirinkite *Disable* (išjungti), tada paspauskite **OK** (gerai).

3.16.1.5 1, 2 ar 3 zona > Daugiau > Tikrinti

Pasirinktų nustatymų bandymas yra natūrali instaliacijos dalis.

Panaudojus funkciją *Test* (tikrinimas), robotas vejamajam nuvažiuoja nuo kontūro didžiausią atstumą, nurodytą kaip pasirinkto koridoriaus plotis.

3.16.1.6 Tikrinti: Area 1, 2 or 3

Pasirinktų nustatymų bandymas:

1. Pastatykite robotą vejamajam įkrovimo stotyje.
2. Ekrane *Vejos padengiamumo apžvalga* naudodami **rodykles** žemyn, dešinėn ir kairėn pasirinkite zoną, kurią reikia patikrinti. Paspauskite **OK** (gerai).
3. Pasirinkite „More“ (daugiau) ir paspauskite **OK** (gerai).
4. Pasirinkite *Test* (tikrinimas) ir paspauskite **OK** (gerai).
5. Paspauskite **START** ir uždarykite dangtelį.
6. Robotas vejamajam išvažiuos iš įkrovimo stoties ir pradės važiuoti pagal gido laido kontūrą link nuošalios zonos. Patikrinkite, ar robotas vejamajam gali visą reikalingą atstumą nuvažiuoti pagal kreipiamąjį kabelį.
7. Bandymas patvirtinamas, jei robotas vejamajam gali sekti gido kabeliu iki reikiamo pradžios taško be jokių trukdžių.

3.16.1.7 Kaip išmatuoti atstumą iki nuošalios zonos

1. Pastatykite robotą vejamajam įkrovimo stotyje.
2. Meniu *Area 1, 2 or 3 > Kaip toli?* įveskite atstumą, neabejotinai viršijantį tikrąją reikšmę. Daugiausiai galima įvesti 500 metrus.
3. Pasirinkite *Area 1, 2 or 3 > More > Test* (daugiau > tikrinti), tada paspauskite **OK** (gerai).
4. Paspauskite **START** ir uždarykite dangtelį.
5. Reikiamoje vietoje paspauskite **STOP**. Atstumas dabar rodomas ekrane. Šią reikšmę dabar galima išsaugoti meniu *Area 1, 2 or 3 > Kaip toli?*

3.16.1.8 Area 1, 2 or 3 > More > Reset (daugiau > nustatyti iš naujo)

Naudojant šią funkciją galima atkurti gamyklinius atskiros zonos nustatymus. Norėdami atkurti zonos nustatymą, **rodyklėmis** kairėn ir dešinėn pasirinkite *Area 1, 2 or 3 > More > Reset* (daugiau > nustatyti iš naujo), tada paspauskite **OK** (gerai).

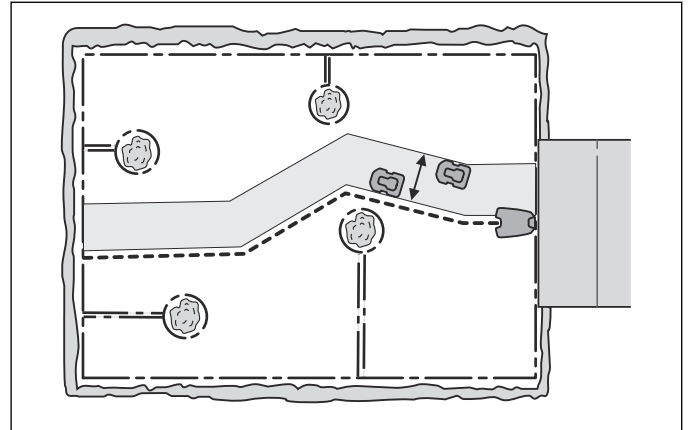
3.16.2 Advanced (išplėstinis meniu)

Po antrašte *Advanced (išplėstiniai)* yra dar daugiau nuostatų, susijusių su roboto vejamajam elgesiu. Šie meniu nustatymai reikalingi tik tada, kai būtinos papildomos roboto valdymo priemonės, pvz., sudėtingos formos soduose. Gamykliniai nustatymai parenkami taip, kad tiktų daugeliui darbo zonų.

Advanced	—	Corridor width (koridoriaus plotis)
(išplėstinis meniu)		Exit angles (išvažiavimo kampai)
		Reversing distance (apsisukimo atstumas)
		Drive past wire (išvažiuoti už kontūro kabelio)

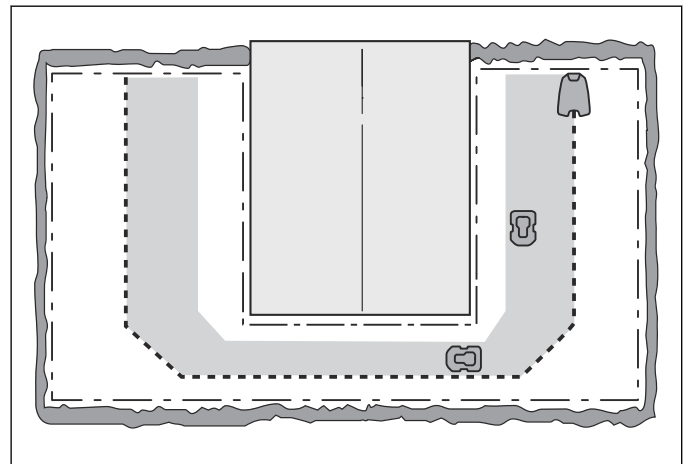
3.16.2.1 Corridor width (koridoriaus plotis)

Koridoriaus plotis - tai atstumas, kurį robotas vejamajam gali nuklysti į šalį nuo kreipiamojo kabelio (kontūro kabelio), kai jis važiuoja pagal kabelį į ir iš įkrovimo stoties. Robotas vejamajam tuo metu šalia kabelio naudojama zona vadinama „koridoriumi“.



Darbo įvairiais atstumais nuo kreipiamojo kabelio tikslas – sumažinti vėžių susidarymo pavojų. Rekomenduojama pasirinkti kiek galima platesnį koridorių, atsižvelgiant į darbo zonos dydį.

Robotas vejamajam pats nustato koridoriaus plotį, atsižvelgdamas į darbo zonos dydį, kai važiuoja išilgai gido kabelio. Integruotas automatinis mechanizmas leidžia robotui vejamajam keisti atstumą iki kabelio, atsižvelgiant į tai, kurioje darbo zonos vietoje jis nutiestas. Pvz., siauruose pravažiavimuose jis nustato siauresnį koridorių.



Daugelyje darbo zonų galima naudoti gamyklinius nustatymus, t. y. robotas vejamajam pats gali naudoti integruotas funkcijas ir dirbti kuo platesniame koridoriuje. Sudėtingesnės formos soduose, pvz., ten kur gido kabelis nutiestas arti kliūčių, kurių negalima izoliuoti panaudojus kontūro kabelį, darbo saugumą galima pagerinti panaudojus keletą rankinių nustatymų, aprašytų toliau.

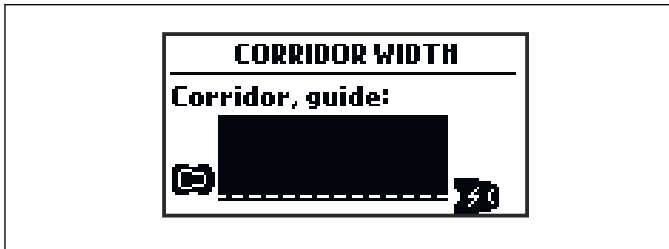
3.16.2.2 Corridor width > Guide (Koridoriaus plotis > Kreipiamasis kabelis)

Kreipiamojo koridoriaus plotis nustatomas automatiškai. Tik retais atvejais reikia atlikti rankinius nustatymus. Koridoriaus plotis gali būti nustatytas nuo 0 iki 9.

Jei nurodyta reikšmė 0, robotas vejamajam apžerss kreipiamąjį kabelį ir važiuos tiesiai virš jo.

Naudodami klavišus su rodyklėmis, nurodykite reikalingą reikšmę.

Gamyklinis nustatymas yra 9.



3.16.2.3 Exit angles (išvažiavimo kampai)

Paprastai robotas veja įėjovė išvažiuoja iš įkrovimo stoties nuo 90° iki 270° kampu. Keičiant išvažiavimo kampus, robotui veja įėjovė lengviau pasiekti didžiausią darbo zoną, jei įkrovimo stotis yra pastatyta pravažiavime.



3.16.2.4 Exit angles > Sectors (išvažiavimo kampai > Sektoriai)

Galima nustatyti 1 arba 2 roboto veja įėjovės išvažiavimo kampus. Jei įkrovimo stotis pastatyta pravažiavime, galima naudoti 2 išvažiavimo kampus, pvz., 70° – 110° ir 250° – 290°.

Kai naudojami 2 kampai, reikia nurodyti, kaip dažnai robotas veja įėjovė turi išvažiuoti iš įkrovimo stoties į 1-ą sektorių. Tai atliekama naudojant funkciją *Proportion* (proporcija) ir nurodant procentinę išraišką.

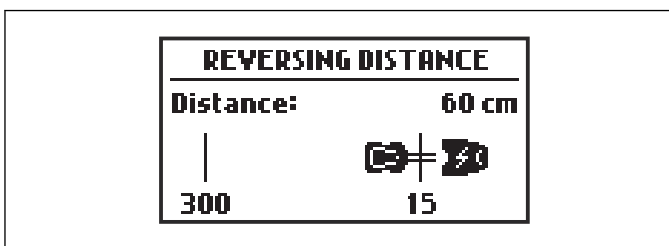
Pvz., 75 % reiškia, kad robotas veja įėjovė iš įkrovimo stoties į 1-ą sektorių išvažiuos 75 % laiko, o į 2-ą sektorių – 25 %.

Sektorių kampams ir proporcijai nurodyti naudokite skaitinius klavišus.

3.16.2.5 Reversing distance (apsisukimo atstumas)

Ši funkcija leidžia valdyti, kiek robotas veja įėjovė turi pavažiuoti atgal iš įkrovimo stoties prieš pradėdamas pjauti. Tai naudinga, jei įkrovimo stotis yra pastatyta pastogėje, ar kitoje riboto ploto vietoje.

Naudodami skaitinius klavišus, nurodykite važiavimo atbulomis atstumą centimetrais. Gamyklinis nustatymas yra 60 cm.

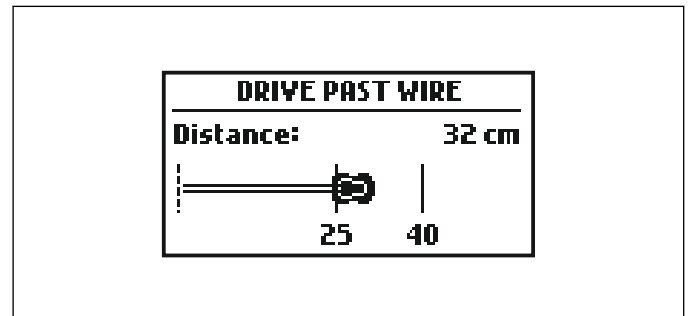


3.16.2.6 Drive past wire (išvažiuoti už kontūro kabelio)

Prieš robotui veja įėjovė sustojant ir apsisukant, jo priekis visada išlenda už kontūro kabelio tam tikru atstumu. Numatytasis atstumas yra 32 cm, tačiau jei reikia, jį galima pakeisti. Galima pasirinkti skaičių nuo 25 iki 40.

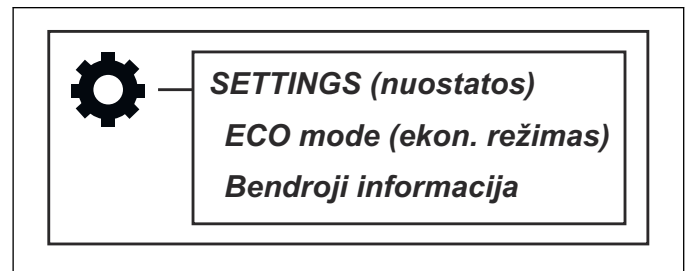
Atminkite, kad nurodytas atstumas yra tik apytikslė reikšmė ir turėtų būti laikoma tik orientacine. Tikrovėje tikslus atstumas, kuriuo robotas veja įėjovė kerta kontūro kabelį, gali skirtis.

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



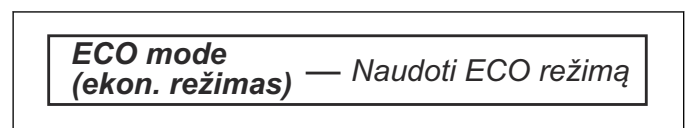
3.17 Settings (nustatymai)

Šis pasirinkimas leidžia keisti bendruosius roboto veja įėjovės nustatymus.



3.17.1 ECO (ekon.) režimas

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



ECO mode (ECO režimą) reikėtų naudoti, kai yra kitos belaidės įrangos, nesuderinamos su robotu veja įėjovė, pvz., tam tikri klausos aparatai ar garažo durys.

Suaktyvinus *ECO mode* (ECO režimą) mirksi žalia įkrovimo stoties indikatorius lemputė. *ECO mode* (ECO režimas) reiškia, kad robotą veja įėjovė galima paleisti tik įkrovimo stotyje, o ne darbo zonoje.

Kai įjungtas *ECO mode* (ECO režimas), visada prieš nukeliant robotą veja įėjovė nuo įkrovimo stoties būtina paspausti mygtuką **STOP**. Kitos galimybės paleisti roboto veja įėjovės 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 įėjovė galima paleisti darbo zonoje.

Norėdami įjungti *ECO mode* (ECO režimą), pasirinkite *ECO mode* (ECO režimas) ir paspauskite **OK** (gerai).

Pasižymėkite: Visada paspauskite **STOP** mygtuką, prieš nukeldami robotą vežapjovę nuo įkrovimo stoties. Kitaip robotas vežapjovė darbo zonoje neįsijungs, kai įjungtas *ECO mode* (ECO režimas).

3.17.2 General (bendroji informacija)

Nustatykite kalbą ir laiką arba atstatykite naudotojo nustatymus į numatytuosius gamyklinius nustatymus.

Bendroji informacija — *Time & date (laikas ir data)*
Kalba
Šalis
Reset all user settings (atkurti gamyklinius parametrus)
Apie

3.17.2.1 Laikas ir data

Ši funkcija suteikia galimybę nustatyti esamą laiką ir datą bei reikalingus formatus.

Laikas & data – Nustatyti laiką
Nustatyti data
Laiko formatas
Datos formatas

- **Set time (nustatyti laiką):** Įveskite teisingą laiką ir spauskite **OK**, kad išeitumėte.
- **Set date (nustatyti datą):** 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 išėiti, paspauskite **OK** (gerai).

3.17.2.2 Language (kalba)

Šia funkcija nustatoma kalba.

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

3.17.2.3 Country (šalis)

Naudodami šią funkciją galite pasirinkti, kurioje šalyje robotas vežapjovė dirbs.

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

3.17.2.4 Reset all user settings (atkurti gamyklinius parametrus)

Ši funkcija leidžia iš naujo nustatyti roboto vežapjovės nustatymus į numatytuosius gamyklinius.

Tačiau šie nustatymai nekeičiami:

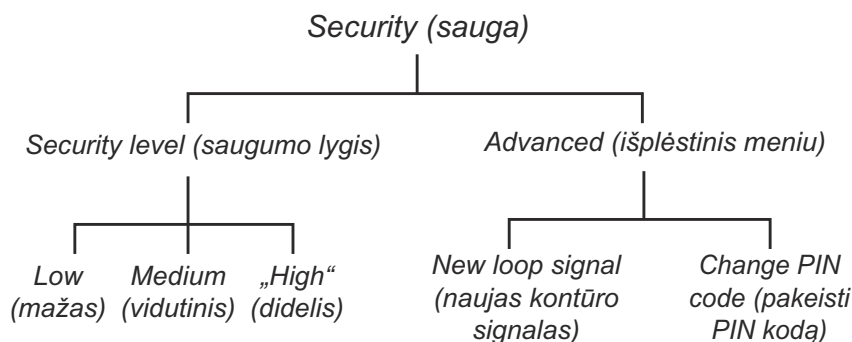
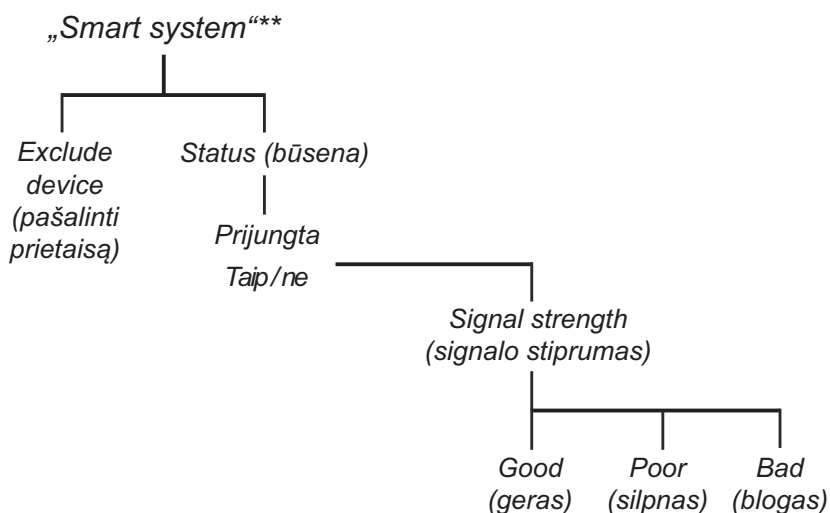
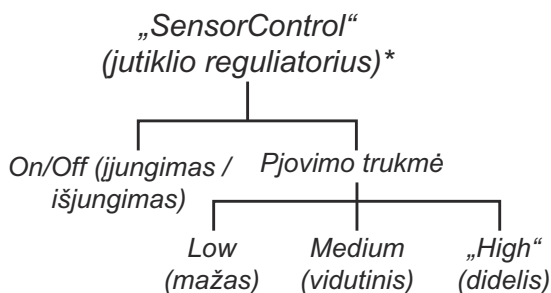
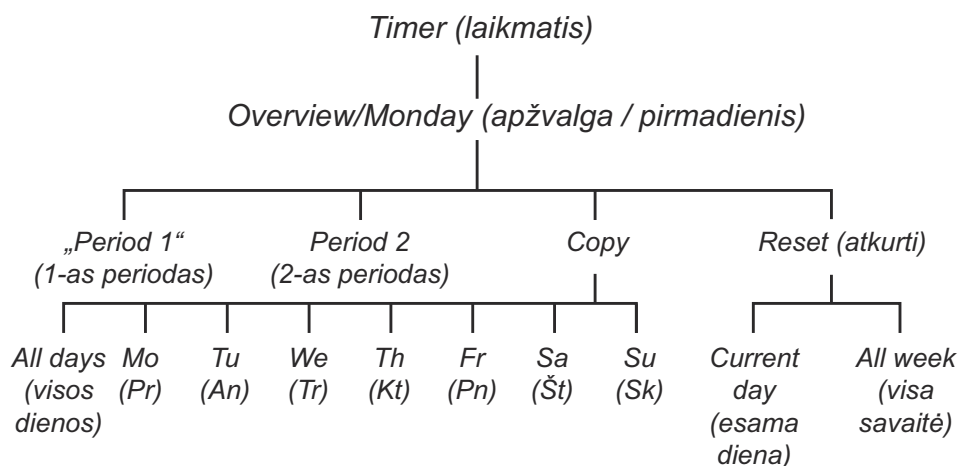
- Security level (saugumo lygis)
- PIN code
- Kontūro signalas
- Data ir laikas
- Kalba
- „Country“ (šalis)

1. Meniu pasirinkite *Reset all user settings* (atkurti gamyklinius parametrus) ir paspauskite **OK** (gerai).
2. Patvirtinkite paspausdami **OK** (gerai).

3.17.2.5 About (apie)

Meniu *About* (apie) pateikiama informacija apie roboto vežapjovės serijos numerį ir skirtingas programinės įrangos versijas.

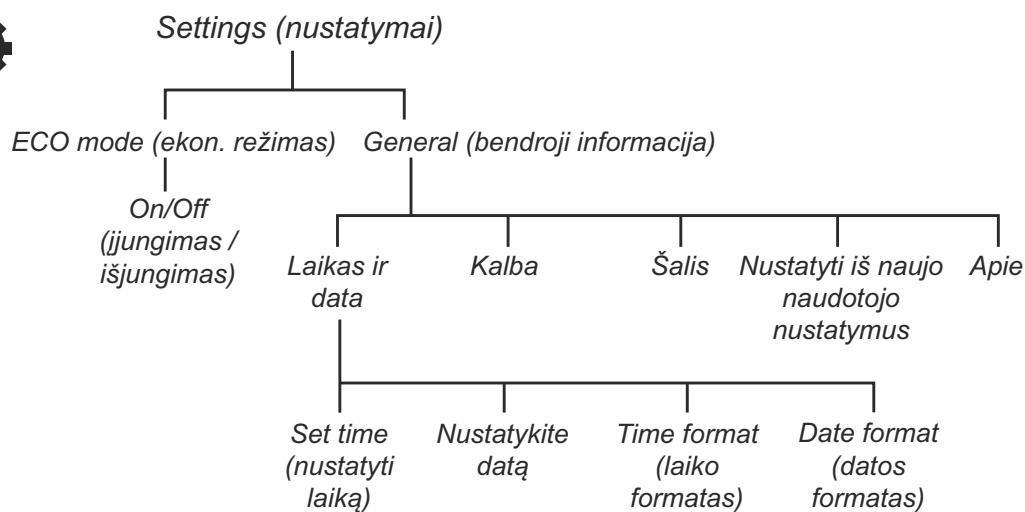
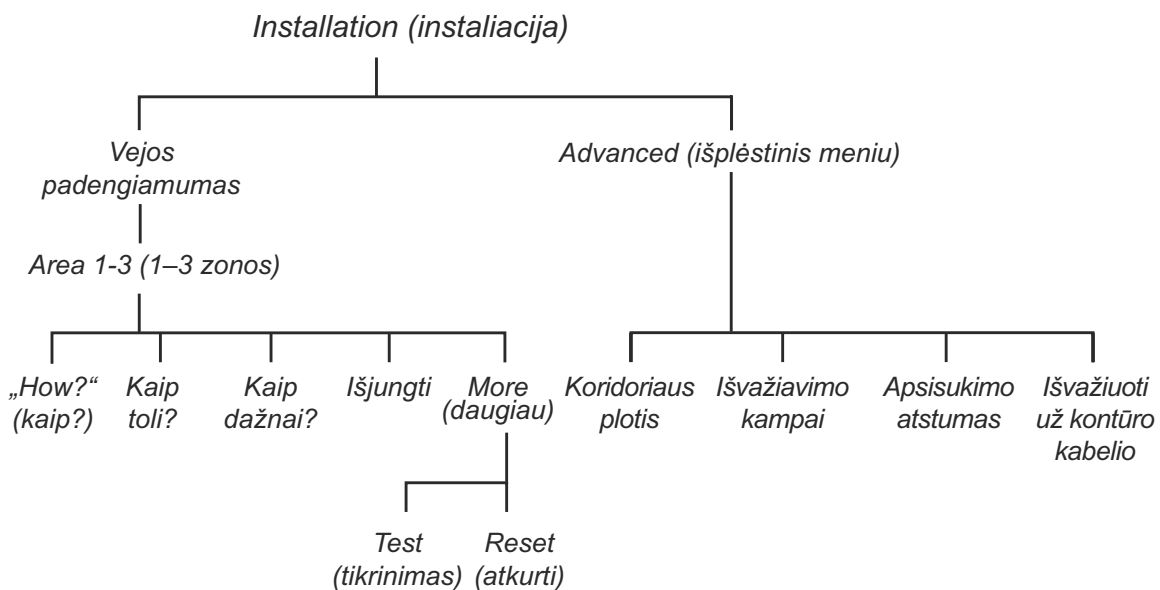
3.18 Meniu struktūras peržiūra



* GARDENA R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC

** GARDENA R100LiC, R130LiC, R160LiC

3.19 Meniu struktūros peržiūra



3.20 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.

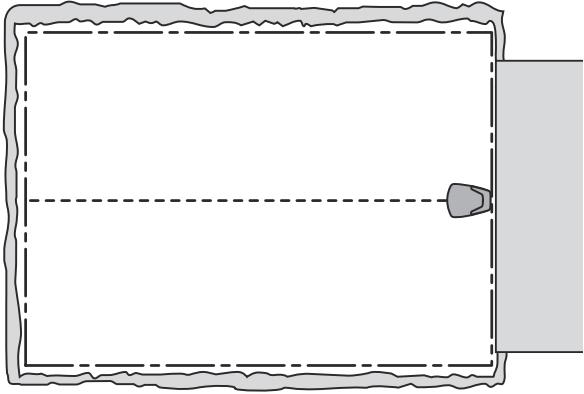
Skirtingiems išdėstymams reikia skirtingų nustatymų. Toliau pateikta daug išdėstymo pavyzdžių ir pasiūlymų, kokias instaliacijas ir nustatymus pasirinkti.

Šiame pavyzdyje pateikti rekomenduojami laikmačio nustatymai tinka R100Li, R100LiC, nebent nurodyta kitaip.

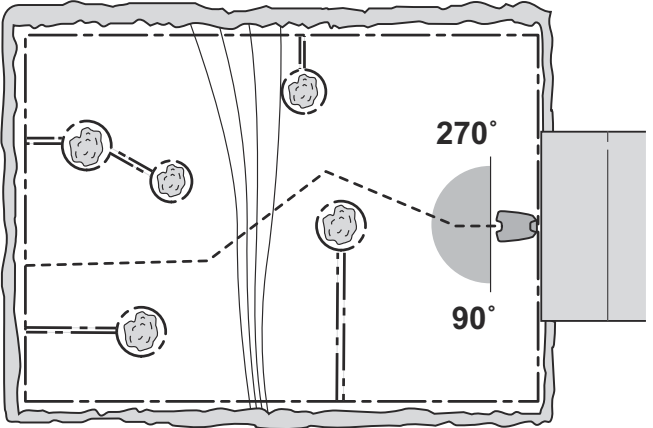
Daugiau pagalbos, susijusios su instaliacija, ieškokite www.gardena.com. Select country, then enter the supportpages for more information and videos.

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

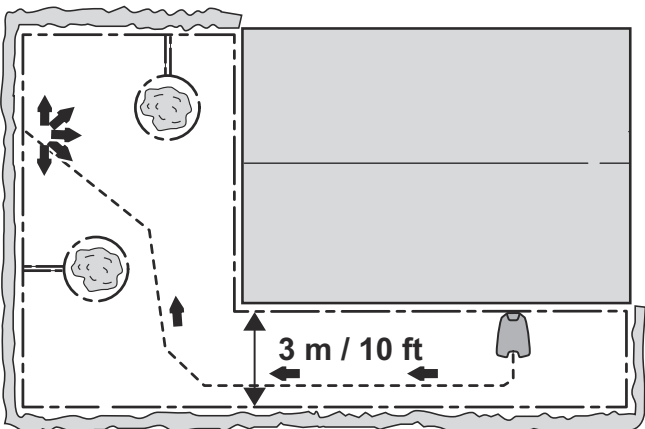
3.20.1 Atviras ir lygus plotas

Plotas	150 m²	
<i>Timer (laikmatis)</i>	R100Li, R100LiC 08:00 - 14:00, pirmadienis, trečiadienis, penktadienis	
	R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC 08:00 - 13:00, pirmadienis, trečiadienis, penktadienis	
<i>Lawn coverage (vejos padengiamumas)</i>	Gamykliniai nustatymai	
<i>Pastabos</i>	Laikmatis turi būti naudojamas, kai Jūs nenorite, kad Jūsų veja atrodytų kaip išmindžiota, kai plotas yra mažesnis už maksimalų roboto vejapjovės pajėgumą.	

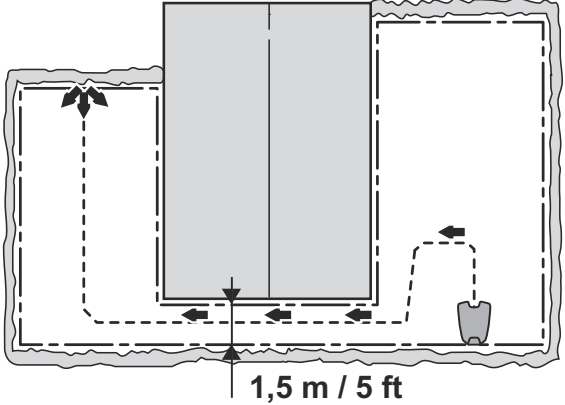
3.20.2 Salų skaičius ir 35 % nuolydis

Plotas	500 m²	
<i>Timer (laikmatis)</i>	R100Li, R100LiC 08:00 - 18:30, nuo pirmadienio iki sekmadienio	
	R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC 08:00 - 16:30, nuo pirmadienio iki sekmadienio	
<i>Lawn coverage (vejos padengiamumas)</i>	Gamykliniai nustatymai	
<i>Pastabos</i>	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. 19</i>	

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

Plotas	800 m²	
Timer (laikmatis)	R100Li, R100LiC 07:00 - 24:00, nuo pirmadienio iki sekmadienio R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC 08:00 - 22:00, nuo pirmadienio iki sekmadienio	
Lawn coverage (vejos padengiamumas)	1 zona: <i>How?</i> (Kaip?) Gido kabelis <i>How far?</i> (kaip toli?) X m „How often?“ (kaip dažnai?) 60 %	
Pastabos	Gido Lawn coverage „How often?“ (vejos padengiamumas (Kaip dažnai?) turi būti nurodytas kaip reikšmė, atitinkanti didžiausią darbo zonos dalį, nes didesnę darbo zonos dalį robotas vejapjovė gali pasiekti sekdamas gido kabelį nuo įkrovimo stoties. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19</i> .	

3.20.4 „U“ formos sodas, sujungtas siauru pravažiuoju

Plotas	1 000 m²	
Timer (laikmatis)	R100Li, R100LiC 06:00 - 24:00, nuo pirmadienio iki sekmadienio R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC 07:00 - 24:00, nuo pirmadienio iki šeštadienio	
Lawn coverage (vejos padengiamumas)	1 zona: <i>How?</i> (Kaip?) Gido kabelis <i>How far?</i> (kaip toli?) X m „How often?“ (kaip dažnai?) 40 %	
Pastabos	Gido kabelis turi būti nutiestas palei siaurą pravažiavimą siekiant užtikrinti, kad robotas vejapjovė galėtų lengvai nustatyti įkrovimo stoties vietą iš kairiosios darbo zonos pusės. 60 % pasirinkta parinktyje <i>Lawn coverage, How often?</i> (vejos padengiamumas (Kaip dažnai?)), nes kairioji zona sudaro beveik pusę visos zonos. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19</i> .	

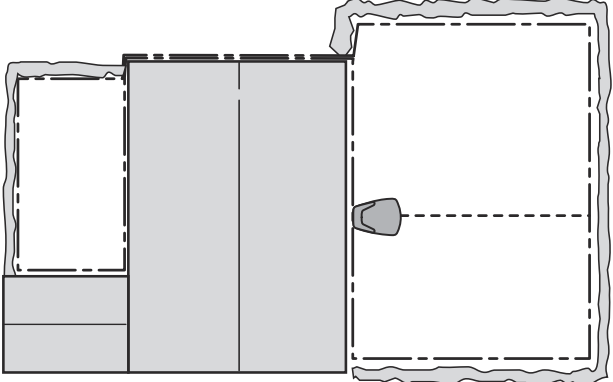
3.20.5 Nesimetrinė darbo zona su siauru pravažiuoju ir atskiromis vietomis

Plotas	800 m²	
<i>Timer (laikmatis)</i>	R100Li, R100LiC 07:00 - 24:00, nuo pirmadienio iki šeštadienio R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC 08:00 - 22:00, nuo pirmadienio iki šeštadienio	
<i>Lawn coverage (vejos padengiamumas)</i>	Gamykliniai nustatymai	
Pastabos	Gido kabelis turi būti nutiestas palei siaurą pravažiuojimą siekiant užtikrinti, kad robotas vejapjovė galėtų lengvai nustatyti įkrovimo stoties vietą iš dešinėsios darbo zonos pusės. Kadangi dešinioji dalis užima tik mažą darbo zonos dalį, galima naudoti gamyklinius funkcijos <i>Vejos padengiamumas</i> nustatymus. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19</i> .	

3.20.6 3 darbo zonos, sujungtos dviem siaurais pravažiuoju

Plotas	800 m²									
<i>Timer (laikmatis)</i>	R100Li, R100LiC: 07:00 - 24:00, nuo pirmadienio iki šeštadienio R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC: 08:00 - 22:00, nuo pirmadienio iki šeštadienio									
<i>Lawn coverage (vejos padengiamumas)</i>	<table border="0"> <tr> <td>1 zona:</td> <td>2 zona:</td> </tr> <tr> <td><i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis</td> <td><i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis</td> </tr> <tr> <td><i>How far? (kaip toli?)</i> X m</td> <td><i>How far? (kaip toli?)</i> X m</td> </tr> <tr> <td>„<i>How often?</i>“ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %</td> <td>„<i>How often?</i>“ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %</td> </tr> </table>		1 zona:	2 zona:	<i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis	<i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis	<i>How far? (kaip toli?)</i> X m	<i>How far? (kaip toli?)</i> X m	„ <i>How often?</i> “ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %	„ <i>How often?</i> “ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %
1 zona:	2 zona:									
<i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis	<i>How? (Kaip?)</i> Gido kabelis									
<i>How far? (kaip toli?)</i> X m	<i>How far? (kaip toli?)</i> X m									
„ <i>How often?</i> “ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %	„ <i>How often?</i> “ (<i>kaip dažnai?</i>) 25 %									
Pastabos	Kadangi trys darbo zonos sujungtos dviem siaurais pravažiuoju, norint visose jose tolygiai nupjauti žolę, būtina naudoti funkciją <i>Vejos padengiamumas</i> ir sukurti kelis plotus. Įsitinkite, kad gido kabelis nutiestas pagal instrukcijas, pateiktas <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19</i> .									

3.20.7 Antrinė zona

Plotas	500 + 100 m²	
<i>Timer (laikmatis)</i>	R100Li, R100LiC: 08:00 - 20:30, pirmadienis, antradienis, ketvirtadienis, penktadienis, šeštadienis R130Li, R130LiC, R160Li, R160LiC: 08:00 - 18:30, pirmadienis, antradienis, ketvirtadienis, penktadienis, šeštadienis	
<i>Lawn coverage (vejos padengiamumas)</i>	Gamykliniai nustatymai	
Pastabos	Antrinis plotas pjaunamas naudojant režimą <i>Antrinis plotas</i> , trečiadienį ir sekmadienį.	

4 Naudojimas

4.1 Pagrindinis jungiklis



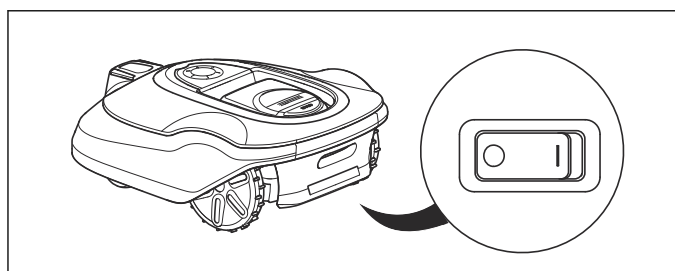
PERSPĖJIMAS: Prieš paleidžiant robotą vejamąją atidžiai perskaitykite saugos nurodymus.



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 vejamąją, kai pjovimo teritorijoje yra žmonių (ypač vaikų) ar gyvūnų.

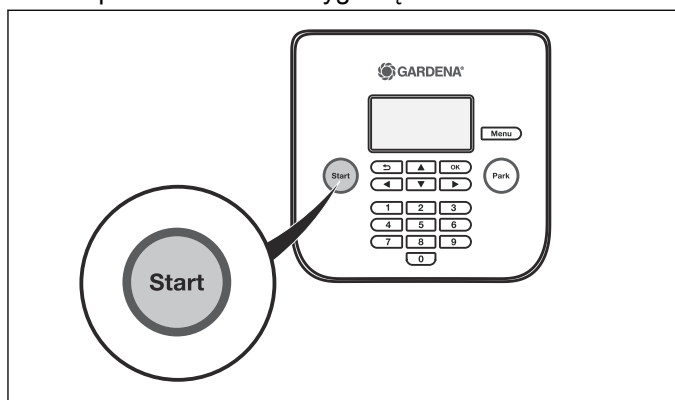


- Norėdami paleisti robotą vejamąją, pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.
- Nustatykite pagrindinį jungiklį į 0 padėtį, kai robotas vejamąją nenaudojamas arba, kai atliekami tikrinimo ar tvarkymo darbai.

Kai pagrindinis jungiklis nustatytas į 0 padėtį, roboto vejamąją 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. Pasirinkite norimą veikimo režimą. Žr. *Darbo režimas – paleidimas psl. 37*.

6. Per 10 sekundžių uždarykite dangtelį.

Jeigu robotas vejamąją 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 uždarydami dangtelį, visuomet paspauskite **START** mygtuką, kad robotas vejamąją pradėtų dirbti.

4.3 Darbo režimas – paleidimas

Paspaudus **START** mygtuką, gali būti pasirinkti toliau pateikti darbo režimai.

- „Main area“ (pagrindinė zona)
- „Secondary area“ (antrinė zona)
- Nepaisyti laikmačio



4.3.1 „Main area“ (pagrindinė zona)

Main area (pagrindinė zona) yra įprastinis veikimo režimas, kai robotas vejamąją automatiškai pjauna žolę ir automatiškai įkrauna bateriją.

4.3.2 „Secondary area“ (antrinė zona)

Pjaunant antrinius plotus būtina naudoti nustatymą *Secondary area* (antrinė zona). Pasirinkus *Secondary area* (antrinė zona), robotas vejamąją pjaus tol, kol akumulatorius išsikraus.

Jei robotas vejamąją kraunasi kai įjungtas darbo režimas *Secondary area* (antrinė zona), robotas vejamąją visiškai įsikrauna ir, išvažiuojęs iš įkrovimo stoties apie 50 cm, sustoja. Tai reiškia, kad robotas įsikrovė ir gali pradėti darbą.

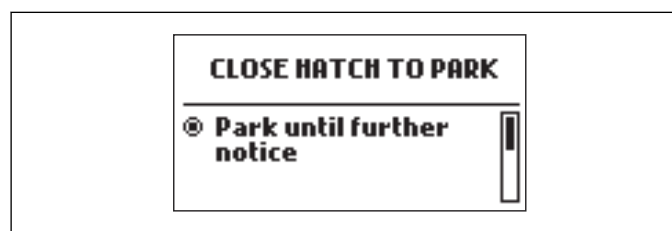
Jeigu po įkrovimo turi būti pjaunama pagrindinė darbo zona, reikia nustatyti darbo režimą *Main area* (pagrindinė zona) prieš pastatant robotą vejamąją į įkrovimo stotį.

4.3.3 Nepaisyti laikmačio

Pasirinkus *Override timer* (nepaisyti laikmačio) galima laikinai nepaisyti nustatytą laikmačio nustatymų. Laikmačio nepaisyti galima 24 val. arba 3 dienas.

4.4 Darbo režimas – stovėjimas

Paspaudus **PARK** mygtuką galima pasirinkti šiuos darbo režimus.



4.4.1 „Park until further notice“ (stovėti iki kito pranešimo)

Robotas vejąplovė lieka įkrovimo stotyje, kol paspaudus **START** mygtuką pasirenkamas kitas darbo režimas.

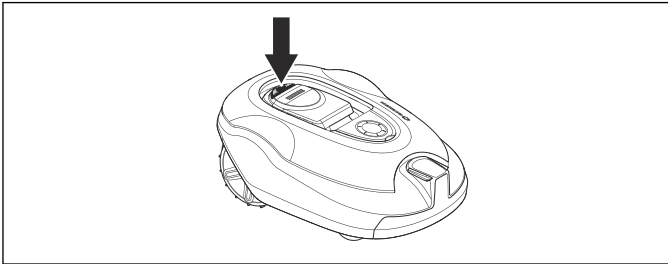
4.4.2 Pradėti su kitu laikmačiu

Robotas vejąplovė lieka įkrovimo stotyje, kol kitas laikmačio nustatymas leis pradėti darbą. Šis režimas tinka tada, kai norima nutraukti vykstantį įkrovimo ciklą ir leisti robotui vejąplovei likti įkrovimo stotyje iki kitos dienos.

4.5 Stabdyti

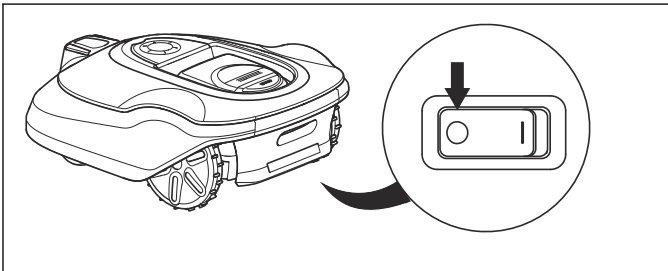
1. Paspauskite **STOP** mygtuką.

Robotas vejąplovė sustoja, peilių variklis sustoja ir atsidaro dangtelis.



4.6 Išjungta

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



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

4.7 Laikmatis ir stovėjimas

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

4.7.1 Laukimo režimas

Robotas vejąplovė 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, val. per dieną
R100Li, R100LiC	min. 7
R130Li, R130LiC	min. 5
R160Li, R160LiC	min. 1

4.7.2 Laikmačio nustatymas

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

Modelis	Darbo našumas, m ² per valandą ir dieną
R100Li, R100LiC	Apie 59
R130Li, R130LiC	Apie 68
R160Li, R160LiC	Apie 70

Jei darbo zona yra, pvz., 800 m.², robotas vejąplovė turi veikti tiek laiko:

Modelis	Valandų per dieną
R100Li, R100LiC	14
R130Li, R130LiC	12
R160Li, R160LiC	11

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 įkrovimo diskas jų nesužalotų.

Laikmačio gamykliniai nustatymai leidžia robotui vejąplovei veikti apie 7 valandas per savaitę. Tačiau robotas vejąplovė neveiks nustatytuju stovėjimo režimo laiku.

4.7.3 1 pavyzdys

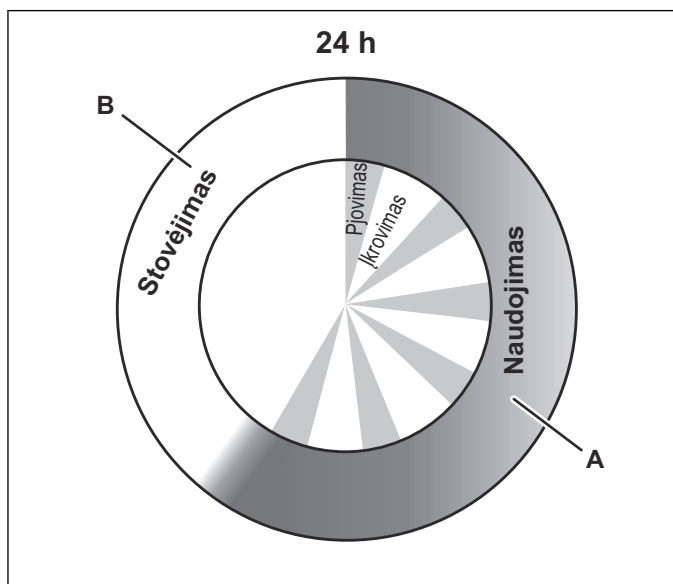
Šiame pavyzdyje nurodyti laikai taikomi GARDENA R130Li, R130LiC, tačiau tas pats principas tinka ir kitiems modeliams.

Laikmačio nustatymas, 1 laikotarpis: 00:00 - 22:00.

Aktyvus laikotarpis (A): 00:00 - 19:00.

Pagal gamintojo nustatymus robotas vejąplovė pradeda pjauti žolę 00.00 valandą. Tačiau robotas parkuojamas įkrovimo stotyje stovėjimo režimu nuo 19.00 valandos ir laikomas ten iki 00.00 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“.



GARDENA R130Li, R130LiC

Darbas, A = maks. val.	19
Įkrovimas / stovėjimas, B = min. val.	5

4.7.4 2 pavyzdys

Šiame pavyzdyje nurodyti laikai taikomi GARDENA R130Li, R130LiC, tačiau tas pats principas tinka ir kitiems modeliams.

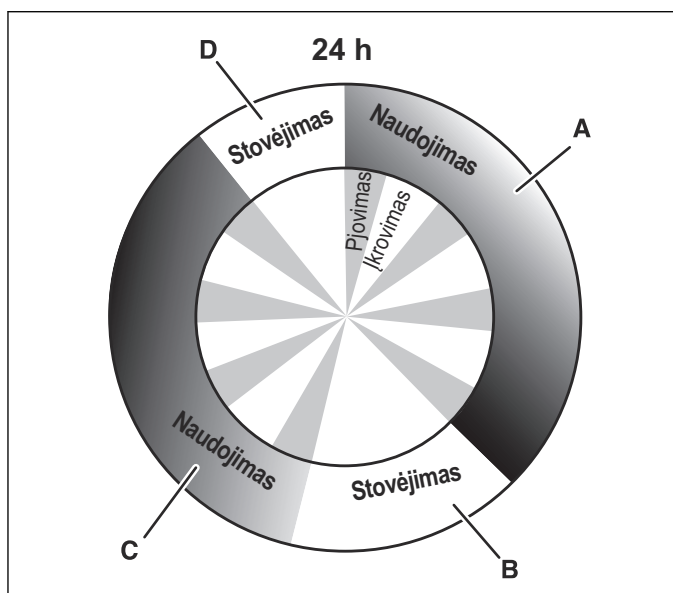
Laikmačio nustatymas, 1 laikotarpis (A): 00:00 - 18:00.

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

Aktyvus laikotarpis (A): 00:00 - 16:00

Aktyvus laikotarpis (C): 20:00 - 21:00.

Robotas vejapjovė dirbs nuo 00:00 iki 18:00val. Jis vėl pradės darbą 20:00, bet sustos pailsėti 21:00 perėjęs į stovėjimo režimą ir vėl pradės dirbti 00:00.



GARDENA R130Li, R130LiC

Darbas, A + C = maks. val.	19
Įkrovimas / stovėjimas, B + D = min. val.	5

4.8 Išsikrovusios baterijos įkrovimas

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



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.

1. Pagrindinį jungiklį pasukite į 1 padėtį.
2. Pastatykite robotą vejapjovę įkrovimo stotyje. Atidarykite dangtį ir įstumkite robotą vejapjovę 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.

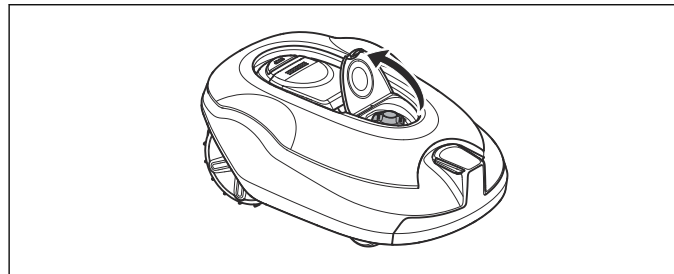
4.9 Pjovimo aukščio reguliavimas

Pjovimo aukštis gali kisti nuo MIN (2 cm) iki MAX (6 cm).

Jeigu žolė aukšta, robotą vejapjovę paleiskite pjauti nustatę didžiausią pjovimo aukštį. Kai žolė žemesnė, galite laipsniškai mažinti pjovimo aukštį.

4.9.1 Pjovimo aukščio reguliavimas

1. Paspauskite **STOP** mygtuką, kad sustabdytumėte robotą vejapjovę.
2. Atidarykite pjovimo aukščio regulatoriaus dangtelį.



3. Pasukite rankenėlę į reikiamą padėtį.
 - Norėdami padidinti pjovimo aukštį, sukite pagal laikrodžio rodyklę.
 - Norėdami sumažinti pjovimo aukštį, sukite prieš laikrodžio rodyklę.
4. Uždarykite liuką.



PASTABA: Pirmą savaitę po naujo diegimo, turi būti nustatytas MAX pjovimo aukštis, kad nepažeistų kontūro kabelio. Po to pjovimo aukštį galima mažinti po vieną pakopą kas 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 vejaplovę ir, jei reikia, keiskite susidėvėjusias dalis. Visus priežiūros ir remonto darbus būtina atlikti atsižvelgiant į GARDENA instrukcijas. Žr. *Garantijos sąlygos psl. 55*.

Pradėjus naudoti robotą vejaplovę, 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 suktųsi 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 3–6 savaitės. Kaip keisti peilius žr. *Peilių keitimas psl. 40*.



PERSPĖJIMAS: Mūvėkite apsaugines pirštines.

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

5.2 Roboto vejaplovės valymas

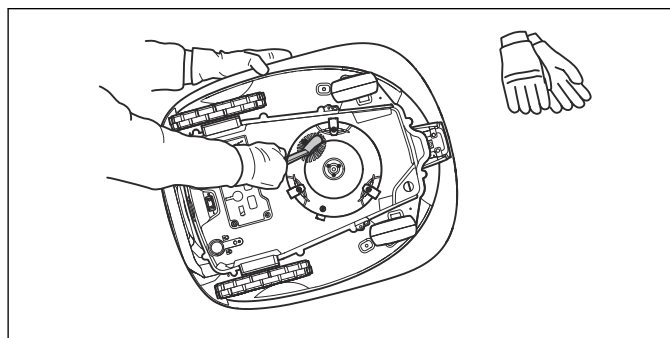
Svarbu, kad robotas vejaplovė būtų švarus. Jeigu į vejaplovės ratus įsivelia daug žolės, ji taip pat sunkiau užvažiuoja į šlaitą. Rekomenduojame valyti šepečiu.



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

5.2.1 Važiuklė ir peilių diskas

1. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.
2. Paverskite robotą vejaplovę 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 suktis. Jei ilgi žolės stiebai patenka į vidų, jie gali trukdyti peilių diskui. Net mažas stabdymas lemia didesnes energijos sąnaudas ir blogiausia, kad neleidžia robotui vejaplovei pjauti didelės vejos.



5.2.2 Važiuklė

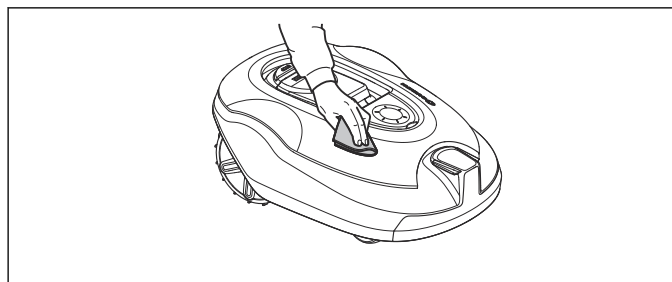
Nuvalykite apatinę važiuoklės dalį. Nuvalykite šepečiu arba drėgna šluoste.

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 vejaplovei prisijungti prie įkrovimo stoties.

5.3 Peilių keitimas

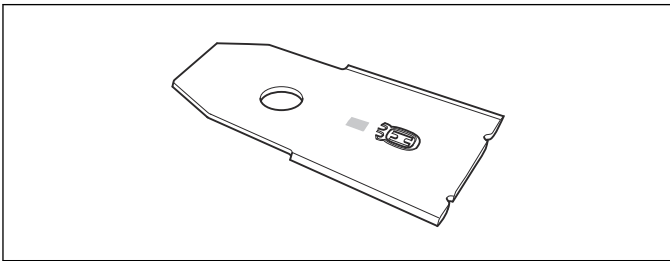


PERSPĖJIMAS: Naudokite tik tinkamo tipo peilius ir varžtus. „GARDENA“ garantuoja saugumą tik naudojant originalius peilius. Jei keisite tik peilius, o varžtus naudosite tuos pačius, pjauvant varžtai gali susidėvėti ir nutrūkti. Peiliai tada gali būti išsviesti iš po korpuso ir rimtai sužeisti.

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

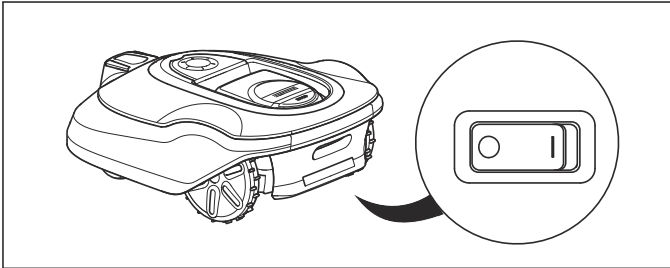
Robote vejaploveje yra 3 peiliai, kurie yra prisukti prie peilių disko. Visi 3 peiliai ir varžtai turi būti keičiami vienu metu, kad pjovimo sistema būtų subalansuota.

Naudokite GARDENA originalius peilius su H ir karūnos logotipu, žr. *Garantijos sąlygos psl. 55*.

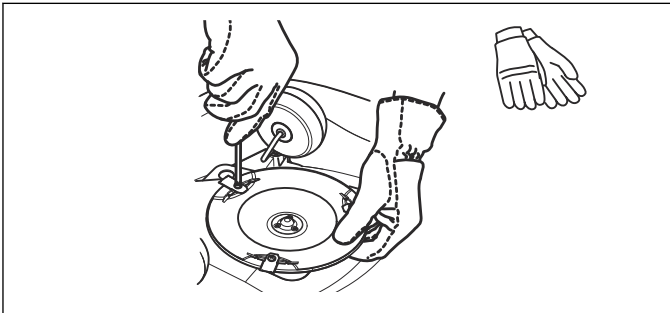


5.3.1 Norėdami pakeisti peilius

1. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.



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

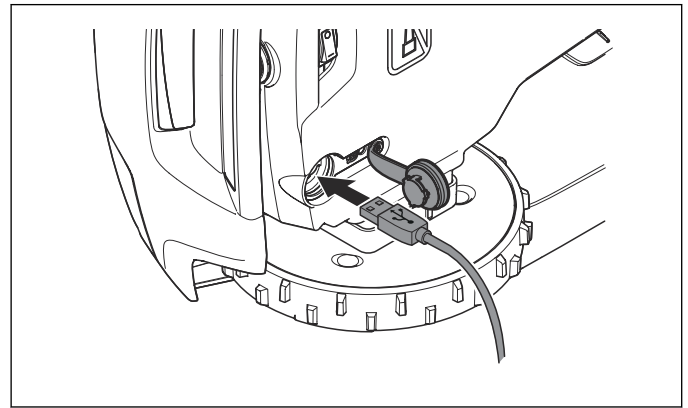


4. Nuimkite kiekvieną peilį ir varžtą.
5. Priveržkite naujus peilius ir varžtus.
6. Patikrinkite, ar peiliai gali laisvai sukis.

5.4 Programinės įrangos atnaujinimas

Jei techninės priežiūros darbus atlieka vietos GARDENA atstovas, galimus programinės įrangos atnaujinimus į robotą vejąpjavę atsiunčia techninės priežiūros specialistas. Tačiau GARDENA robotų vejąpjavė savininkai gali reguliariai atsisiųsti programinės įrangos atnaujinimus iš GARDENA svetainės ir įdiegti juos savo robotuose vejąpjavėse. Registruoti vartotojai apie tai bus įspėjami el. laišku. Norint atsisiųsti naują programinę įrangą, robotas vejąpjavė turi būti prijungtas prie kompiuterio naudojant pridėdamą USB kabelį.

1. USB kabeliu sujunkite kompiuterį su robotu vejąpjavė.
- a) Roboto apačioje išimkite techninės priežiūros lizdo kaištį. Techninės priežiūros išvadas yra šalia pagrindinio jungiklio.
- b) Prijunkite USB kabelį prie vieno iš kompiuterio USB prievadų.
- c) Įkiškite USB kabelį į roboto vejąpjavės techninės priežiūros lizdą. USB kabelį galima prijungti tik vienu būdu.



2. Nustatykite pagrindinio jungiklio padėtį 1 ir pastatykite robotą ant visų ratų.
3. Vykdykite programinės įrangos diegimo nurodymus, pateikus gautame el. laiške.
4. Kai roboto programavimas bus užbaigtas, atjunkite USB kabelį ir įstatykite techninės priežiūros lizdo kaištį. Jei techninės priežiūros lizdo kaiščio sandariklis yra akivaizdžiai pažeistas, būtina pakeisti visą kaištį. Įsitinkite, kad kaištis tinkamai užsifiksavo.

5.5 Akumulatorius

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

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



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.



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

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

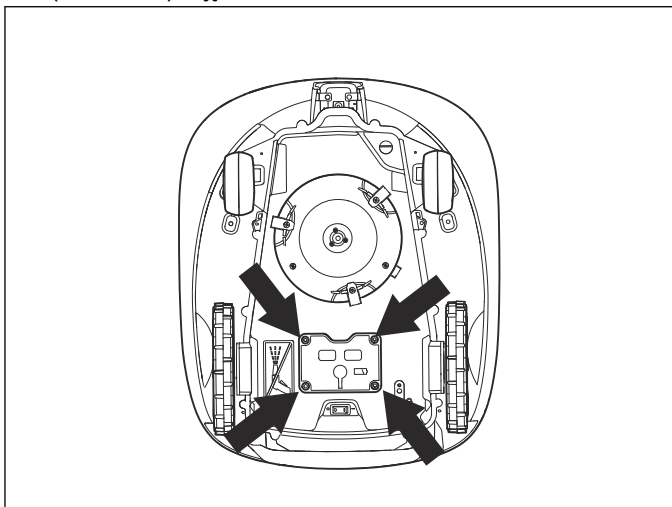
5.5.1 Akumulatoriaus keitimas



PERSPĖJIMAS: Naudokite tik gamintojo rekomenduojamas originalias baterijas. Naudojant kitas baterijas negalima garantuoti gaminio saugumo. Nenaudokite neįkraunamų baterijų. Prieš išimant bateriją, prietaisą būtina atjungti nuo maitinimo tinklo.

1. Pagrindinį jungiklį nustatykite į 0 padėtį.

2. Apverskite robotą vejąplovę. Padėkite robotą vejąplovę ant minkšto ir švaraus paviršiaus, kad nesubraižytumėte korpuso ir ekrano dangtelio.
3. Švariai nuvalykite plotą aplink akumuliatoriaus gaubtą.
4. Atsukite keturis akumuliatoriaus dangtelio varžtus („Torx“ 20) ir jį nuimkite.



5. Atsargiai išimkite akumuliatorių ir atjunkite jungtis. PASTABA! Netraukite kabelių. Laikykite jungtis ir atlaisvinkite fiksatorių.
6. Prijunkite naują originalų akumuliatorių suspausdami jungtis, kol užsifiksuos.
7. Įdėkite akumuliatorių į jam skirtą vietą, kad lipdukas „This side down“ (šia puse žemyn) būtų nukreiptas žemyn.
8. Uždėkite akumuliatoriaus dangtelį, neprivėždami kabelių. Jei akumuliatoriaus dangtelio sandariklis yra akivaizdžiai pažeistas, būtina pakeisti visą akumuliatoriaus dangtelį.
9. Kruopščiai priveržkite keturis akumuliatoriaus dangtelio varžtus („Torx 20“).

5.6 Techninė priežiūra pasibaigus sezonui

Prieš padėdami GARDENA robotą vejąplovę į sandėlį žiemai, atlikite techninę priežiūrą pas prekybos atstovą. Reguliari priežiūra žiemos metu - tai geras būdas išlaikyti gerą roboto vejąplovės 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 akumuliatoriaus galingumo išbandymą, taip pat rekomendaciją jį pakeisti, jei būtina.
- Jeigu reikia, GARDENA atstovas taip pat gali atnaujinti robotą vejąplovę 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 nesklaidumų. Kiekviename pranešime pateikta problemos priežastis ir būdai ją išspręsti. Šis skyrius taip pat aprašo kai kuriuos požymius, kurie padės jums išspręsti roboto vejąplovės veikimo sutrikimus. Daugiau gedimų šalinimo veiksmų pasiūlymų ir simptomų galima rasti www.gardena.com.

6.2 Fault messages (klaidų pranešimai)

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

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Wheel motor blocked, left (kairiojo rato variklis užblokuotas)</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apšvyniojo aplink varantįjį ratą.	Patikrinkite varantįjį ratą ir pašalinkite trukdį.
<i>Wheel motor blocked, right (dešiniojo rato variklis užblokuotas)</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apšvyniojo aplink varantįjį ratą.	Patikrinkite varantįjį ratą ir pašalinkite trukdį.
<i>Cutting system blocked (užblokuota pjovimo sistema)</i>	Žolė ar kitas pašalinis daiktas apšvyniojo aplink pjovimo diską.	Patikrinkite varantįjį ratą ir pašalinkite trukdį.
	Pjovimo diskas baloje.	Perkelkite robotą vejąplovę ir neleiskite vandeniui kauptis darbo zonoje.
<i>No loop signal (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.
	Žemos įtampos kabelis yra pažeistas arba neprijungtas.	Patikrinkite, ar nėra pažeistas žemos įtampos kabelis. Patikrinkite, ar jis gerai prijungtas prie įkrovimo stoties ir prie maitinimo šaltinio.
	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. 18</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. 49</i> .
	Įjungtas <i>ECO režimas</i> , o robotą vejąplovę buvo bandoma paleisti už įkrovimo stoties ribų.	Pastatykite robotą vejąplovę į įkrovimo stotį, paspauskite START mygtuką ir uždarykite dangtelį. Žr. <i>Settings (nustatymai) psl. 29</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>Installation (instaliacija) psl. 26</i> .
	Nutrūko ryšys tarp roboto vejąplovės ir įkrovimo stoties.	Pastatykite robotą vejąplovę įkrovimo stotyje ir sukurkite naują kontūro signalą, žr. <i>New loop signal (naujas kontūro signalas) psl. 26</i> .
	Trukdžiai dėl metalinių objektų (tvorų, plieninių tvirtinimų) arba arti yra užkastų kabelių.	Perkelkite kontūro kabelį.

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Trapped (įstrigęs)</i>	Robotas vejąpjavė kažkur užkliuvo ar įstrigo.	Išlaisvinkite robotą vejąpjavę ir pašalinkite kliūtis.
	Robotas vejąpjavė susidūrė su kliūtimis ir įstrigo.	Patikrinkite, ar yra kokių nors kliūčių, kurios trukdo robotui vejąpjavėi išvažiuoti iš šios vietos.
<i>Outside working area (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. Žr. <i>Installation (instaliacija) psl. 26</i> .
	Per didelis darbo zonos nuolydis ties kontūro kabeliu.	
	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, žr. <i>New loop signal (naujas kontūro signalas) psl. 26</i> .
<i>Empty battery (akumuliatorius tuščias)</i>	Robotas vejąpjavė neranda įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar įkrovimo stotis ir gido kabelis įrengti pagal instrukcijas. Žr. <i>Gido kabelio instaliacija psl. 18</i> .
	Kreipiamasis kabelis pažeistas arba neprijungtas.	Suraskite gedimą ir pataisykite.
	Akumuliatorius susidėvėjęs.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumuliatorius psl. 41</i> .
	Sugedusi įkrovimo stoties antena.	Patikrinkite, ar įkrovimo stoties signalinė lemputė mirksi raudona spalva. Žr. <i>Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 48</i> .
<i>Wrong PIN code (neteisingas PIN kodas)</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 GARDENA atstovą.
<i>No drive (nevažiuoja)</i>	Robotas vejąpjavė kažkur užkliuvo ar įstrigo.	Išlaisvinkite robotą vejąpjavę ir išsiaiškinkite sustojimo priežastį. Jeigu taip atsitiko dėl šlapios žolės, palaukite, kol ji išdžius.
	Darbo zonoje yra status šlaitas.	Maksimalus nuolydis turi būti 40 %. 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>Gido kabelio instaliacija psl. 18</i> .
<i>Wheel motor overloaded, right (per didelė rato variklio apkrova, dešiniojo)</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>Wheel motor overloaded, left (per didelė rato variklio apkrova, kairiojo)</i>		

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Charging station blocked (įkrovimo stotis užblokuota)</i>	Gali būti prastas kontaktas tarp įkrovimo plokštelių ir kontaktinių plokštelių, todėl robotui vejamajai niekaip nepavyksta prisijungti prie įkrovimo stoties.	Pastatykite robotą vejamajai įkrovimo stotyje ir patikrinkite, ar geras kontaktas tarp įkrovimo plokštelių ir kontaktinių plokštelių.
	Kažkokia kliūtis trukdo robotui vejamajai 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 vejamajai kelyje yra kliūtis, trukdanti jam išvažiuoti iš įkrovimo stoties.	Pašalinkite kliūtį.
<i>Apversta</i>	Robotas vejamajai per daug pasviro arba apsvirtė.	Atverskite robotą vejamajai.
<i>Needs manual charging (reikalingas rankinis įkrovimas)</i>	Robotas vejamajai nustatytas į darbo režimą <i>Antrinis plotas</i> .	Pastatykite robotą vejamajai įkrovimo stotyje. Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti.
<i>Sekantis paleidimas hh:mm</i>	Laikmačio nustatymas neleidžia robotui vejamajai dirbti.	Pakeiskite laikmačio nustatymus. Žr. <i>Timer (laikmatis) psl. 22</i> .
	Įrenginys veikia poilsio režimu. Robotas vejamajai turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Stovėjimo laikas“	Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti. Žr. <i>Laikmatis ir stovėjimas psl. 38</i> .
	Roboto vejamajai laikrodis nerodo teisingo laiko.	Nustatykite laiką. Žr. <i>Laikas ir data psl. 30</i> .
<i>Šios dienos pjavimas baigtas</i>	Įrenginys poilsio režime. Robotas vejamajai turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Stovėjimo laikas“	Tai normalus veikimas; nieko nereikia daryti. Žr. <i>Laikmatis ir stovėjimas psl. 38</i> .
<i>Lifted (pakeltas)</i>	Robotui įstrigus, buvo įjungtas pakėlimo jutiklis.	Išlaisvinkite robotą.
<i>Collision sensor problem, front/rear (susidūrimo jutiklio triktis, priekinis / galinis)</i>	Roboto korpusas negali lengvai judėti aplink savo važiuoklę.	Patikrinkite, ar roboto korpusas gali lengvai judėti aplink savo važiuoklę. Jei problema išlieka, pranešimas nurodo, kad ją turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.
<i>Wheel drive problem, right/left (dešiniojo / kairiojo rato varymo 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 meniu <i>Security (saugumas)</i> , žr. <i>Security (sauga) psl. 25</i> .
<i>Signalizacija! Mower stopped (Pavojus! Robotas sustojo)</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas sustojo.	
<i>Alarm! Robotas pakeltas</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas buvo pakeltas.	
<i>Alarm! Robotas pasviręs</i>	Įsijungė pavojaus signalas, nes robotas pasviręs.	

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Electronic problem (Elektronikos triktis)</i>	Robote kilo laikina su elektronika ar programine įranga susijusi problema.	Paleiskite robotą iš naujo. Jei problema išlieka, pranešimas nurodo, kad ją turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.
<i>Loop sensor problem, front/rear (priekinio / galinio kontūro jutiklio triktis)</i>		
<i>Charging system problem (įkrovimo sistemos triktis)</i>		
<i>Tilt sensor problem (pasvirimo daviklio triktis)</i>		
<i>Temporary problem (laikina triktis)</i>		
<i>Temporary battery problem (laikina akumulatoriaus triktis)</i>	Robote kilo laikina su akumulatoriumi ar programine įranga susijusi problema.	Paleiskite robotą iš naujo. Atjunkite ir iš naujo prijunkite akumuliatorių. Jei problema išlieka, pranešimas nurodo, kad ją turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.
<i>Battery problem (akumulatoriaus triktis)</i>		
<i>Charging current too high (per didelė įkrovimo srovė)</i>	Netinkamas arba sugedęs maitinimo blokas.	Paleiskite robotą iš naujo. Jei problema išlieka, pranešimas nurodo, kad ją turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.
<i>Connectivity problem (jungčių problema)</i>	Galima roboto jungčių grandinės plokštės problema.	Paleiskite robotą iš naujo. Jei problema išlieka, pranešimas nurodo, kad ją turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.
<i>Connectivity settings restored (atkurti jungčių nustatymai)</i>	Dėl gedimo buvo atkurti jungčių nustatymai.	Jei reikia, patikrinkite ir pakeiskite nustatymus.
<i>Poor signal quality (prastos kokybės signalas)</i>	Roboto jungčių grandinės plokštė sumontuota atvirkščiai, arba pakrypęs ar apvirtęs pats robotas.	Patikrinkite, ar robotas neapvirtęs arba nepasviręs. Jei ne, pranešimas nurodo, kad problemą turi spręsti įgaliotasis techninio aptarnavimo specialistas.

6.3 Informaciniai pranešimai

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

Pranešimas	Priežastis	Veiksmas
<i>Low battery (akumuliatorius išsikrovęs)</i>	Robotas vejpjovė neranda įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar įkrovimo stotis ir gido kabelis įrengti pagal instrukcijas. Žr. <i>Įkrovimo stoties instaliacija ir prijungimas psl. 13.</i>
	Kreipiamasis kabelis pažeistas arba neprijungtas.	Suraskite gedimą ir pataisykite.
	Akumuliatorius susidėvėjęs.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumuliatorius psl. 41.</i>
	Sugedusi įkrovimo stoties antena.	Patikrinkite, ar įkrovimo stoties signalinė lemputė mirksi raudona spalva. Žr. <i>Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 48.</i>
<i>Settings restored (nustatymai atkurti)</i>	Patvirtina, kad buvo įvykdyta funkcija <i>Reset all user settings (atkurti gamyklinius parametrus)</i> .	Tai normalu. Veiksmai nereikalingi.
<i>Guide not found (gido kabelis nerastas)</i>	Gido kabelis neprijungtas prie įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar gido kabelio jungtys tvirtai prijungtos prie įkrovimo stoties. Žr. <i>Gido kabelio instaliacija psl. 18.</i>
	Pažeistas gido kabelis.	Suraskite gedimą. Pakeiskite pažeistą kreipiamojo kabelio atkarpą nauju kabeliu ir sujunkite, naudodami originalią jungiamąją movą.
	Gido kabelis neprijungtas prie kontūro kabelio.	Patikrinkite, ar gido kabelis teisingai prijungtas prie kontūro kabelio. Žr. <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19.</i>
<i>Guide calibration failed (gido kalibravimas nepavyko)</i>	Robotui vejpjovei nepavyko sukalibruoti gido kabelio.	Patikrinkite, ar gido kabeliai nutiesti pagal instrukcijas. Žr. <i>Gido kabelio instaliacija psl. 18.</i>
<i>Guide calibration accomplished (gido kalibravimas pavyko)</i>	Robotui vejpjovei pavyko sukalibruoti gido kabelį.	Nieko nereikia daryti
<i>Difficult finding home (sudėtinga rasti įkrovimo stotį)</i>	Robotas vejpjovė važiavo pagal kontūro kabelį kelis ratus ir nerado įkrovimo stoties.	Netinkamai sumontuota. Žr. <i>Kontūro kabelis psl. 14.</i>
		Neteisingas koridoriaus pločio nustatymas kontūro kabelyje. Žr. <i>Kontūro kabelis psl. 14.</i>
		Robotas pradėjo veikti antrinėje zonoje, naudodamas pagrindinės zonos nustatymus.
<i>Funkcijos „SensorControl“ (jutiklių valdymas) ribojamas pjovimas</i>	Pjovimo laiką riboja funkcija „SensorControl“ (jutiklių valdymas). „SensorControl“ (jutiklių valdymas) automatiškai pritaiko pjovimo laiką pagal vejos augimo greitį.	Toks veikimas įprastas, jokių veiksmų imtis nereikia, nebent veja atrodo nenupjauta. Tokiu atveju padidinkite „SensorControl“ (jutiklių valdymas) intensyvumo lygį arba laikinai išjunkite šią funkciją.

6.4 Įkrovimo stoties signalinė lemputė

Nenutrūkstamai šviečiantis arba mirksintis žalias indikatorius nurodo, kad sumontuota sėkmingai. Jeigu pasirodys kitų ženklų, vadovaukitės toliau pateiktomis gedimų šalinimo instrukcijomis.

Daugiau informacijos žr. www.gardena.com. Jeigu vis tiek reikia pagalbos, kreipkitės į vietinį „GARDENA“ atstovą.

Šviesa	Priežastis	Veiksmas
<i>Šviečianti žalia šviesa</i>	Gerai signalai	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>Settings (nustatymai) psl. 29</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. 18</i> .
	Kontūro kabelio pažeidimas.	Suraskite gedimą. Pakeiskite pažeistą kontūro kabelio atkarpą nauju kabeliu ir sujunkite, naudodami originalią jungiamąją movą.
<i>Mirksinti raudona šviesa</i>	Pažeista įkrovimo stoties antena.	Susisieki su savo vietiniu GARDENA atstovu.
<i>Šviečianti raudona šviesa</i>	Mikroschemų plokštės gedimas arba netinkamas maitinimo šaltinis įkrovimo stotyje. Gedimą turi taisyti įgaliotasis techninės priežiūros specialistas.	Susisieki su savo vietiniu GARDENA atstovu.

6.5 Požymiai

Jeigu jūsų robotas vejąpjovė neveikia taip, kaip turėtų, vadovaukitės požymių nustatymo vadovu.

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

Požymiai	Priežastis	Veiksmas
Robotui vejąpjovei nepavyksta prisijungti.	Kontūro kabelis nenustietas ilga tiesia linija toli nuo įkrovimo stoties.	Patikrinkite, ar įkrovimo stotis buvo įrengta pagal instrukcijas, <i>Kontūro kabelio tiesimas link įkrovimo stoties psl. 17</i>
	Gido kabelis nebuvo įkištas į angą įkrovimo stoties apačioje.	Roboto veikimui svarbu užtikrinti, kad gido kabelis nutiestas tiesiai tinkamoje padėtyje po įkrovimo stotimi. Įsitikinkite, kad gido kabelis visada įkištas į įkrovimo stoties angą. Žr. <i>Gido kabelio tiesimas ir prijungimas psl. 19</i> .
	Įkrovimo stotis stovi ant nuolydžio.	Įkrovimo stotis turi stovėti ant horizontalaus paviršiaus. Žr. <i>Geriausia vieta įkrovimo stotčiai psl. 11</i> .
Robotas vejąpjovė dirba netinkamu laiku	Reikia nustatyti roboto vejąpjovės laikrodį.	Nustatykite laikrodį. Žr. <i>Laikas ir data psl. 30</i> .
	Neteisingi pjovimo pradžios ir pabaigos laikai.	Perkraukite pjovimo pradžios ir pabaigos laikų nustatymus. Žr. <i>Timer (laikmatis) psl. 22</i> .
Robotas vejąpjovė vibruoja.	Dėl pažeistų peilių gali išsiderinti pjovimo sistema.	Patikrinkite peilius ir varžtus ir pakeiskite juos, jei būtina. Žr. <i>Norėdami pakeisti peilius psl. 41</i> .
	Dėl per didelio kiekio peilių vienoje pozicijoje gali išsiderinti pjovimo sistema.	Patikrinkite, ar vienu varžtu pritvirtintas tik vienas peilis.
	Naudojami skirtingų versijų (storių) GARDENA peiliai.	Patikrinkite, ar peiliai skiriasi.

Požymiai	Priežastis	Veiksmas
Robotas vejąplovė važiuoja, tačiau jo peilių diskas nesisuka.	Robotas vejąplovė ieško įkrovimo stoties.	Nereikia nieko daryti. Pjovimo diskas nesisuka, kai robotas vejąplovė ieško įkrovimo stoties.
Tarp įkrovimų robotas vejąplovė dirba trumpiau nei įprastai.	Žolė ar pašaliniai daiktai stabdo pjovimo diską.	Nuimkite ir išvalykite pjovimo diską. Žr. <i>Roboto vejąplovės valymas psl. 40.</i>
	Baterija susidėvėjusi.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumuliatorius psl. 41.</i>
Tiek pjovimo, tiek įkrovimo trukmė trumpesnė negu įprastai.	Baterija susidėvėjusi.	Pakeiskite bateriją. Žr. <i>Akumuliatorius psl. 41.</i>
Robotas vejąplovė labai ilgai stovi įkrovimo stotyje	Robotas vejąplovė turi iš anksto nustatytą stovėjimo laikotarpį pagal lentelę „Laukimo režimo laikas“ Žr. <i>Laukimo režimas psl. 38.</i>	Nereikia nieko daryti.
	Dangtelis uždarytas prieš tai nepaspaudus START mygtuko.	Atidarykite dangtelį, paspauskite START mygtuką ir vėl uždarykite dangtelį.
Netolygiai pjaunama.	Robotas vejąplovė per dieną dirba per trumpai.	Pridėkite pjovimo laiko Žr. <i>Timer (laikmatis) psl. 22.</i>
		Netaikoma modeliams R100Li, R100LiC. „SensorControl“ jaučia, kad veja buvo nupjauta daugiau nei iš tikrųjų. Padidinkite „SensorControl“ intensyvumo lygį. Jei tai nepadeda, išjunkite „SensorControl“.
	Nustatymas <i>How often?</i> (Kaip dažnai?) neatitinka darbo zonos išsidėstymo.	Įsitinkinkite, kad pasirinkote tinkamą parinktį <i>How often?</i> (Kaip dažnai?) reikšmę.
	Darbo zonos forma tokia, kad norint pasiekti visas nuošalias zonas, robotas vejąplovė turi naudoti <i>Area 1-3</i> (1–3 zonas).	Naudokite <i>Area 1-3</i> (1–3 zonas), jei norite robotą vejąplovę nukreipti į nuošalią zoną. Žr. <i>Lawn coverage (vejos padengiamumas) psl. 26.</i>
	Per didelė darbo zona.	Bandykite sumažinti darbo zonos plotą arba pailginti darbo laiką. Žr. <i>Timer (laikmatis) psl. 22.</i>
	Atšipę peiliai.	Pakeiskite visus peilius. Žr. <i>Norėdami pakeisti peilius psl. 41.</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 vejąplovės valymas psl. 40.</i>

6.6 Kabelio pažeidimo vietos nustatymas

Kabelio pažeidimai dažniausiai atsiranda dėl netyčinio fizinio kabelio pažeidimo, pvz., kai sklype vyksta darbai su kastuvu. Tose šalyse, kur žemė išąla, 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

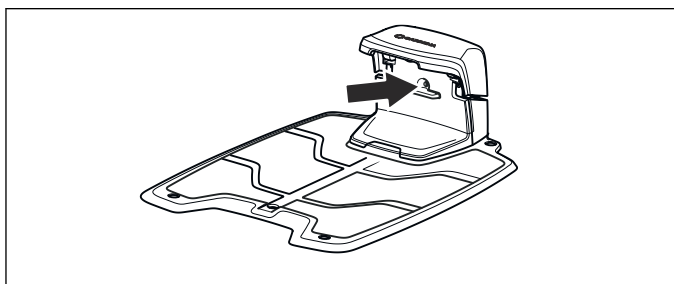
savaitę jį mažinkite, kol pasieksite normalų pjovimo aukštį.

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 sprendami kitas problemas.

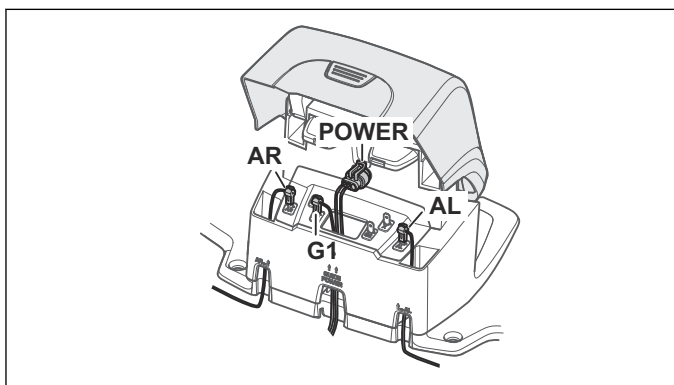
Kabelio gedimą galima nustatyti palaipsniui mažinant kabelio atstumą iki galimos gedimo vietos, kol lieka maža kabelio atkarpa.

Šis būdas netinka, jei įjungtas *ECO režimas*. Pirmiausiai išjunkite *ECO režimą*. Žr. *ECO (ekon.) režimas psl. 29.*

1. Patikrinkite, ar įkrovimo stoties indikatorius mirksi mėlyna šviesa (tai rodo pažeistą kontūro kabelį). Žr. *Įkrovimo stoties signalinė lemputė psl. 48.*



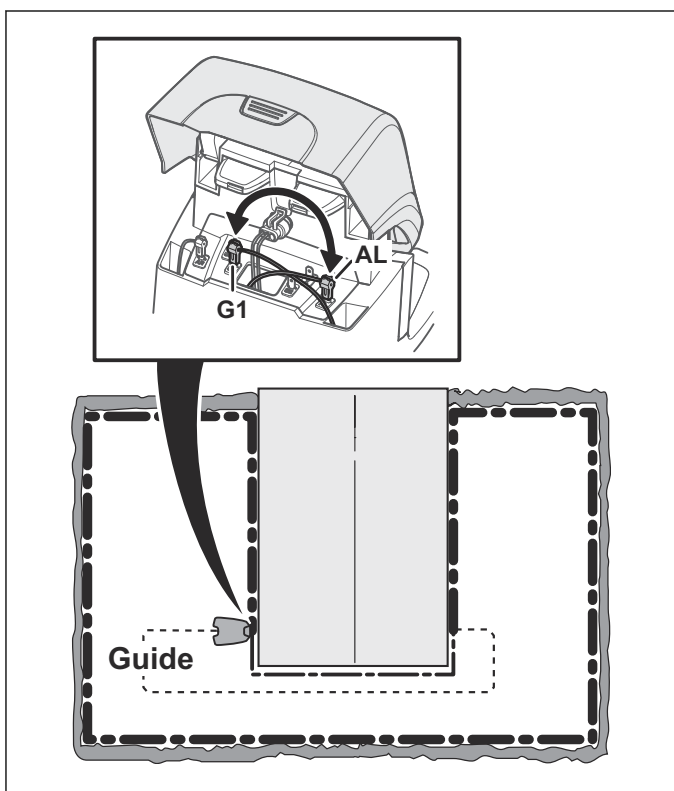
2. Patikrinkite, ar kontūro kabelio jungtis tinkamai prijungtos prie įkrovimo stoties ir nepažeistos. Patikrinkite ar įkrovimo stoties indikatorius dar mirksi mėlyna šviesa.



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

Pradėkite perjungdami jungtį AL ir G1.

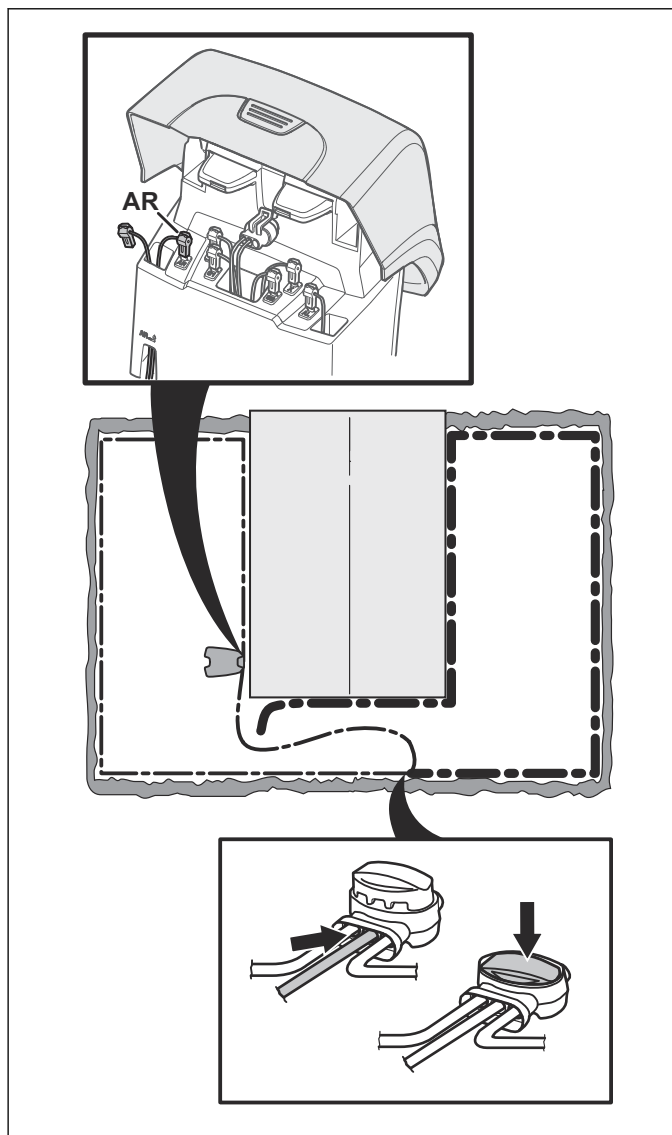
Jeigu indikatorius šviečia pastoviai žalia šviesa, kontūro kabelis pažeistas atkarpoje tarp AL jungties ir vietos, kurioje prie kontūro kabelio prijungtas kreipiamasis kabelis (pastorinta juoda linija paveiksle).



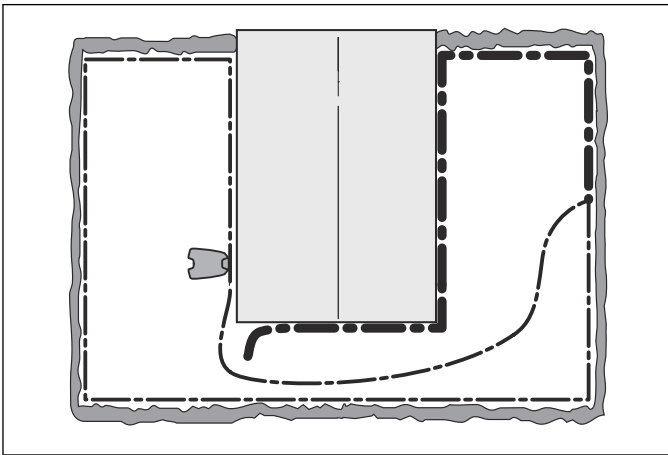
Gedimui nustatyti prireiks kontūro kabelio, jungčių ir movų:

a) Jeigu kontūro kabelis per trumpas, geriausia pakeisti visą kontūro kabelį tarp AL 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 AL ir G1 į pradinę padėtį. Atjunkite AR. Prie AR prijunkite naują kontūro kabelį. Antrąjį jo galą prijunkite prie įrengimo kabelio jos viduryje.

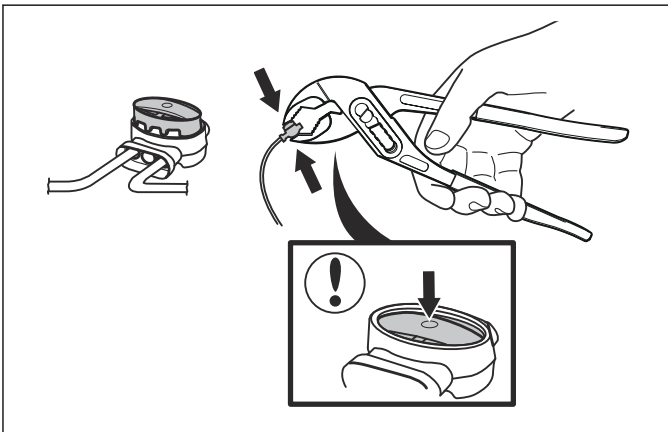


Jeigu indikatorius šviečia žalia šviesa, kontūro kabelis pažeistas atkarpoje tarp jo atjungto galo ir naujojo kabelio prijungimo vietos (pastorinta linija toliau). Šiuo atveju, perkeltite naujojo kabelio jungtį arčiau atjungto galo (maždaug į įtartinos atkarpos vidurį) ir vėl patikrinkite, ar indikatorius 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 AL ir G1 į pradinę padėtį. Tada įjunkite AR ir G1. Įjungiamo žalia indikatoriaus lemputė, tada atjunkite AL ir prijunkite prie AL 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 mėvėkite pirštines.



7 Transportavimas, saugojimas ir utilizavimas

7.1 Transportavimas

[dėtoms 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. 40*.

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 „GARDENA“ sieninio laikiklio. Daugiau informacijos apie sieninius laikiklius kreipkitės į vietinį „GARDENA“ 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 krepiamojo 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 „GARDENA“ roboto vejąplovės pateikti ženklai rodo, kad šio gaminio negalima išmesti kartu su buitineis 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. *Akumuliatoriaus keitimas psl. 41*.

8 Techniniai duomenys

8.1 Techniniai duomenys

Duomenys	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li, R160LiC
Modelių serijos	SILENO, išmanusis SILENO	SILENO+, išmanusis SILENO +	SILENO+, išmanusis SILENO +
Matmenys			
Ilgis, cm	63	63	63
Plotis, cm	51	51	51
Aukštis, cm	25	25	25
Svoris, kg	9,8	9,8	9,8
Elektros sistema			
Akumuliatorius, ličio jonų, 18 V / 2,1 Ah, gam. nr.	584 85 28-01, 584 85 28-02		
Maitinimas, V/28 V DC	100–240	100–240	100–240
Žemos įtampos kabelio ilgis, m	10	10	10
Vidutinės energijos sąnaudos maksimaliai naudojant	7,3 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 1 000 m ²	8,2 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 1 300 m ²	10 kWh per mėnesį, kai darbo zonos plotas 1 600 m ²
Įkrovimo srovė, A DC	1,3	1,3	1,3
Vidutinis įjovimo laikas, min.	65	65	65
Vidutinis įkrovimo laikas, min.	60	60	60
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 stiprumas²			
Išmatuotas garso stiprumo triukšmo lygis, dB (A)	58	58	58
Triukšmo emisijų nepibrėžtumai K _{WA} , dB (A)	2	2	2
Užtikrinamas garso stiprumo triukšmo lygis, dB (A)	60	60	60

¹ Didžiausia aktyvi 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. Triukšmo lygio deklaracijos atitinka standartą EN 50636-2-107:2015. Garantuotasis garso galios lygis gaminiuose galis skirtis nuo bandymų metu nustatytų 1–3 dB (A).

Duomenys	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li, R160LiC
Garso slėgio triukšmo lygis ties naudotojo ausimis, dB (A) ³	47	47	47
Pjovimas			
Pjovimo sistema	3 laisvai besisukantys pjovimo peiliai		
Peilių variklio greitis, aps. per min.	2300	2300	2300
Energijos sąnaudos pjaunant, W +/- 20 %	25	25	25
Pjovimo aukštis, cm	2–6	2–6	2–6
Pjovimo plotis, cm	22	22	22
Mažiausias galimas kelio susiaurėjimas, cm	60	60	60
Didžiausias pjovimo teritorijos nuolydis, %	35	35	35
Didžiausias kontūro kabelio kampas, %	15	15	15
Didžiausias kontūro kabelio ilgis, m	800	800	800
Didžiausias gido kabelio ilgis, m	400	400	400
Darbo našumas, m ² +/- 20 %	1 000	1 300	1 600
IP klasifikacija			
Robotas vejapjovė	IPX4	IPX4	IPX4
Įkrovimo stotis	IPX1	IPX1	IPX1
Transformatorius	IPX4	IPX4	IPX4

Vidinis SRD (trumpųjų dažnių diapazono prietaisas)	R100Li,	R100LiC	R130Li,	R130LiC	R160Li,	R160LiC
Veikimo dažnių juosta, MHz	-	863–870	-	863–870	-	863–870
Maksimali radijo dažnio galia, mW	-	25	-	25	-	25
Signalų nuotolis laisvame lauke, vid. (m)	-	100	-	100	-	100

„Husqvarna AB“ negali užtikrinti visiško suderinamumo tarp automatinės vejapjovės ir kitų tipų belaidžio ryšio sistemų, tokių kaip nuotolinio valdymo įranga, radijo siųstuvai, klausos aparatai, užkasti „elektrinio piemens“ kabeliai ir pan.

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

9.1 Garantijos sąlygos

GARDENA 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 neįgaliojai trečiajai 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 GARDENA akumuliatoriaus naudojimo.
- Žala, kurią gali sukelti naudojamos neoriginalios GARDENA 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 GARDENA robote vejapjovėje atsiranda klaida, susisiekite su savo vietiniu GARDENA atstovu, kuris jums pateiks tolesnius nurodymus. Kreipdamiesi į vietinį GARDENA 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 **R100Li, R130Li, R160Li, R100LiC, R130LiC ir R160LiC**, 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 psl. 53*.

Registruota įstaiga 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE-750 07 Uppsala, Sweden, pateikė ataskaitas dėl atitikties vertinimo pagal 2000 m. gegužės 8 d. Tarybos Direktyvos 2000/14/EB dėl triukšmo sklaidos į aplinką VI priedo nuostatas. Sertifikatui suteiktas numeris: 01/901/259 (GARDENA R100Li, R100LiC, R130Li and R130LiC). Sertifikatui suteiktas numeris (GARDENA R160Li and R160 LiC).

- Direktyva dėl radijo ryšio įrenginių **2014/53/ES**. Pritaikyti tokie standartai:
 - **Galutinis juodraštis 303 447 v1.1.1 (2017 06)**

Elektromagnetinis suderinamumas

- **ETSI EN 301 489-1 v 2.2.0**

Prietaisuose R100LiC, R130LiC ir R160LiC įrengta **Smart System** modelis, taip pat:

- **EN 301 489-3 v1.6.1**
- **EN 301 489-3 v1.9.2**
- **EN 300 220-1 v2.4.1**
- **EN 300 220-2 v2.4.1**



Huskvarna 2017-09-01

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

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



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

GARDENA ir kiti produkto bei savybių ženklai yra „Husqvarna Group“ prekių ženklai.
Visi matmenys laikomi apytiksliais.

www.gardena.com

Originalios instrukcijos

1158950-65



2017-10-16