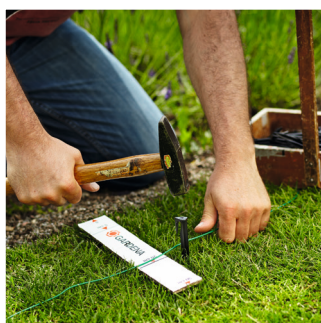


# KURZANLEITUNG GARDENA MÄHROBOTER

R38Li / R40Li / R45Li /  
R50Li / R70Li / R80Li

 **GARDENA®**

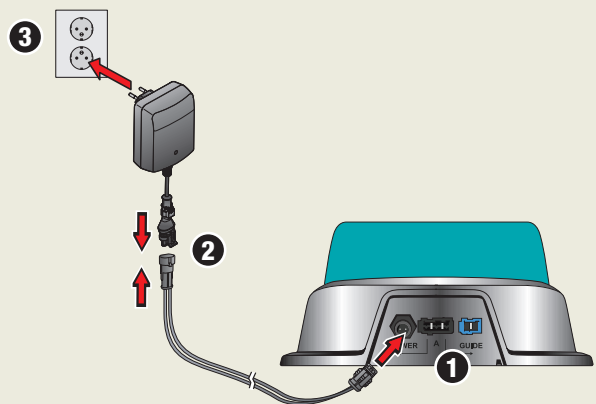


# ERSTE SCHRITTE MIT DEM GARDENA MÄHROBOTER

## 1. Aufstellen und Anschließen der Ladestation

Siehe Kapitel 3.2 im Bedienungsanleitung

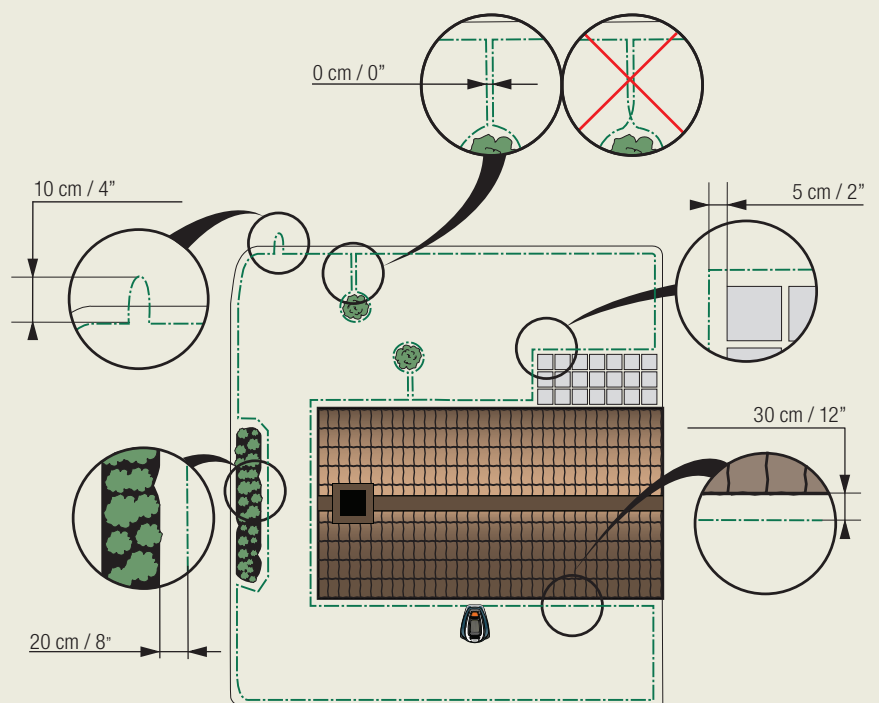
1. Die Ladestation sollte auf einer relativ horizontalen Fläche zentral im Arbeitsbereich positioniert werden, mit viel Freifläche vor der Ladestation.
2. Schließen Sie das Niederspannungskabel der Stromversorgung an die Ladestation und das Netzteil an.
3. Schließen Sie das Netzteil an eine Steckdose mit 100 – 240 V an.



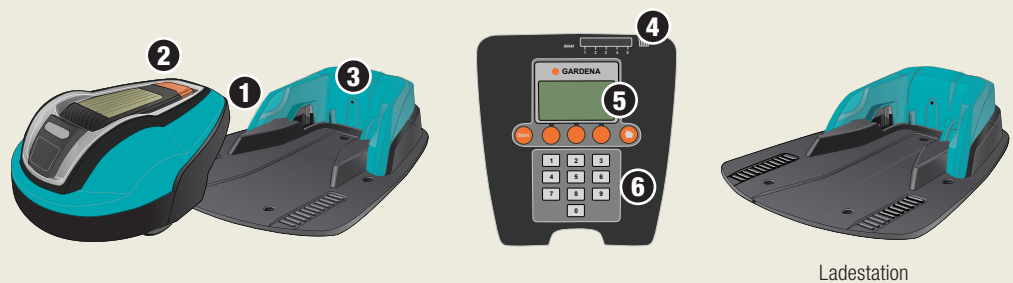
## 2. Aufladen des Akkus und Verlegen des Begrenzungskabels

Siehe Kapitel 3.3 und 3.4 im Bedienungsanleitung

1. Den Mähroboter zum Aufladen des Akkus in die Ladestation stellen, während das Begrenzungskabel verlegt wird. Den Hauptschalter auf die Position 1 stellen.
2. Das Begrenzungskabel verlegen, sodass es eine Schleife um den Arbeitsbereich bildet.
3. Machen Sie eine Schlaufe an der Stelle, an der später das Suchkabel angeschlossen werden soll (siehe Punkt 4.5).



1. Hauptschalter
2. STOP-Taste
3. LED für Funktionsprüfung des Begrenzungskabel und Suchkabel
4. Schnitthöhenanzeige
5. Display
6. Tastatur



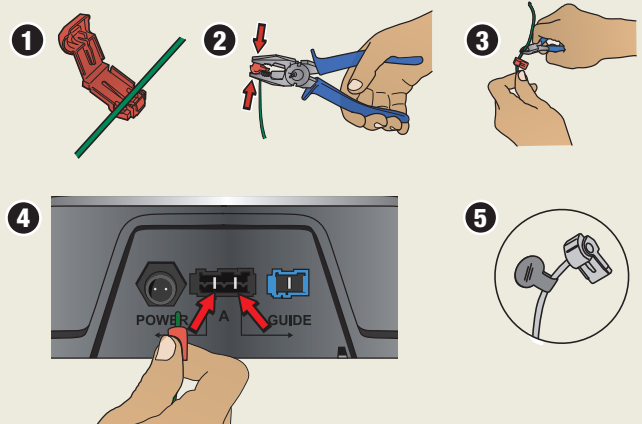
Ladestation



### 3. Anschließen des Begrenzungskabels

Siehe Kapitel 3.5 im Bedienungsanleitung

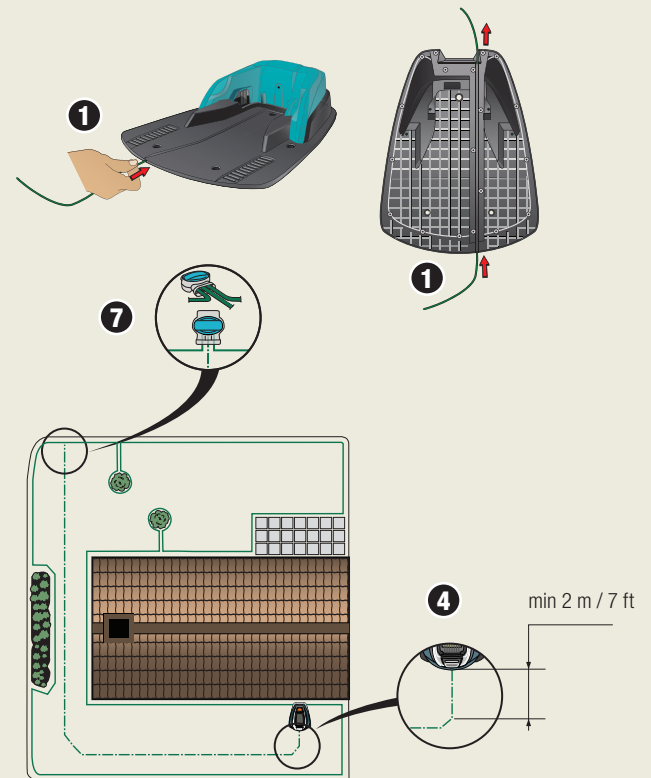
1. Anschlussklemmen öffnen und die Kabelenden in die Einbuchtungen des Verbinders legen.
2. Die Anschlussklemmen mit einer Zange zusammendrücken.
3. Überstehendes Begrenzungskabel abschneiden. 1-2 cm oberhalb der jeweiligen Anschlussklemme.
4. Die Anschlussklemmen an den mit "A" gekennzeichneten Kontaktstiften an der Ladestation einstecken. Es ist wichtig, dass von rechts kommende Kabel am rechten Kontaktstift und das von links kommende Kabel am linken Kontaktstift eingesteckt wird.
5. Markieren Sie die Kabel mit den mitgelieferten Kabelmarkierungen. Dadurch lassen sich die Kabel einfacher wieder korrekt verbinden.



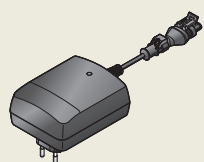
### 4. Verlegen und Anschließen des Suchkabels

Siehe Kapitel 3.6 im Bedienungsanleitung

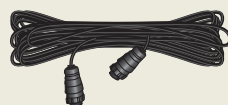
1. Das Suchkabel durch die Öffnung unten an der Ladestation führen.
2. Die Anschlussklemme auf dieselbe Weise wie das Begrenzungskabel gemäß den Anweisungen oben mit dem Suchkabel verbinden.
3. Die Anschlussklemme an dem mit "Guide" gekennzeichneten Kontaktstift an der Ladestation einstecken.
4. Das Suchkabel mindestens 2 m gerade an der Vorderkante der Ladestation herausziehen.
5. Das Suchkabel zu dem Punkt an der Begrenzungsschleife verlegen, an dem diese miteinander verbunden werden sollen. Vermeiden Sie eine Kabelverlegung mit spitzen Winkeln.
6. Das Begrenzungskabel mit einer Kneifzange in der Mitte der in Punkt 2.3 erstellten Schlaufe abschneiden.
7. Das Suchkabel und das Begrenzungskabel mit Hilfe dem dafür vorgesehenen Verbinder verbinden. Den Verbinder mit einer Zange vollständig zusammendrücken.



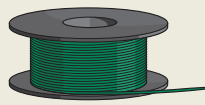
Zusätzlich zu dieser Kurzanleitung stehen auf der GARDENA Website unter [www.gardena.com](http://www.gardena.com) Schritt-für-Schritt-Installationsvideos zur Verfügung.



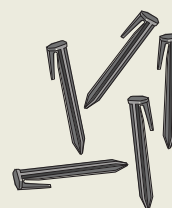
Netzteil



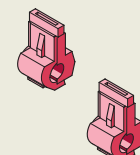
Niederspannungskabel



Begrenzungskabel und  
Verbinder



Haken



Anschlussklemmen



Messhilfe



## 5. Starten und stoppen

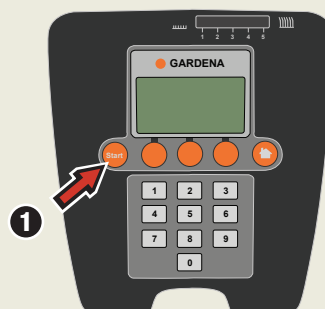
Siehe Kapitel 4.3 und 4.4 im Bedienungsanleitung

### Starten

1. Durch Drücken der **STOP**-Taste die Abdeckung öffnen.
2. Hauptschalter auf Position **1** stellen. Wird diese Position zum ersten Mal eingestellt, beginnt eine Startsequenz, bei der Sie u. a. einen vierziffrigen PIN-Code eingeben können.
3. **START**-Taste drücken.
4. Abdeckung schließen.

### Stoppen

**STOP**-Taste drücken.



## 6. Den Mähroboter an Ihren Garten anpassen

Siehe Kapitel 6.3, 6.4 und 6.6 im Bedienungsanleitung

Hier finden Sie einige Tipps zu wichtigen Einstellungen für Ihren Mähroboter. Alle Einstellungen für Ihren Mähroboter werden mit Hilfe der Menüfunktionen vorgenommen.

### Mäher an die Grösse Ihrer Rasenfläche anpassen

Die Mähergebnisse hängen von der Mähzeit ab. Passen Sie die Mähzeit mit Hilfe der **Timer**-Funktion an Ihren Garten an. Wenn der Mähroboter zu viel mäht, kann das Gras platt gefahren aussehen. Wenn der Mähroboter zu selten mäht, wird der Rasen nicht ausreichend geschnitten.

### Timer

Sie bestimmen, zu welchen Tageszeiten und an welchen Wochentagen der Mäher arbeitet. Bedenken Sie beim Einstellen des Timers, dass der Mähroboter ungefähr die in der Tabelle „Arbeitskapazität“ aufgeführte Anzahl an Quadratmetern pro Stunde und Tag mäht.

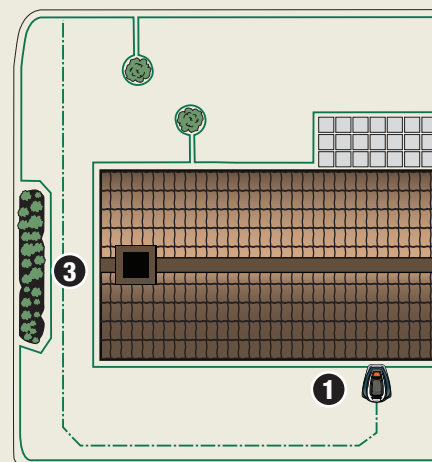
Tabelle „Arbeitskapazität“	
Modell	Ungefähr m <sup>2</sup> pro Stunde und Tag
GARDENA R38Li	32
GARDENA R40Li	33
GARDENA R45Li	38
GARDENA R50Li	42
GARDENA R70Li	44
GARDENA R80Li	50

### Testlauf des Mähroboters durch enge Passagen

Schmale Passagen im Garten können dem Mähroboter die Suche nach der Ladestation erschweren. Mit der Funktion **Test Aus** (R70Li) (Funktion **Kalibrierung des Korridors** beim GARDENA R38Li, R40Li, R45Li & R50Li) können Sie testen, ob der Mähroboter in der Lage ist, durch die schmalen Passagen zu fahren.

1. Platzieren Sie den Mähroboter in der Ladestation.
2. Wählen sie im Menü des Mähroboters **Test Aus** (**Kalibrierung des Korridors** beim GARDENA R38Li, R40Li, R45Li & R50Li) und drücken Sie auf **OK**. Drücken Sie anschließend die **Start**-Taste und schließen Sie die Abdeckung.
3. Prüfen Sie, ob der Mähroboter dem Suchkabel durch die Passage folgt.
  - a. Wenn der Mähroboter durch die Passage fährt, ist der Test abgeschlossen.
  - b. Wenn der Mähroboter die Passage nicht durchqueren kann: Prüfen Sie, ob das Suchkabel gemäß den Anweisungen in Kapitel 3.6 der Bedienungsanleitung korrekt verlegt worden ist.

Die Korridorbreite des GARDENA Mähroboters R70Li & R80Li kann eingestellt werden. Siehe Kapitel 6.4 in Bedienungsanleitung.



[WWW.GARDENA.COM](http://WWW.GARDENA.COM)

 **GARDENA®**

Änderungen ohne vorherige Ankündigung vorbehalten.  
Copyright © 2015 GARDENA Manufacturing GmbH. Alle Rechte vorbehalten.  
[www.gardena.com](http://www.gardena.com)

115 78 72-51