

GUIDA RAPIDA GARDENA ROBOT RASAERBA

R38Li / R40Li / R45Li /
R50Li / R70Li / R80Li

 **GARDENA®**

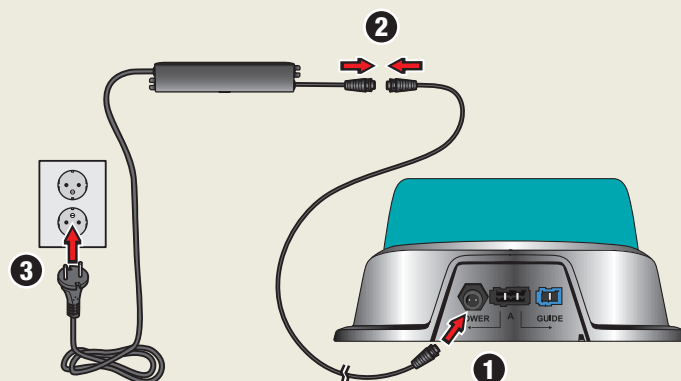


PRIME OPERAZIONI CON IL ROBOT RASAERBA GARDENA

1. Posizionamento e collegamento della stazione di ricarica

Vedere i capitoli 3.2 del Manuale Operatore

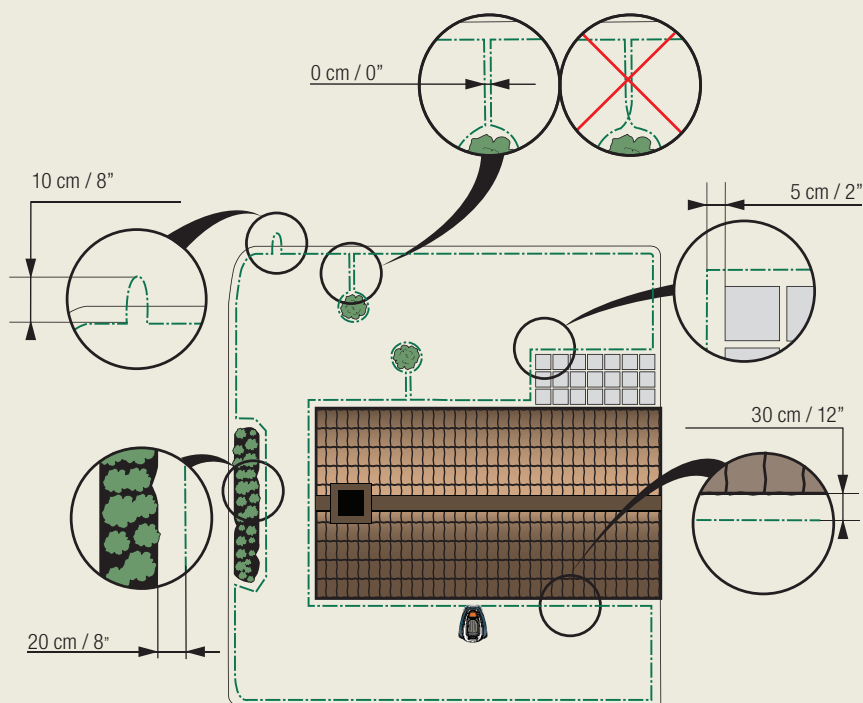
1. Posizionare la stazione di ricarica in una posizione centrale nell'area di lavoro, su una superficie piana e con molto spazio di fronte alla stazione stessa.
2. Collegare il cavo a bassa tensione del trasformatore alla stazione di ricarica e al trasformatore.
3. Collegare il trasformatore a una presa di rete da 230 V.



2. Caricamento della batteria e posizionamento del cavo perimetrale

Vedere i capitoli 3.3 e 3.4 del Manuale Operatore

1. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica per caricare la batteria durante la posa del cavo perimetrale. Portare l'interruttore principale sulla posizione 1.
2. Stendere il cavo perimetrale assicurandosi che formi un anello intorno all'area di lavoro.
3. Predisporre un occhiello nel punto in cui il cavo guida verrà collegato più tardi (vedere il punto 4.5).



1. Interruttore principale
2. Pulsante STOP
3. LED per il controllo del funzionamento dei cavi perimetrale e guida
4. Indicazione dell'altezza di taglio
5. Display
6. Tastiera



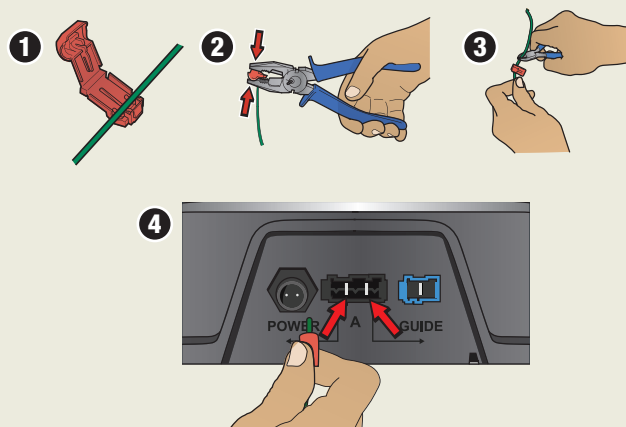
Stazione di ricarica



3. Collegamento del cavo perimetrale

Vedere i capitoli 3.5 del Manuale Operatore

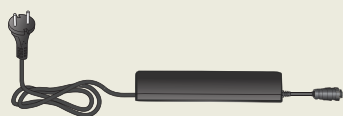
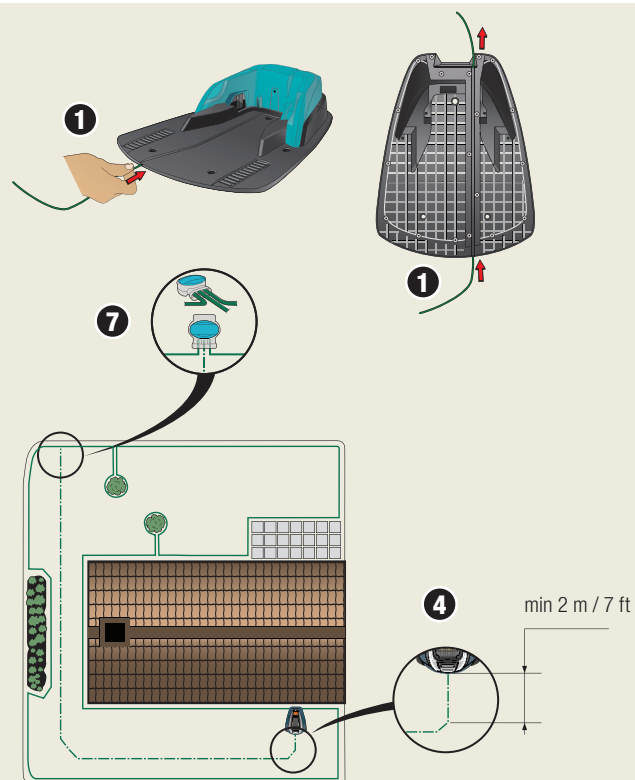
1. Aprire il connettore e appoggiare le estremità del cavo negli incavi di ogni connettore.
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze.
3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso. Tagliare a 1 o 2 cm sopra i connettori.
4. Premere i connettori sui pin di contatto, marcati A sulla stazione di ricarica. È importante che il cavo di destra sia collegato al pin di contatto di destra e che il cavo di sinistra sia collegato al pin di sinistra.



4. Posizionamento e collegamento del cavo guida

Vedere i capitoli 3.6 del Manuale Operatore

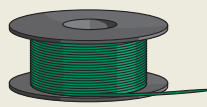
1. Inserire il cavo guida attraverso la feritoia situata sul fondo della stazione di ricarica.
2. Montare il connettore sul cavo guida come è stato fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate sopra.
3. Fissare il connettore al pin di contatto marcato Guida presente sulla stazione di carico.
4. Posare il cavo guida ad almeno 2 metri di distanza dalla parte frontale della stazione di carico.
5. Condurre il cavo guida fino al punto dell'anello perimetrale dove verrà effettuato il collegamento. Nella stesura del cavo evitare gli angoli stretti.
6. Tagliare il cavo perimetrale con dei tagliafili al centro dell'occhietto predisposto al punto 2.3.
7. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale usando i giunti in dotazione. Premere i giunti per unirli completamente con un paio di pinze.



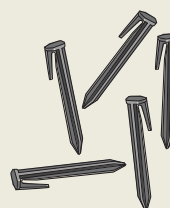
Trasformatore



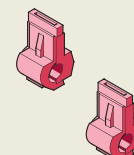
Cavo a bassa tensione



Cavo perimetrale e giunti



Picchetti



Connettori



Astina di misurazione



5. Avviamento e arresto

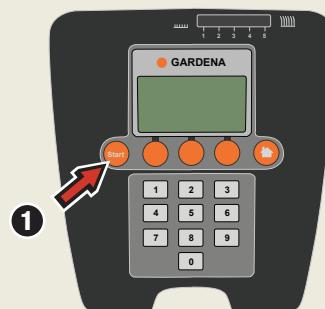
Vedere i capitoli 4.3 e 4.4 del Manuale Operatore

Avviamento

1. Aprire il coperchio premendo il pulsante *STOP*.
2. Posizionare l'interruttore principale su *1*. Quando questa operazione viene eseguita per la prima volta, inizia una sequenza di avviamento dove, tra le altre cose, deve essere selezionato un codice PIN di quattro cifre.
3. Premere il pulsante *START*.
4. Chiudere il coperchio.

Arresto

Premere il pulsante *STOP*.



6. Regolare il robot rasaerba in base al giardino

Vedere i capitoli 6.3, 6.4 e 6.6 del Manuale Operatore

Il manuale propone suggerimenti per impostazioni importanti del robot rasaerba. Tutte le impostazioni del robot rasaerba vengono eseguite attraverso le funzioni di menu.

Adeguare il rasaerba alle dimensioni del prato

I risultati di taglio dipendono dal tempo di rasatura.

Adeguare il tempo di taglio al giardino utilizzando la funzione *Timer*.

Se il rasaerba taglia troppo spesso, il prato sembrerà calpestato.

Se il rasaerba taglia troppo raramente, il prato non verrà rasato adeguatamente.

Timer

Decidere in quali orari della giornata e in quali giorni della settimana fare funzionare il rasaerba. Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa il numero di metri quadrati per ora e giorno elencati nella tabella sulla capacità di lavoro.

Tabella della capacità di lavoro

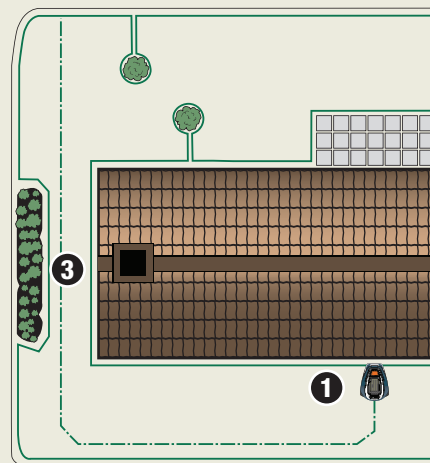
Modello	Circa m ² all'ora al giorno
GARDENA R38Li / R40Li	Circa 30
GARDENA R45Li / R50Li	Circa 32
GARDENA R70Li / R80Li	Circa 45

Provate il rasaerba attraverso le strettoie

I passaggi stretti presenti nel giardino rendono difficile per il rasaerba il ritrovamento della stazione di ricarica. Usare la funzione *Test uscita* (*Guida per calibrare* per GARDENA R38Li, R40Li, R45Li & R50Li) per verificare se il rasaerba può attraversare il punto più stretto.

1. Posizionare il rasaerba nella stazione di ricarica.
2. Selezionare *Test uscita* (*Guida per calibrare* per GARDENA R38Li, R40Li, R45Li & R50Li) nel menu del robot rasaerba e premere *OK*. Quindi premere il pulsante *Start* e chiudere lo sportello.
3. Verificare che il rasaerba segua il cavo guida attraverso il passaggio.
 - a. Se il rasaerba passa attraverso il passaggio, il test è completo.
 - b. Se il rasaerba non riesce ad attraversare il punto più stretto: verificare che il cavo guida sia disposto come da istruzioni contenute nel capitolo 3.6 del Manuale Operatore.

Per il modello GARDENA R70Li & R80Li è inoltre possibile regolare la larghezza del corridoio. Vedere il capitolo 6.4 del Manuale Operatore.



WWW.GARDENA.COM

 **GARDENA®**

Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche senza preavviso.
Copyright © 2014 GARDENA Manufacturing GmbH. Tutti i diritti riservati.
www.gardena.com