

Kasutaja käsiraamat

R38Li, R40Li, R45Li, R50Li, R70Li, R80Li



TÄHTIS TEAVE

Ärge unustage, et seadme kasutaja vastutab seadmest tingitud ohtude ning õnnetuste ning varaliste kahjude eest.

Hoidke kasutusjuhendit edaspidiseks kasutamiseks kindlas kohas!

Seda seadet ei tohi kasutada isikud (sh lapsed), kellel on nõrgemad füüsilised, sensoorsed või vaimsed võimed või puudulikud teadmised ja kogemused, välja arvatud juhul, kui neid jälgitakse või juhendatakse seadme kasutamisel isiku poolt, kes vastutab nende ohutuse eest. Laste puhul tuleb jälgida, et nad seadmega ei mängiks.

Seda seadet tohivad kasutada lapsed alates 8. eluaastast ja isikud, kellel on vähenenud füüsilised, sensoorsed või vaimsed võimed või puudulikud teadmised ja kogemused, kui neid jälgib või juhendab vastutav isik, kes tagab, et nad kasutavad seadet ohutult ning mõistavad seotud ohtusid.

Lapsed ei tohi seadmega mängida. Lapsed ei tohi seadet ilma järelevalveta puhastada ega hooldada.

Ärge ühendage toiteallikat vooluvõrku, kui toitepistik või -juhe on kahjustatud. Kahjustatud või sõlmes juhe suurendab elektrilöögi ohtu.

Laadige akut ainult komplekti kuuluvas laadimisjaamas. Kasutage alati algset toiteplokki. Väärkasutus võib põhjustada elektrilöögi, ülekuumenemise või söövitava vedeliku lekke akust. Elektrolüüdilekke korral loputage vee või neutraliseerimisvahendiga, silmasattumise korral pöörduge arsti poole.

Kasutage ainult tootja poolt soovitatud originaalakusid. Originaalakudest erinevate akude kasutamise korral ei saa toote ohutust garanteerida.

Ärge kasutage mittetaaslaetavaid akusid.

Aku eemaldamisel tuleb seade toitevõrgust lahutada.

SISUKORD

Sissejuhatus ja ohutus	5
Sissejuhatus	5
Sümbolid tootel	6
Sümbolid kasutusjuhendis	7
Ohutusjuhised	8
Tutvustus	11
Mis on mis?	12
Pakendi sisu	13
Funktsioon	14
Otsimismeetod	16
Paigaldamine	17
Ettevalmistused	17
Laadimisjaama paigaldamine	18
Aku laadimine	22
Piirdekaabli paigaldamine	23
Piirdekaabli ühendamine	29
Juhtkaabli paigaldamine	30
Ringi kontrollimine	34
Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine	34
Laadimisjaama testdokkimine	35
Kasutamine	36
Tühjenenud aku laadimine	36
Taimeri kasutamine	37
Käivitamine	38
Seiskamine	38
Väljalülitamine	39
Lõikekõrguse reguleerimine	39
Juhtpaneel	40
Tegevuse valik	41
Mitmikvaliku nupud	42
Numbrid	42
Pealüiti	42
Menüü funktsioonid	43
Peamenüü	43
Menüü struktuur	44
Taimer	46
R70Li, R80Li paigaldamine	49
Turvalisus	53
Settings (Seaded)	55
Aia näited	59
Hooldamine	63
Hoiustamine talvel	64
Pärast talvist hoiendamist	64
Puhastamine	65
Transport ja teisaldamine	66
Äikese ajal	66
Lõiketerade vahetamine	67
Aku vahetamine	67
Veaotsing	69
Teated	69
Laadimisjaama märgutuli	73
Sümptomid	74
Ringkaabli katkestuste otsimine	76
Tehnilised andmed	80
Garantii tingimused	82
Keskkonnateave	83
EÜ vastavusdeklaratsioon	84

MÄRKMELEHTE

Seerianumber:	_____
PIN-kood:	_____
Toote registreerimise võti:	_____

Toote registreerimise võti on väärtuslik dokument ja seda tuleb hoida kindlas kohas. See võti on vajalik näiteks toote registreerimiseks GARDENA veebilehel või robotniiduki lukustusest vabastamiseks PIN-koodi kaotamise korral. Toote registreerimise võti sisaldub toote pakendis eraldi dokumendina.

Kui robotniiduk varastatakse, on oluline teavitada sellest ettevõtet GARDENA. Võtke ühendust GARDENA keskteenindusega ja edastage robotniiduki seerianumber ja toote registreerimise võti, et toote varguse saaks registreerida rahvusvahelises andmebaasis. See on oluline samm robotniidukite varguste tõkestamisel, mille abil vähendatakse huvi varastatud robotniidukite ostmise ja müümise vastu.

Kui pöördate GARDENA keskteeninduse poole, hoidke alati robotniiduki seerianumber käepärast, sest see kiirendab teie teenindamist.

GARDENA keskteenindus

www.gardena.com

1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

1. Sissejuhatus ja ohutus

1.1 Sissejuhatus

Õnnitleme teid selle kvaliteettoote valimise puhul. GARDENA robotniiduki parimate töötulemuste saavutamiseks vajate teadmisi seadme tööpõhimõtete kohta. Kasutusjuhend sisaldab olulist teavet robotniiduki, selle paigaldamise ja kasutamise kohta.

Lisateavet käesoleva kasutusjuhendi kohta leiate GARDENA veebisaidilt www.gardena.com. Sealt leiate lisateavet ja robotniiduki kasutamise juhised.

www.gardena.com

Kasutusjuhendist arusaamise lihtsustamiseks kasutatakse selles järgmisi tunnuseid.

- *Kaldkirjas* olev tekst tähistab robotniiduki ekraanil kuvatavaid teateid või viiteid kasutusjuhendi teistele peatükkidele.
- **Rasvases** kirjas sõnad tähistavad robotniiduki klahvistiku nuppe.
- **SUURTÄHTEDEGA** ja *kursiivis* sõnad tähistavad pealüliti asendit ja robotniiduki erinevaid töörežiime.

GARDENA tegeleb pidevalt oma toodete edasiarendamisega ning jätab seetõttu endale õiguse eelneva etteavitamiseteta teha muudatusi toodete välimuses ja funktsionaalsuses.

TÄHTIS TEAVE

Lugege kasutusjuhend enne robotniiduki kasutamist põhjalikult läbi ja veenduge, et kõik juhised on täiesti arusaadavad.



HOIATUS

Robotniiduki väärkasutamine võib lõppeda õnnetusega.



HOIATUS

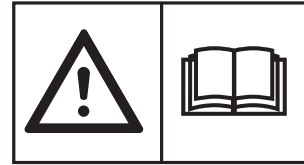
Ärge kunagi kasutage robotniidukit, kui niidualas viibib inimene, eriti lapsi, või loomi.

1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

1.2 Sümbolid tootel

Robotniidukil leiduvad järgmised sümbolid. Tutvuge nendega hoolikalt.

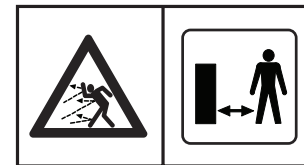
- Lugege kasutusjuhend enne robotniiduki kasutamist põhjalikult läbi ja veenduge, et kõik juhised on täiesti arusaadavad. Niiduki ohutuks ja tõhusaks kasutamiseks tuleb hoolikalt järgida käesolevas kasutusjuhendis toodud hoiatusi ja ohutusjuhiseid.



- Robotniidukit saab käivitada üksnes siis, kui pealüliti on asendis 1 ning õige PIN-kood on sisestatud. Enne seadme kontroll- ja/või hooldustoimingute alustamist keerake pealüliti asendisse 0.



- Hoidke end töötavast robotniidukist ohutus kauguses. Hoidke käed ja jalad liikuvatest teradest eemal. Ärge mitte kunagi pange käsi või jalgu töötava robotniiduki lähedusse või selle alla.



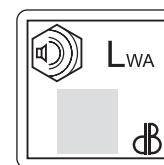
- Ärge sõitke robotniidukil.



- See toode vastab rakenduvatele EÜ direktiividele.



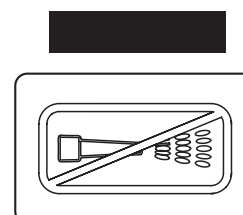
- Ümbruse mürasaaste. Toote emissioonid on esitatud 10. peatükis („Tehnilised andmed”) ja andmesildil.



- Toote tööea lõppedes ei tohi seda kasutusest kõrvaldada koos tavaliste olmejäätmetega. Veenduge, et toote ringlussevõtul järgitakse kohalikke eeskirju.



- Ärge mitte kunagi kasutage robotniiduki puhastamiseks kõrgsurvepesurit või voolavat vett.



1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

- Madalpingekaablit ei tohi lühendada, pikendada või jätkata.
- Ärge kasutage trimmerit madalpingekaabli lähedal. Olge ettevaatlik, kui trimmerdate servadel, kuhu on paigaldatud kaablid.

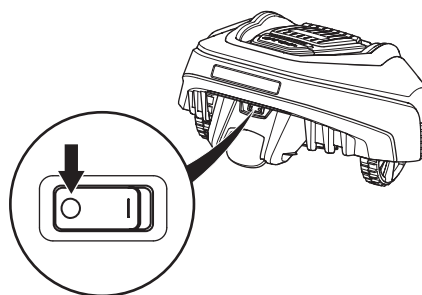


3012-1351

1.3 Sümbolid kasutusjuhendis

Kasutusjuhendis leiduvad järgmised sümbolid. Tutvuge nendega hoolikalt.

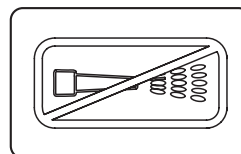
- Enne seadme kontroll- ja/või hooldustoimingute alustamist keerake pealüliti asendisse 0.



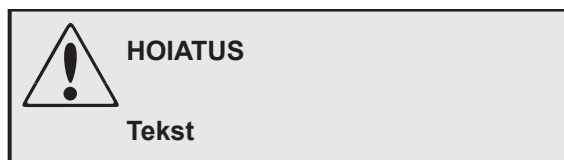
- Niiduki raamiga töötamisel kandke alati kaitsekindaid.



- Ärge mitte kunagi kasutage robotniiduki puhastamiseks kõrgsurvepesurit või voolavat vett.



- Hoiatuskast näitab kehavigastuste ohtu, eriti kui juhiseid ei järgita.



- Teavituskast näitab varakahju ohtu, eriti kui juhiseid ei järgita. Kasti kasutatakse ka juhul, kui valitseb kasutaja vea oht.

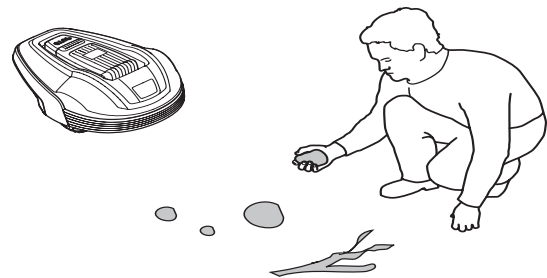


1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

1.4 Ohutusjuhised

Kasutamine

- Robotniiduk on mõeldud muru niitmiseks lagedatel ja tasastel aladel. Seadmega tohib kasutada ainult tootja soovitatud lisatarvikuid. Kõik muud kasutusviisid on väärad. Tootja kasutus-, hooldus- ja remondijuhiseid tuleb täpselt järgida.
- Kasutage parkimisfunktsiooni HOME või lülitage robotniiduk pealülitist välja, kui inimesed (eelkõige lapsed) või loomad on niidupiirkonnas. Kui niidualas viibib inimesi või loomi, on soovitatav programmeerida niiduki tööaeg näiteks öötundidele, mil alas ei viibi kedagi. Vt peatükki 6.3 *Taimer*.
- Robotniidukit võivad kasutada, hooldada ja remontida ainult isikud, kes on selle eriomaduste ja ohutusjuhistega täielikult kursis. Lugege kasutusjuhend enne robotniiduki kasutamist põhjalikult läbi ja veenduge, et kõik juhised on täiesti arusaadavad.
- Robotniiduki algse konstruktsiooni muutmise on keelatud. Kõik muudatused teostate omal vastutusel.
- Veenduge, et murul ei oleks kive, oksa, tööriistu, mänguasju ega muid esemeid, mis võivad lõiketeri kahjustada. Murul asuvad esemed võivad ühtlasi põhjustada robotniiduki ummistuse ja sel juhul võib eseme eemaldamiseks ja töö jätkamiseks minna vaja spetsialisti abi.
- Käivitage robotniiduk vastavalt juhistele. Kui pealüliti on asendis 1, siis hoidke käed ja jalad keerlevatest teradest eemale. Ärge kunagi pange käsi ja jalgu robotniiduki alla.
- Ärge kunagi tõstke robotniidukit üles ega kandke seda ajal, mil pealüliti on asendis 1.
- Ärge laske robotniidukit kasutada isikutel, kes ei oska seda kasutada ega tea selle tööpõhimõtteid.
- Robotniidukil ei tohi lasta kokku pörgata inimeste või teiste elusolenditega. Kui inimene või muu elusolend satub niiduki teele, tuleb niiduk koheselt seisata. Vt peatükki 4.4 *Seiskamine*.
- Ärge asetage esemeid robotniiduki või selle laadimisjaama peale.
- Ärge lubage kasutada robotniidukit, mille teraketas või kere on kahjustada saanud. Samuti ei tohi kasutada defektse tera, kruvide, mutrite või juhtmetega robotniidukit.
- Ärge kasutage robotniidukit, kui selle pealüliti ei tööta.



1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

- Kui robotniidukit hetkel ei kasuta, lülitage see alati pealülitist välja. Robotniidukit saab käivitada üksnes siis, kui pealüliti on asendis 1 ning õige PIN-kood on sisestatud.
- Robotniidukit ei tohi mitte kunagi kasutada vihmutiga samal ajal. Sellisel juhul kasutage taimerifunktsiooni (vt peatükki 6.3 *Timer*), et vältida niiduki ja vihmuti üheaegne töötamine.
- Sisseehitatud alarm on väga vali. Olge ettevaatlik, eriti kui robotniidukit käsitsetakse siseruumides.
- Pole võimalik tagada täielikku ühilduvust robotniiduki ja teist tüüpi traadita süsteemide vahel, milleks võivad olla kaugjuhtimispuldid, raadiosaatjad, kuuldeseadmed, maa-alused elektrilised loomapiirded vms.
- Maapinnas asuvad metallesemed (nt raudbetoon või mutivõrgud) võivad põhjustada seadme tööseisaku. Metallesemed võivad põhjustada piirdesignaali häireid, millega võib omakorda kaasneda seadme tööseisak.
- Robotniidukit ei tohi kunagi kasutada temperatuuril alla 0 °C. See võib toodet kahjustada.

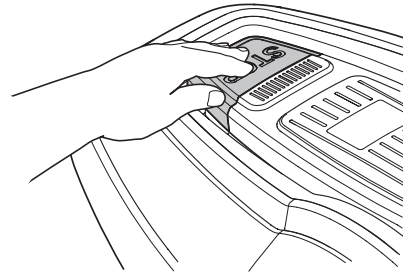
1. SISSEJUHATUS JA OHUTUS

Transport

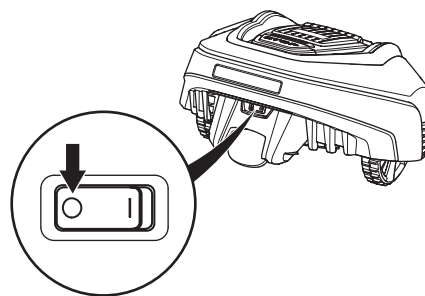
Kui soovite robotniidukit kaugemale transportida, soovitame selleks kasutada toote originaalpakendit.

Niiduki ohutuks toimetamiseks tööalale või tööalalt ära toimige järgmiselt.

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **STOP**. Kui turvalisustase on keskmine või kõrge (vt peatükki 6.5 *Turvalisus*), tuleb sisestada PIN-kood. PIN-kood on neljakohaline ja see valitakse robotniiduki esmakordsel käivitamisel. Vt peatükki 3.8 *Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine*.
2. Seadke pealüliti asendisse 0.



3. Robotniiduki kandmisel hoidke kinni käepidemest, mis asub robotniiduki all tagaosas. Kandke robotniidukit nii, et löiketera ketas asuks kehast eemal.



TÄHTIS TEAVE

Ärge tõstke robotniidukit ajal, mil see on laadimisjaamas. See võib kahjustada nii laadimisjaama kui ka robotniidukit. Avage kaas ning tõmmake robotniiduk laadimisjaamast välja, enne kui seda tõstma hakkate.

Hooldamine

- Kontrollige robotniidukit iga nädal ning vahetage välja kahjustunud või kulunud osad.
- Kontrollige eriti seda, et löiketerad ega löiketerade ketas poleks kahjustatud. Veenduge ka selles, et löiketerad saavad vabalt pöörelda. Löiketerade vahetamisel asendage korraga kõik löiketerad ja kruvid, et pöörlevad osad oleksid tasakaalus. Vt peatükki 8.6 *Löiketerade vahetamine*.



TÄHTIS TEAVE

Ärge mitte kunagi kasutage robotniiduki puhastamiseks kõrgsurvepesurit või voolavat vett. Ärge kunagi kasutage puhastamiseks lahusteid.

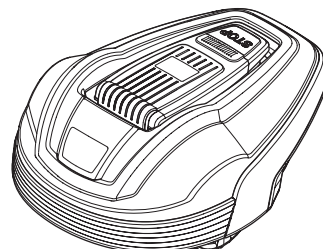
2. TUTVUSTUS

2. Tutvustus

Käesolev peatükk sisaldab olulist teavet, mida tuleb arvestada seadme töökeskkonna planeerimisel.

Robotniiduki paigaldamine hõlmab järgmist nelja põhikomponenti.

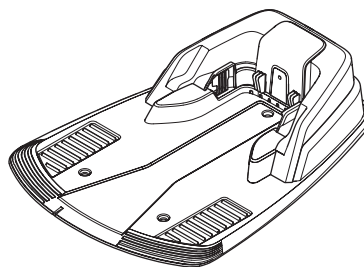
- Robotniidukit, mis niidab muru korrapärase mustri järgi. Robotniiduki jõuallikaks on hooldusvaba aku.



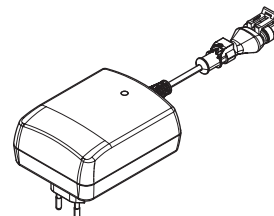
- Laadimisjaama, kuhu robotniiduk tagasi pöördub, kui aku laetuse tase liiga madalale langeb.

Laadimisjaamal on kolm funktsiooni:

- saata piirdekaabli kaudu juhtsignaale;
 - saata juhtkaabli kaudu juhtsignaale, et robotniiduk leiaks laadimisjaama;
 - laadida robotniiduki akut.
- Toiteallikas, mis ühendatakse laadimisjaama ja 100–240 V seinakontakti vahele. Toiteallikas on ühendatud seinakontakti ja laadimisjaamaga 10 m madalpingekaabliga. Madalpingekaablit ei tohi lühendada ega pikendada. Lisatarvikuna saab osta 3 m ja 20 m madalpingekaablid.

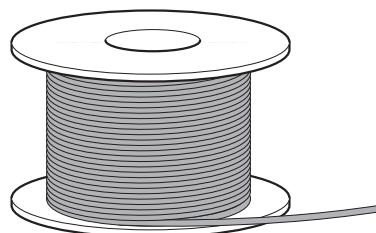


- Piirdekaabel, mis on piirdena robotniiduki tööpiirkonna ümber paigutatud. Piirdekaabel paigaldatakse muruplatsi servade ümber ning ühtlasi ümbritsetakse sellega esemed ja taimed, millega robotniiduk kokku ei tohi põrgata. Piirdekaablit kasutatakse samaaegselt ka juhtkaablina.



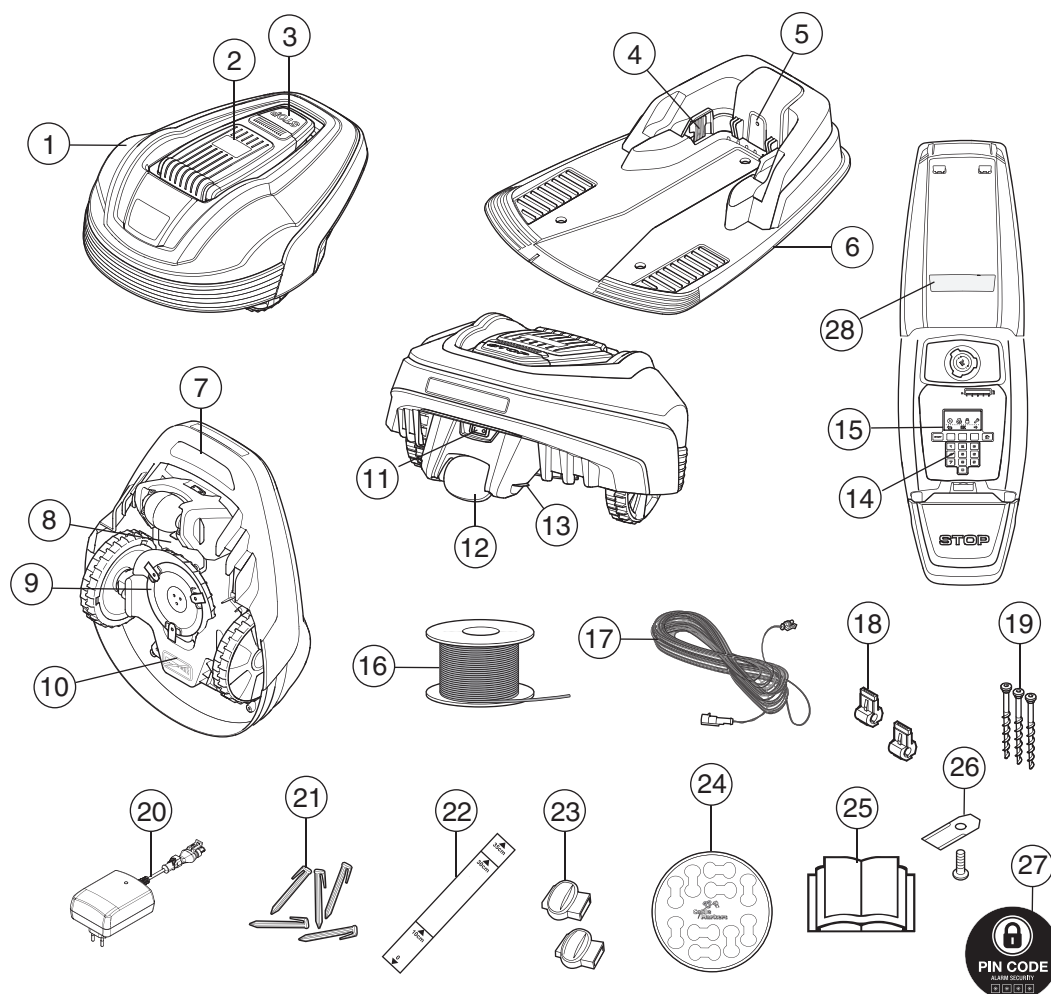
Paigaldamiseks tarnitav piirdekaabel on 200 m pikkune (GARDENA R38Li, R40Li, R45Li & R50Li puhul 150 m pikkune). Kui sellest ei piisa, saate piirdekaablit juurde osta ning selle originaalmuhvi abil olemasoleva piirdekaabliga ühendada.

Piirdekaabli maksimaalne lubatud pikkus on 400 m.



2. TUTVUSTUS

2.1 Mis on mis?



3018-169

Numbrid joonisel tähistavad järgmist.

- | | |
|--|---|
| 1. Korpus | 16. Ringikaabel piirderingi ja juhtkaablina kasutamiseks |
| 2. Näidiku, klaviatuuri ja lõikekõrguse regulaatori kate | 17. Madalpingekaabel |
| 3. Stopp-nupp / kaane lukusti | 18. Piirdekaabli ja laadimisjaama ühendamiseks vajalik ühendus |
| 4. Kontaktriba | 19. Laadimisjaama kinnituskruvid |
| 5. LED-lambike laadimisjaama, piirdekaabli ja juhtkaabli töö kontrollimiseks | 20. Toiteallikas (toiteallika välimus võib olenevalt turust olla erinev) |
| 6. Laadimisjaam | 21. Klambrid |
| 7. Kandekäepide | 22. Mõõteriist piirdekaabli paigaldamise hõlbustamiseks (mõõteriist võetakse karbi küljest lahti) |
| 8. Akukate | 23. Ühendusklemm piirdekaablile |
| 9. Lõiketera ketas | 24. Juhtmemärgid |
| 10. Raamikarp, sisaldab elektroonikat, akut ja mootoreid | 25. Kasutusjuhend ja kiirjuhend |
| 11. Pealüliti | 26. Lisaterad |
| 12. Tagaratas | 27. Hoiatussilt |
| 13. Laadimiskontaktriba | 28. Andmesilt |
| 14. Klahvistik | |
| 15. Ekraan | |

2. TUTVUSTUS

2.2 Pakendi sisu

Teie GARDENA robotniiduki pakend sisaldab järgmisi osi.

	GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li	GARDENA R70Li, R80Li
Robotniiduk	√	√
Laadimisjaam	√	√
Toiteallikas	√	√
Piirdekaabel	150 m	200 m
Madalpingekaabel	√	√
Klambrid	200 tk	400 tk
Liitmikud	5 tk	5 tk
Laadimisjaama kruvid	3 tk	3 tk
Kuuskantvõti	√	√
Mõõteriist	√	√
Muhvid	4 tk	4 tk
Kasutusjuhend ja lühijuhend	√	√
Lisaterad	3 tk	3 tk
Hoiatussilt	√	√

2. TUTVUSTUS

2.3 Funktsioon

Jõudlus

Robotniidukit soovitatakse kasutada tehniliste andmete jaotises loetletud maksimaalse suurusega muruplatside puhul.

See, kui suurt ala robotniiduk suudab niita, oleneb peamiselt terade seisukorrast ning muru tüübist, kasvukiirusest ja niiskusest. Tähtis on ka aia kuju. Kui aed koosneb peamiselt avatud muruväljakutest, suudab niiduk tunnis niita rohkem kui aias, mis koosneb mitmetest puude, lillepeenarde ja läbikäikudega eraldatud väikestest muruplatsidest.

Laetud akuga robotniiduk niidab 60 kuni 80 minutit, olenevalt aku vanusest ning muru tihedusest. Seejärel laeb robotniiduk 50–60 minuti jooksul akut. Laadimisaeg võib muu hulgas sõltuda näiteks välistemperatuurist.

Niitmistehnika

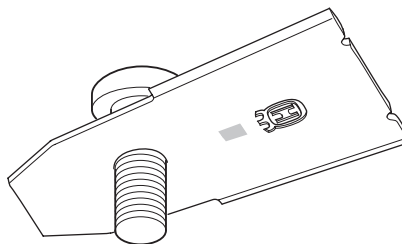
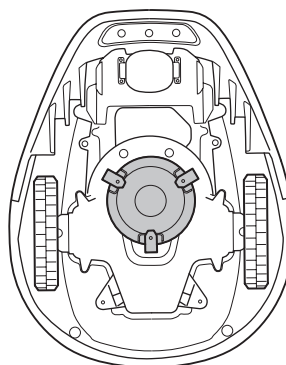
Robotniiduki niitmissüsteem põhineb efektiivsuse ja energiasäästlikkuse põhimõttel. Erinevalt tavapäraest muruniidukitest lõikab robotniiduk rohukõrred läbi, selle asemel, et need maha rebida.

Parima töötulemuse saavutamiseks soovitame robotniidukiga niita peamiselt kuiva ilmaga. Põhimõtteliselt võib robotniiduk niita ka vihma käes, kuid sel juhul koguneb märg rohi hõlpsasti robotniidukile ning järskudel nõlvadel on libisemisoht suurem.

Äikesohtu puhul tuleks toiteallikas vooluvõrgust eemaldada ning piirdekaabel ja juhtkaabel laadimisjaama küljest lahti võtta.

Parima niitmistulemuse saavutamiseks peavad lõiketerad olema heas seisukorras. Selleks et hoida lõiketerasid võimalikult kaua teravana, on oluline hoida muru puhas okstest, väikestest kividest ja muudest esemetest.

Parima niitmistulemuse saavutamiseks tuleb terasid regulaarselt vahetada. Terade vahetamine on väga lihtne. Vt peatükki 8.6 *Lõiketerade vahetamine*.



2. TUTVUSTUS

Töövõtted

Robotniiduk niidab muru automaatselt. Seade lülitub pidevalt vaheldumisi niitmise- ja laadimisrežiimile.

Kui aku laetuse tase jääb liiga madalaks, hakkab robotniiduk otsima laadimisjaama. Laadimisjaama otsimise ajal robotniiduk ei niida.

Kui robotniiduk otsib laadimisjaama, otsib ta esmalt korrapärase mustri alusel juhtkaablit. Seejärel läheb ta mööda juhtkaablit laadimisjaama, keerab jaama ees ringi ja tagurdab selle külge.

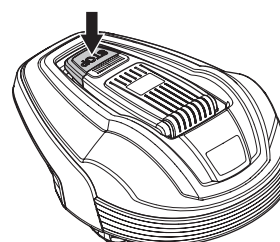
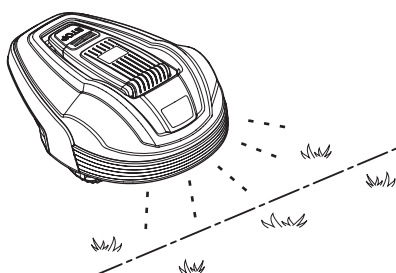
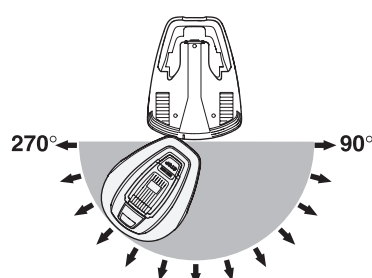
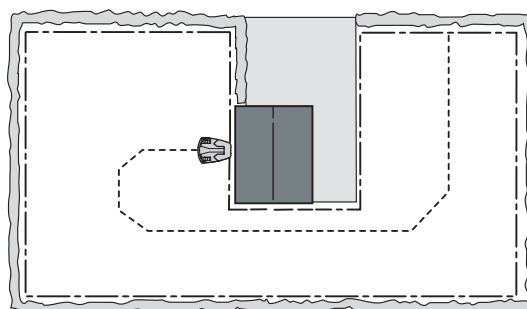
Kui aku on täielikult laetud, lahkub robotniiduk laadimisjaamast juhuslikult valitud suunas, mis jääb väljumissektorisse 90° – 270° .

Muru ühtlase niitmise tagamiseks isegi aia ligipääsematutes osades saab robotniiduk järgneda juhtkaablile laadimisjaamast kuni juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduseni ning seal niitma asuda.

Kui robotniiduki kere põrkab vastu takistust, niiduk tagurdab ja valib uue suuna.

Kaks andurit, üks robotniiduki ees ja teine taga, märkavad robotniiduki lähenemist piirdekaablile. Robotniiduk liigub kaablist üle kuni 28 cm, enne kui tagasi pöörab.

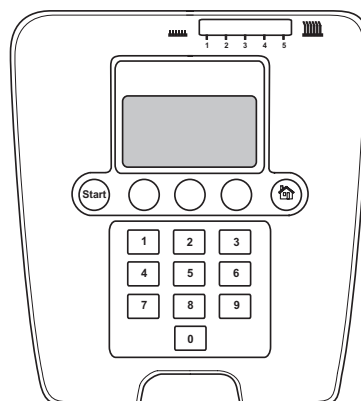
Robotniiduki peal asuv nupp **STOP** on mõeldud peamiselt niiduki töö katkestamiseks. Nupu **STOP** vajutamisel avaneb kate, mille taga asub juhtpaneel. Nupp **STOP** jääb allavajutatud olekusse kuni kate sulgemiseni. See toimib käivitust peatavalt.



2. TUTVUSTUS

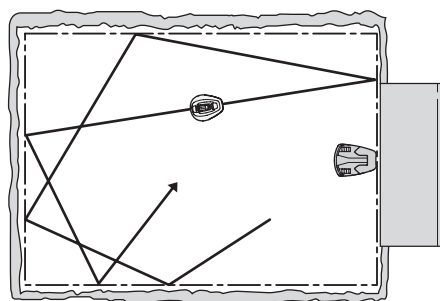
Robotniiduki peal asuva juhtpaneeli abil saate hallata kõiki niiduki seadeid. Avage juhtpaneeli kate, vajutades selleks nuppu **STOP**.

Kui pealüli on esimest korda seatud asendisse 1, algab käivitusjada, mis hõlmab keele, kellaaja vormingu, kuupäeva vormingu ja neljakohalise PIN-koodi valimist ning kuupäeva ja kellaaja seadistamist. Vt peatükki 3.8 *Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine*.



Liikumismuster

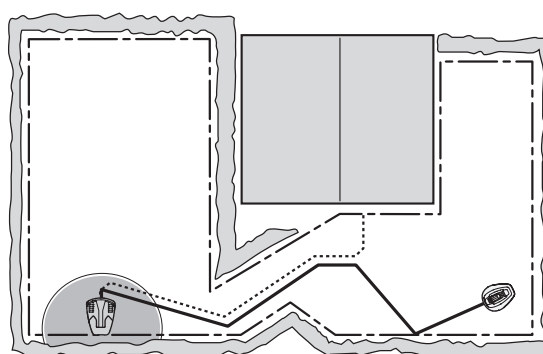
Robotniiduki liikumismuster on korrapäratu ning selle määrab robotniiduk ise. Liikumismustrit ei korrata kunagi. Niitmissüsteem tagab muru ühtlase niitmise ilma robotniiduki liikumisjälgi jätmata.



2.4 Otsimismeetod

Robotniiduk liigub korrapäraselt, kuni jõuab juhtkaablini. Seejärel liigub robotniiduk piki juhtkaablit laadimisjaamani.

Juhtkaabel on kaabel, mis paigaldatakse laadimisjaamast suunaga mõne kaugema tööpiirkonna poole või läbi kitsa käigu ning ühendatakse seejärel piirdekaabliga. Lisateabe saamiseks vt peatükki 3.6 *Juhtkaabli paigaldamine*.



3. PAIGALDAMINE

3. Paigaldamine

Selles peatükis kirjeldatakse GARDENA robotniiduki paigaldamist. Enne paigaldamise alustamist lugege läbi eelnev peatükk 2. *Tutvustus*.

Enne paigaldamise alustamist lugege läbi ka käesolev peatükk. Paigaldamise kvaliteet mõjutab robotniiduki töö tõhusust. Seetõttu on oluline paigaldamine hoolikalt planeerida.

Planeerimine on lihtsam, kui koostate tööpiirkonna joonise koos kõigi takistustega. Siis on lihtsam näha, kus on ideaalsed asukohad laadimisjaamale, piirdekaablile ja juhtkaablile. Märkige joonisele, kuhu tuleks asetada piirde- ja juhtkaablid.

Paigaldamise näited leiate osast 7. *Aia näited*.

Veebisaidilt www.gardena.com leiate täiendavaid paigaldusprotsessi kirjeldusi ja näpunäiteid.

Teostage paigaldamine vastavalt alltoodud etappidele.

- 3.1 Ettevalmistused.
- 3.2 Laadimisjaama paigaldamine.
- 3.3 Aku laadimine.
- 3.4 Piirdekaabli paigaldamine.
- 3.5 Piirdekaabli ühendamine.
- 3.6 Juhtkaabli paigaldamine
- 3.7 Ringi kontrollimine.
- 3.8 Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine
- 3.9 Laadimisjaama testdokkimine

Robotniiduki täieliku algkäivituse teostamiseks peavad laadimisjaam ning piirde- ja juhtkaablid peavad olema ühendatud.

3.1 Ettevalmistused

1. Kui tööalas olev muru on pikem kui 10 cm, niitke see tavalise muruniitja abil. Seejärel koguge lõigatud rohi kokku.
2. Enne paigaldamise alustamist lugege hoolikalt läbi kõik paigaldamise juhised.
3. Veenduge, et kõik paigaldamiseks vajalikud osad on olemas. Sulgudes olevad numbrid tähistavad komponente joonisel 2.1 *Mis on mis?*.
 - Robotniiduk
 - Laadimisjaam (6)
 - Ringkaabel piirde- ja juhtkaabli jaoks (16)
 - Toiteallikas (20)
 - Madalpingekaabel (17)

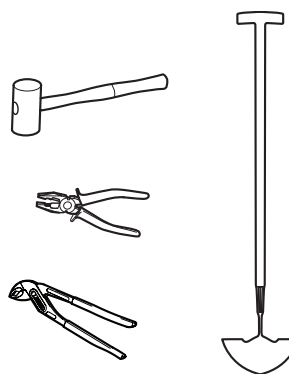


3. PAIGALDAMINE

- Klambrid (21)
- Ringkaabli ja laadimisjaama ühendamiseks vajalik ühendus (18)
- Laadimisjaama kruvid (19)
- Mõõteriist (22)
- Kaabli muhvid (23)

Paigaldamiseks läheb vaja ka järgmisi tööriistu.

- Haamer/plastvasar (muudab klambrite maapinda paigaldamise lihtsamaks)
- Kombitangid piirdekaabli lõikamiseks ning konnektorite kokkusurumiseks.
- Kullinokk-tangid (muhvide kokkusurumiseks).
- Äärelõikur / sirge servaga labidas, kui piirdekaabel tuleb maa alla paigaldada.

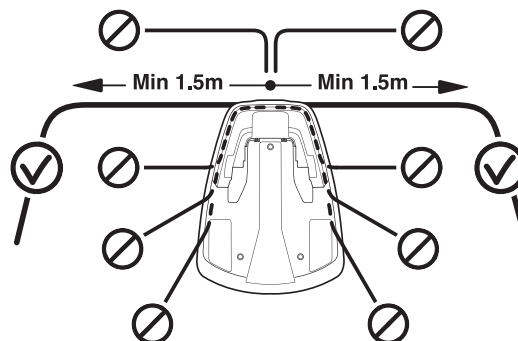


3.2 Laadimisjaama paigaldamine

Laadimisjaama ideaalne asukoht

Laadimisjaamale parimat asukohta valides võtke arvesse järgmisi tingimusi.

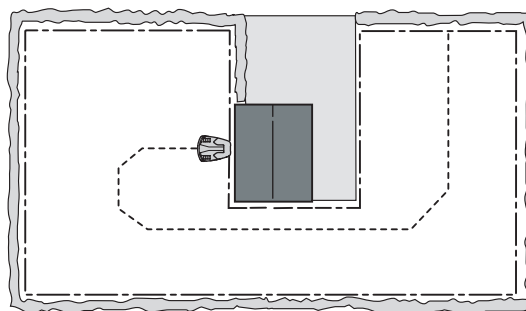
- Jätke laadimisjaama ette vähemalt 3 m vaba ruumi
- Laadimisjaamast paremale ja vasakule peab olema võimalik paigaldada sirge piirdekaabel pikkusega vähemalt 1,5 m
- See peab asuma seinakontakti lähedal. Komplektis olev madalpingekaabel on 10 meetri pikkune. Soovi korral saate osta lisatarvikute hulka kuuluva 20-meetrise madalpingekaabli. Lisateabe saamiseks võtke ühendust GARDENA keskteenindusega.
- Laadimisjaam tuleb paigaldada tasasele pinnale.
- Laadimisjaam peab olema kaitstud veepritsmete eest (nt kastmissüsteem).
- Seda ei tohi paigaldada otsese päikesevalguse kätte.
- Kui tööpiirkonnas asub mõni suurem kallak, tuleks laadimisjaam paigaldada kallaku alla.
- Soovituslik on laadimisjaam võõraste isikute vaateväljast eemal hoida.



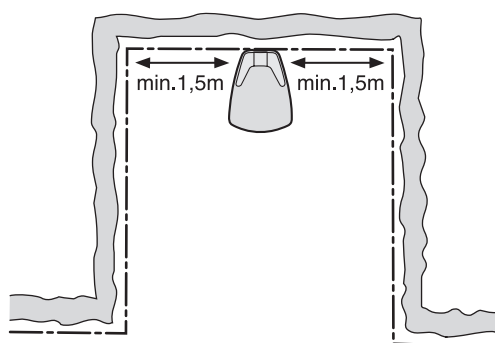
Laadimisjaama ideaalse asukoha näite leiute osast
7. Aia näited.

3. PAIGALDAMINE

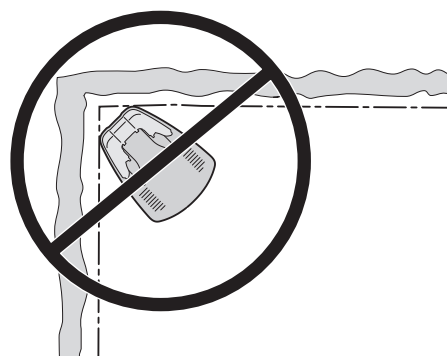
Laadimisjaam tuleb paigutada nii, et selle ette jääb piisavalt vaba ruumi (vähemalt 3 meetrit). Samuti peaks see asuma tööpiirkonna keskel, et robotniidukil oleks kergem jõuda kõigi tööpiirkonna osadeni.



Ärge paigaldage laadimisjaama tööpiirkonna piiratud kohtadesse. Laadimisjaamast paremale ja vasakule tuleb paigaldada sirge piirdekaabel pikkusega vähemalt 1,5 m. Piirdekaabel peab laadimisjaama tagaotsast otse välja suunduma. Teistsugused asukohad võivad põhjustada olukorra, kus robotniiduk siseneb laadimisjaama küljelt ega suuda dokkimist edukalt lõpetada.

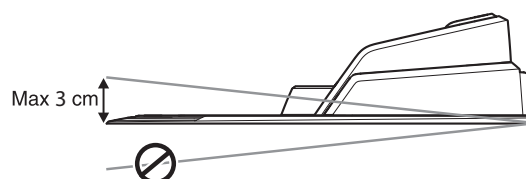


Ärge paigutage laadimisjaama tööpiirkonna nurka. Laadimisjaamast paremale ja vasakule tuleb paigaldada sirge piirdekaabel pikkusega vähemalt 1,5 m.

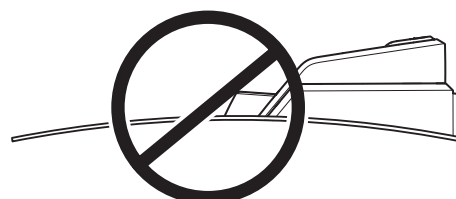


3020-043

Laadimisjaam tuleb paigutada suhteliselt tasasele maapinnale. Laadimisjaama esiosa peab olema maksimaalselt 3 cm kõrgemal kui tagumine osa. Laadimisjaama esiosa ei tohi kunagi olla madalamal kui tagaosas.

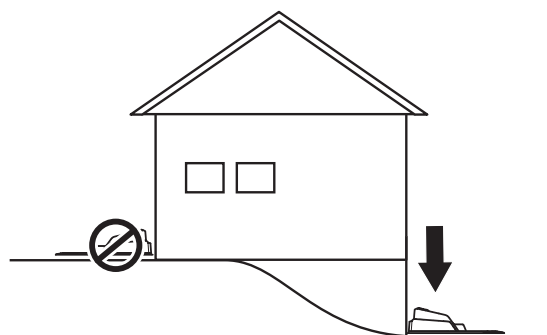


Laadimisjaama ei tohi paigutada nii, et selle alusplaat võiks väänduda.

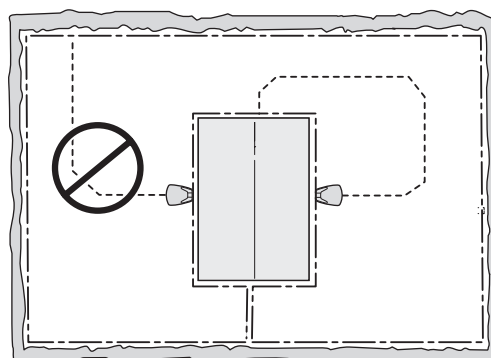


3. PAIGALDAMINE

Kui paigaldamine toimub tööpiirkonnas, kus on järsk kallak (näiteks künka otsas asuva maja ümber), tuleks laadimisjaam paigutada kallaku jalamile. Nõnda on robotniidukil juhtkaablile järgnedes hõlpsam laadimisjaama sõita.



Laadimisjaama ei tohiks paigaldada saarele, kuna see piirab juhtkaabli optimaalse paigutamise võimalusi. Kui laadimisjaam tuleb siiski saarele paigaldada, peab ka juhtkaabel saarega ühendatud olema. Vt pöördel toodud joonist. Lisateavet saarte kohta leiate peatükist 3.4 Piiirdekaabli paigaldamine.



Toiteallika ühendamine

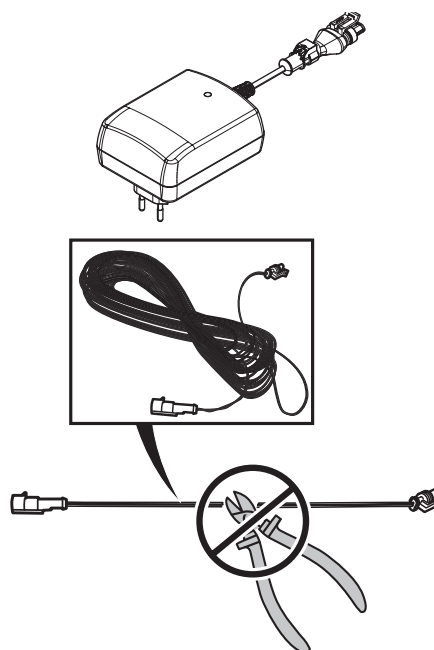
Toiteallika paigalduskoha valikul arvestage järgmiste tingimustega.

- See peaks asuma laadimisjaama lähedal.
- See peaks olema vihma eest kaitstud.
- Seda ei tohi paigaldada otsese päikesevalguse kätte.

Kui toiteallikas on ühendatud õues asuva pistikupesaga, peab ka see olema ette nähtud välistingimustes kasutamiseks.

Toiteallika madalpingekaabel on 10 m pikk ning seda ei tohi lühendada ega pikendada.

Toiteallikat ei tohi ühendada otse laadimisjaamaga. Alati tuleb kasutada madalpingekaablit.



TÄHTIS TEAVE

Madalpingekaablit ei tohi mitte mingil juhul lühendada ega pikendada.

3. PAIGALDAMINE

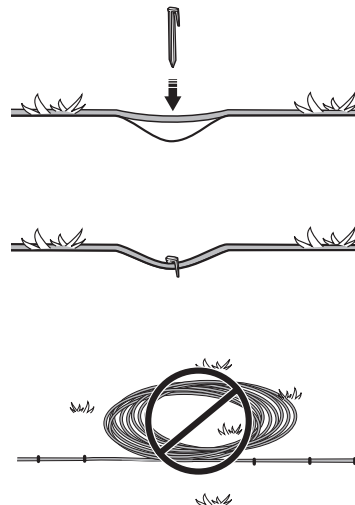
Madalpingekaabli saab juhtida üle tööala. Madalpingekaabel tuleb klambritega kinnitada või maa sisse kaevata ning niiduki lõikekõrgus peaks olema selline, et lõiketera ketas ei saaks kunagi madalpingekaabliga kokku puutuda.

Veenduge, et madalpingekaabel paigaldataks piki maapinda ja kinnitataks klambritega. Kaabel peab olema maapinna lähedal, et niiduk seda läbi ei lõikaks, penne kui rohujuured on selle kohal kinni kasvanud.

Madalpingekaablit ei tohi kunagi hoiundada poolil või laadimisjaama alusplaadi all, kuna see võib häirida laadimisjaamast tulevaid signaale.

Toiteallikale tuleb leida hästi õhutatud ja otsese päikesevalguse eest kaitstud koht. Toiteallikas tuleb paigaldada katusealusesse kohta.

Toiteallika pistikupessa ühendamisel on soovitatav kasutada maandusega lühisekaitset.

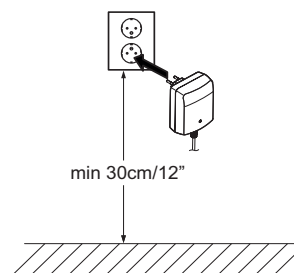


3012-281

Kui toiteallikat ei saa ühendada otse seinakontakti, ei tohi seda mingil juhul kinnitada kõrgusele, kus tekib veega kokkupuute oht (vähemalt 30 cm kõrgusele maapinnast). Toiteallikat ei tohi asetada maapinnale.

TÄHTIS TEAVE

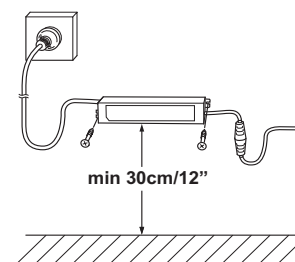
Paigaldage madalpingekaabel nii, et lõiketera kettad ei saaks sellega kunagi kokku puutuda.



3018-094

TÄHTIS TEAVE

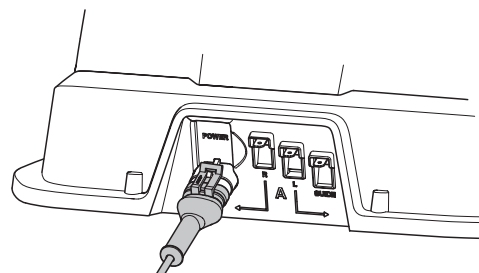
Kasutage laadimisjaama lahtiühendamiseks pistikut (nt enne laadimisjaama puhastamist või piirdekaabli parandamist).



3. PAIGALDAMINE

Laadimisjaama paigaldamine ja ühendamine

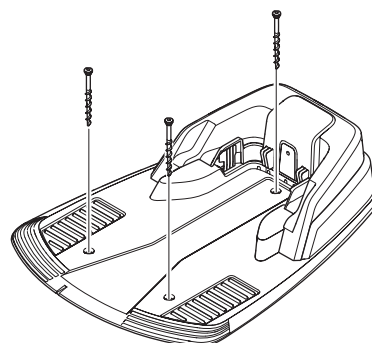
1. Asetage laadimisjaam sobilikku kohta.
2. Ühendage madalpingekaabel laadimisjaamaga.
3. Ühendage toiteallika toitekaabel 100–240V seinakontakti. Kui toiteallikas on ühendatud õues asuva pistikupesaga, peab ka see olema ette nähtud välistingimustes kasutamiseks.



4. Kinnitage laadimisjaam komplekti kuuluvate kruvide abil maapinna külge. Veenduge, et kruvid on täies pikkuses süvendisse kruvitud.

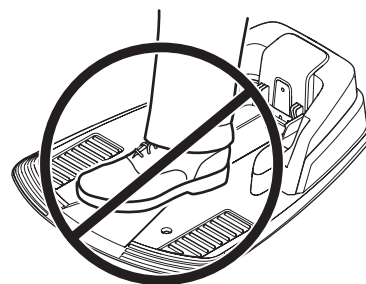
TÄHTIS TEAVE

**Alusplaati ei tohi teha uusi avasid.
Alusplaadi maa külge kinnitamiseks võib kasutada vaid olemasolevaid avasid.**



TÄHTIS TEAVE

Ärge astuge ega kõndige üle laadimisjaama alusplaadi.



3.3 Aku laadimine

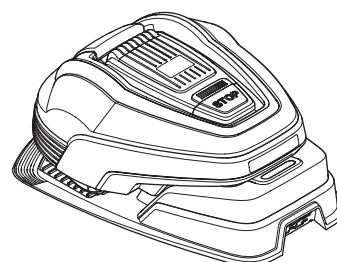
Robotniiduki laadimine on võimalik kohe pärast laadimisjaama ühendamist. Seadke pealüliti asendisse 1.

Asetage robotniiduk laadimisjaama, et aku saaks seni laadida, kuni piirde- ja juhtkaablit paigaldatakse.

Tühja aku täislaadimiseks kulub umbes 80–100 minutit.

TÄHTIS TEAVE

Robotniidukit ei saa kasutada enne paigaldamise lõpetamist.



3. PAIGALDAMINE

3.4 Piiirdekaabli paigaldamine

Piiirdekaablit saab paigaldada ühel järgmisena kirjeldatud viisidest.

1. Kinnitage kaabel klambrite abil maapinna külge.

Kui te soovite esimese paari kasutusnädala jooksul piiirdekaabli asukohta muuta, on soovitatav piiirdekaabel paigale klammerdada. Mõne nädala jooksul on muru piisavalt kasvanud ning kaabel pole enam nähtav. Kasutage paigaldamisel haamrit/plastvasarat ja komplekti kuuluvaid klambreid.

2. Matke kaabel maha.

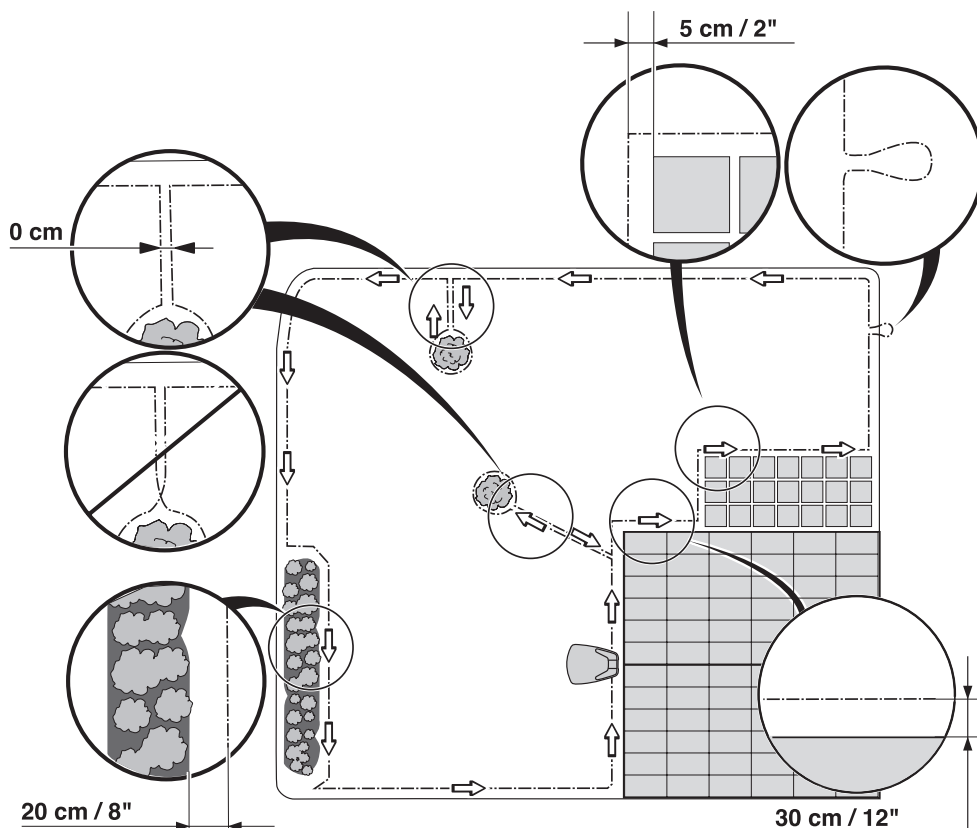
Kui teil on kavas muru õhutada, on soovitatav piiirdekaabel maha matta. Vajaduse korral saab erinevaid meetodeid kombineerida, nii et osa kaablist on klammerdatud ja osa maa sisse kaevatud. Kaablile kanali tekitamiseks võib kasutada näiteks äärelõikurit või sirge servaga labidat. Veenduge, et piiirdekaabel on maapinnas vähemalt 1 cm sügavusel, kuid mitte sügavamal kui 20 cm.

Piiirdekaabli parim asukoht

Piiirdekaabli paigaldamisel tuleb täita järgmisi nõudeid.

- Robotniiduki tööpiirkonna ümber peab moodustuma ring. Kasutada tohib vaid originaalpiiirdekaablit. Spetsiaalne konstruktsioon peab tõhusalt vastu pinnase niiskusele, mis muidu kaablit hõlpsasti kahjustada võiks.
- Robotniiduk ei tohi tööpiirkonna üheski punktis olla kaablist kaugemal kui 15 meetrit.
- Piiirdekaabli kogupikkus ei tohi ületada 400 meetrit.
- Komplekti kuulub 20 cm lisakaablit, millega hiljem ühendatakse juhtkaabel. Vt peatükki 3.6 *Juhtkaabli paigaldamine*.

Sõltuvalt sellest, mille kõrval tööpiirkond asub, tuleb piiirdekaabel paigaldada erinevatest takistustest erinevale kaugusele. Alltoodud joonisel on näidatud, kuidas piiirdekaablit tööpiirkonnas ja takistuste ümber paigaldada. Õige vahemaa määramiseks kasutage komplekti kuuluvat mõõteriista (vt peatükki 2.1 *Mis on mis?*).

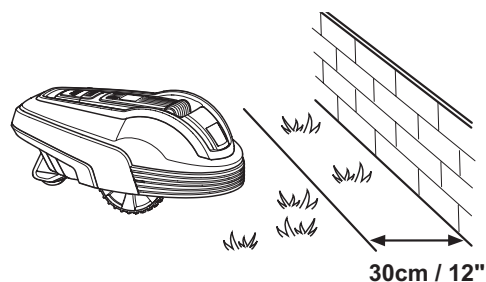


3. PAIGALDAMINE

Tööpiirkonna piirid

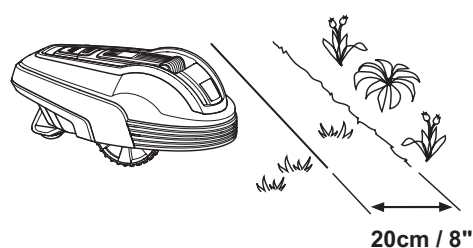
Kui tööalaga piirneb kõrge takistus, nt sein või tara, tuleks piirdekaabel paigaldada takistusest 30 cm kaugusele. See väldib robotniiduki kokkupõrkeid takistustega ja vähendab kere kulumist.

Liikumatu takistuse ümbert ei niideta umbes 20 cm ulatuses.



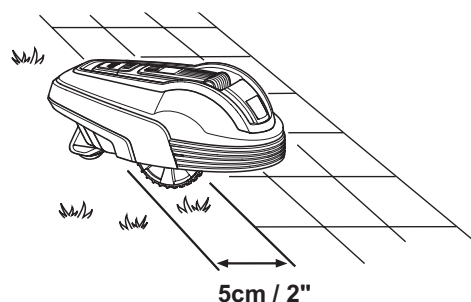
Kui tööalaga piirneb madal süvend, nt lillepeenar, väike kõrgendik või madal äärekivi (3–5 cm), tuleks piirdekaabel paigaldada 20 cm kaugusele tööpiirkonna sisse. See takistab rataste sõitmist süvendisse või üle äärekivi.

Piki süvendit/äärekivi ei niideta muru umbes 12 cm ulatuses.



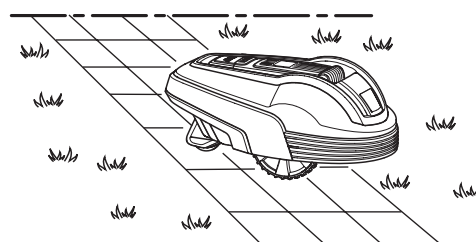
Kui tööpiirkond piirneb kivilillutisega või analoogselt teega, mis paikneb muruga samal tasapinnal, saab robotniidukil lasta veidi üle teeserva liikuda. Piirdekaabel tuleks sel juhul paigaldada 5 cm kaugusele teeservast.

Kogu sillutatud tee serva jääv muru niidetakse.



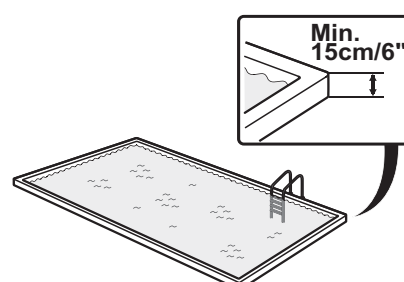
Kui kivilillutisega tee, mis asub muruga samal tasapinnal, jagab tööpiirkonna mitmeks osaks, on võimalik lasta robotniidukil üle tee sõita. Otstarbekas võib olla piirdekaabli paigaldamine kivilillutise alla. Samuti võib piirdekaabli paigaldada kivide liitekohta. Veenduge, et plaadid oleks muruga samal tasapinnal, et vältida robotniiduki liigset kulumist.

Märkus. Robotniiduk ei tohi mitte kunagi sõita üle kruusa, multši või analoogsete materjalide, mis võivad löiketerasid kahjustada.



TÄHTIS TEAVE

Kui tööpiirkonna kõrval asub mõni veekogu, kallak, järsak või üldkasutatav tee, tuleb lisaks piirdekaablile paigaldada ka ääris või analoogne takistus. See peab olema vähemalt 15 cm kõrgune. See välistab robotniiduki sattumise tööpiirkonnast väljapoole.



3. PAIGALDAMINE

Piirde tööpiirkonna sees

Piirdekaabli abil saab demarkeerida tööpiirkonna sees asuvaid alasid, luues saarekesi kokkupõrget mitte taluvate takistuste, nt lillepeenarde, põõsaste ja purskkaevude ümber.

Kokkupõrget taluvaid takistusi, nt üle 15 cm kõrguseid puid ja põõsaid, pole vaja piirdekaabli abil demarkeerida. Seda tüüpi takistusega kokku põrgates pöörab robotniiduk ümber.

Ohutu ja vaikse töö tagamiseks soovitame kõik liikumatud objektid tööpiirkonnas ja selle läheduses isoleerida.

Tasandage muru ja eemaldage tööalalt augud/lohud, et vältida paduvihmade korral veelompide tekkimist.

Paigaldage kaabel kuni demarkeeritava alani, juhtige see ümber ala ja seejärel sama teed mööda tagasi. Klambrite kasutamisel tuleks tagasitulev kaabel paigaldada olemasoleva klambri alla. Kui saarekeseni ja tagasi kulgevad kaablid paigaldatakse teineteise lähedale, võib robotniiduk kaablist üle sõita.

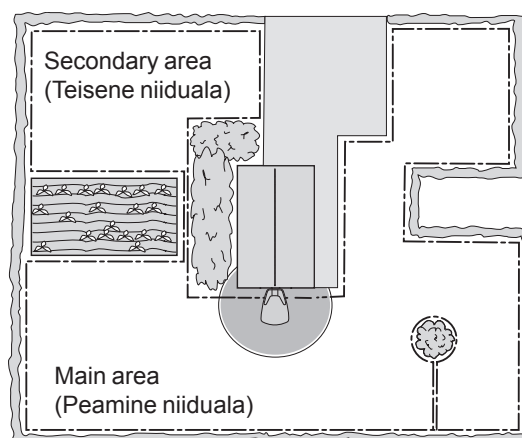
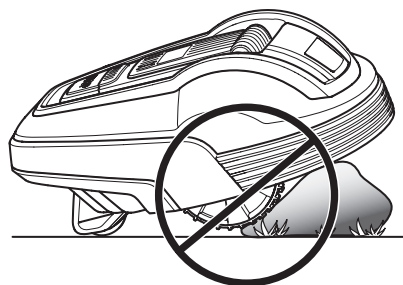
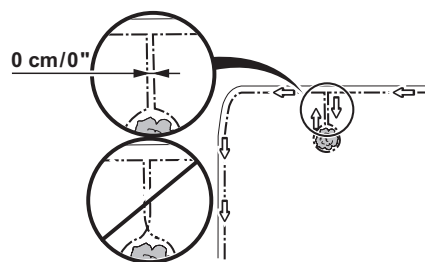
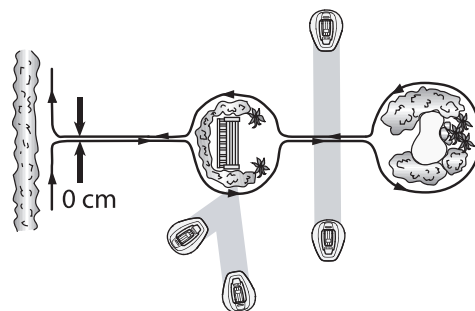
Piirdekaabel ei tohi saarele sisenedes ja sealt väljudes iseendaga ristuda.

Kerge kaldega takistused, nt kivid või maapinnale tõusvate juurtega puud, tuleb saarekesega eraldada või eemaldada. Vastasel juhul võib robotniiduk seda tüüpi takistuse peale libiseda ning seadme terad võivad kahjustada saada ja/või niiduk võib kinni jääda.

Teised tööpiirkonnad

Kui tööpiirkond koosneb kahest alast, mille vahel on robotniidukil raske liikuda, soovitame tekitada teise tööpiirkonna. Nendeks võivad näiteks olla 25% kallakud või läbikäigud, mis on kitsamad kui 60 cm (90 cm GARDENA R38Li, 40Li, R45Li, R50Li puhul). Vedage piirdekaabel ümber teise tööpiirkonna, nii et see moodustaks peamisest tööpiirkonnast väljapoole jääva saare.

Kui soovite niita ka teises tööpiirkonnas, tuleb robotniiduk käsitsi peamisest tööpiirkonnast teise tööpiirkonda transportida. Selleks tuleb kasutada robotniiduki režiimi *MAN*, kuna robotniiduk ei suuda ise teisest tööpiirkonnast laadimisjaama tagasi sõita. Vt peatükki 5.1 *Tegevuse valik*. Selles režiimis ei otsi robotniiduk kunagi laadimisjaama, vaid niidab kuni aku tühjaks saamiseni. Kui aku saab tühjaks, robotniiduk peatub ja ekraanile ilmub teade *Needs manual charging (Vajab käsitsi laadimist)*. Seejärel asetage robotniiduk aku laadimiseks laadimisjaama. Kui peamist tööpiirkonda tuleb pärast laadimist niita, tasub enne robotniiduki laadimisjaama asetamist valida selle töörežiimiks *Auto*.



3. PAIGALDAMINE

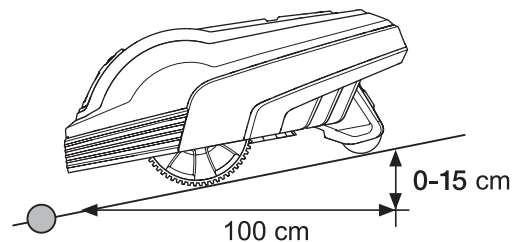
Käiguteed niitmise ajal

Vältida tuleks pikki ja kitsaid käiguteid ning alasid, mis on kitsamad kui 1,5–2 m. Robotniiduki niitmise ajal esineb oht, et see liigub käiguteel või alal mõnda aega ringi. Muru jääb siis tallatud muljega.

Kallakud

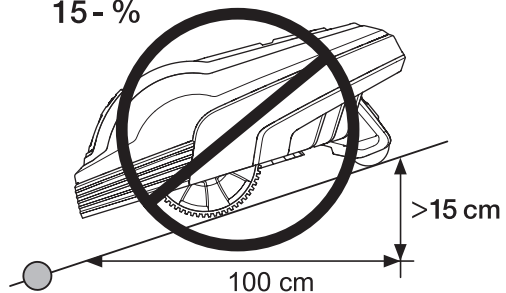
Piirdekaabli saab paigaldada kuni 15% kallakuga nõlvadele.

0-15 %



Piirdekaablit ei tohiks paigaldada nõlvadele, mille kallak on suurem kui 15%. Esineb oht, et robotniidukil tekib seal raskusi pööramisega. Sellisel juhul niiduk peatub ja kuvatakse veateade *Outside working area (Väljaspool tööpiirkonda)*. Oht on suurim niiskete ilmastikuolude korral, kuna rattad võivad märjal rohul libiseda.

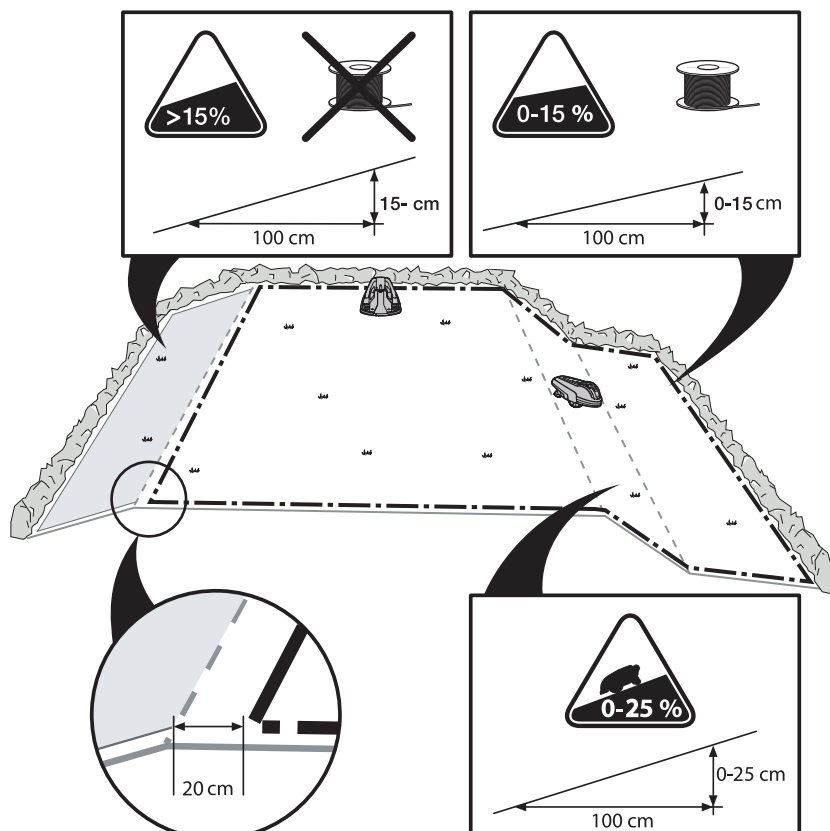
15- %



Siiski võib piirdekaabli paigaldada ka nõlvale, mille kallak on üle 15%, kui seal asub takistus, millega robotniiduk kokku võib põrgata, nt aed või tihe hekk.

Robotniiduk suudab niita muru, mille kallak on tööpiirkonnas kuni 25 cm (25%) meetri kohta. Suurema kallakuga piirkonnad tuleb piirdekaabliga demarkeerida.

Kui tööpiirkonna servaala mõne osa kallak on meetri kohta enam kui 15 cm (15%), tuleb piirdekaabel paigaldada kalde algusest 20 cm tasase maa poole.

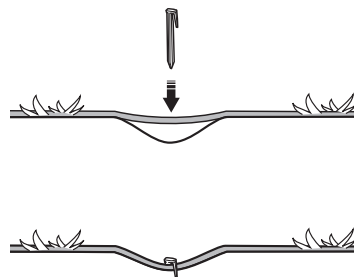


3. PAIGALDAMINE

Piirdekaabli paigaldamine

Kui kavatsete piirdekaabli klambritega pinnasele kinnitada.

- Niitke muru kaabli kavandatud asukohas tavalise muruniiduki või trimmeriga väga madalaks. Sellisel juhul on lihtsam kaablit maapinna lähedale paigaldada ning ühtlasi väheneb ka oht, et robotniiduk kaablit või selle isolatsiooni vigastab.
- Paigaldage piirdekaabel kindlasti maapinna lähedale ja asetage klambrid teineteisest u 75 cm kaugusele. Kaabel peab olema maapinna lähedal, et niiduk seda läbi ei lõikaks, enne kui rohujuured on selle kohal kinni kasvanud.
- Lööge klambrid haamriga maapinna sisse. Klambreid paigaldades olge ettevaatlik ning veenduge, et kaabel ei ole pingul. Vältige kaabli järsku kõverdamist.



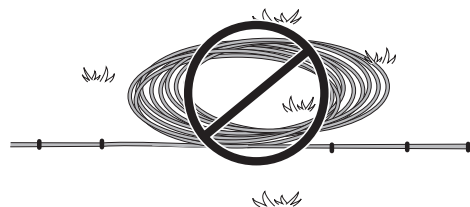
Kui kavatsete piirdekaabli maha matta, tehke järgmist.

- Veenduge, et piirdekaabel on maapinnas vähemalt 1 cm sügavusel, kuid mitte sügavamal kui 20 cm. Kaablile kanali tekitamiseks võib kasutada näiteks äärelõikurit või sirge servaga labidat.

Piirdekaablit paigaldades kasutage komplektis olevat mõõteriista. See aitab välja mõõta õige vahemaa piirdekaabli ja piiri/takistuse vahel. Võtke komplekti kuuluv mõõteriist karbist välja.

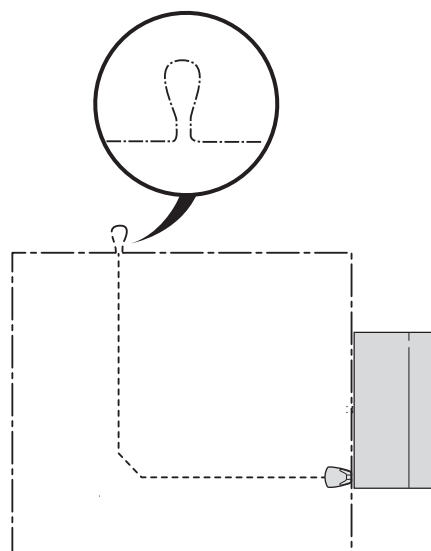
TÄHTIS TEAVE

Üle jäävat kaablit ei tohi asetada rullidel väljapoole piirdekaablit. See võib robotniiduki töö katkestada.



Piirdekaabli ühendamiseks vajalik ring

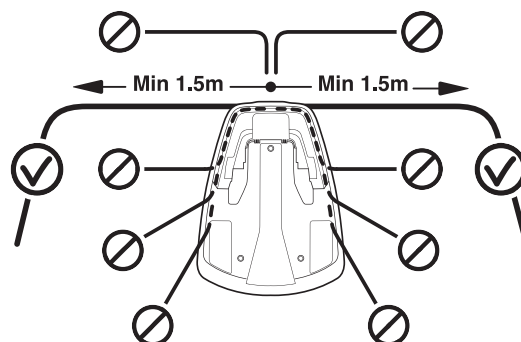
Selleks, et juhtkaablit oleks lihtsam piirdekaabli külge kinnitada, soovime 20 cm lisa-piirdekaabli abil tekitada ringi kohas, kus juhtkaabel hiljem ühendatakse. Juhtkaabli asukoht tasub välja mõelda juba enne piirdekaabli paigaldamist. Vt peatükki 3.6 *Juhtkaabli paigaldamine*.



3. PAIGALDAMINE

Piirdekaabli paigaldamine laadimisjaama suunas

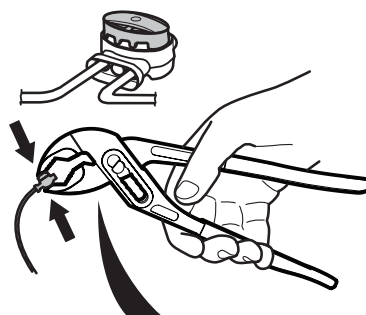
Piirdekaabel tuleb paigaldada laadimisjaama tagaservaga samale joonele ning jaamast sirgelt vähemalt 1,5 m ulatuses paremale ja vasakule. Vt joonist. Kui piirdekaabel paigaldada muul viisil, võib robotniidukil laadimisjaama leidmisega raskusi tekkida.



Piirdekaabli jätkamine

Kui piirdekaabel pole piisavalt pikk ja vajab jätkamist, kasutage selleks kindlasti originaalmuhvi. See on veekindel ja tagab töökindla elektriühenduse.

Sisestage mõlemad kaabliotsad ühendusklemmi. Veenduge, et mõlemad kaablid on täielikult muhvi sisestatud ja otsad on teisel pool muhvi asuvas läbipaistvas piirkonnas näha. Seejärel vajutage ühendusklemmi peal olev nupp täielikult alla. Suruge muhvil olev nupp kullinokk-tangide abil täielikult alla.



TÄHTIS TEAVE

Kahejuhtmelised kaablid ja kruvitavad klemmplokid, mis on isoleerpaelaga isoleeritud, ei ole jätkamiseks piisavad. Pinnases leiduv niiskus oksüdeerib juhtmeid ning tekitab mõne aja jooksul ringi katkestuse.

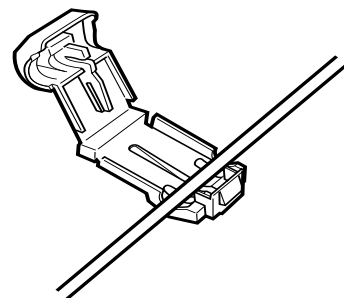
3. PAIGALDAMINE

3.5 Piirdekaabli ühendamine

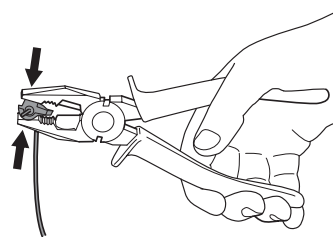
Ühendage piirdekaabel laadimisjaamaga.

TÄHTIS TEAVE

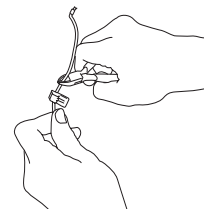
Piirdekaabel ei tohi laadimisjaamaga ühendamisel iseendaga ristuda. Parempoolne kaabliots tuleb ühendada laadimisjaama parempoolse ja vasakpoolne kaabliots vasakpoolse klemmi külge.



1. Sisestage kaabliotsad konnektorisse.
 - Avage konnektor.
 - Asetage kaabel konnektori haaratsisse.
2. Vajutage konnektorid tangide abil kokku. Vajutage, kuni kuulete klõpsatust.

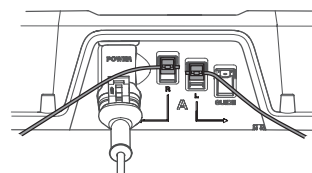


3. Lõigake üleliigne piirdekaabel ära 1–2 cm enne igat ühendust.



4. Vajutage konnektor metallklemmidele. Vajutage konnektor laadimisjaamal olevale kontaktklemmidele, mis on tähistatud kirjadega L (vasakpoolne) ja R (parempoolne).

Kontrollige hoolikalt, et konnektor on õigesti ühendatud.



TÄHTIS TEAVE

Parempoolne konnektor tuleb ühendada laadimisjaama parempoolse metallklemmiga ning vasakpoolne kaabliots vasakpoolse konnektoriga.

3. PAIGALDAMINE

3.6 Juhtkaabli paigaldamine

Juhtkaabel on kaabel, mis paigaldatakse laadimisjaamast suunaga mõne kaugema tööpiirkonna poole või läbi kitsa käigu ning ühendatakse seejärel piirdekaabliga. Nii piirde- kui ka juhtkaabli jaoks kasutatakse sama kaablrulli.

Robotniiduk kasutab juhtkaablit selleks, et leida tagasitee laadimisjaama juurde, kuid lisaks juhib see robotniidukit laadimisjaama juurest aia kõrvalistesse osadesse.

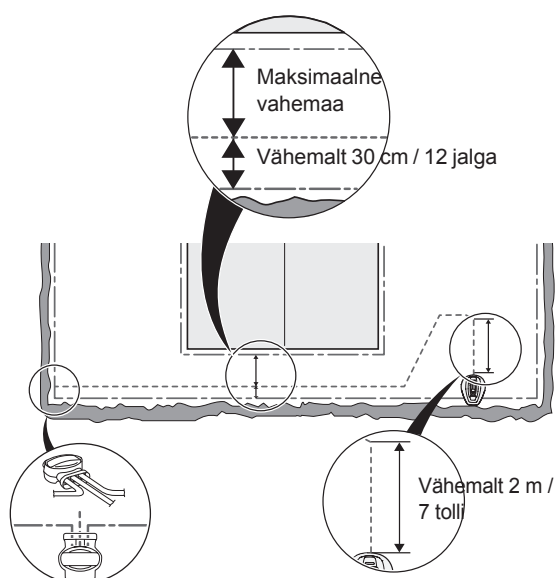
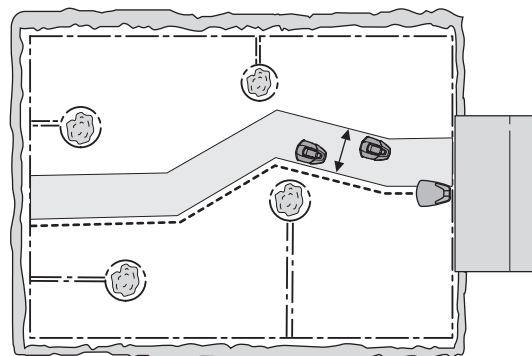
Terve muru ühtlase niitmise tagamiseks saab robotniiduk järgneda juhtkaablile laadimisjaamast kuni piirdekaablis asuva juhtkaabli ühenduseni ning seal niitma asuda. Aia kujust sõltuvalt tuleb valida, kui tihti robotniiduk laadimisjaamast juhtkaablile järgnema peaks. Vt peatükki 6.6 *Seaded*.

Robotniiduk sõidab laadimisjaamast erinevatel kaugustel, kuna nii vähendatakse rattajälgede teket, kui robotniiduk juhtkaablile järgnedes laadimisjaama või sealt välja sõidab. Kaabli kõrval olevat ala, mida mööda robotniiduk liigub, nimetatakse koridoriks.

„Näoga” laadimisjaama poole olles liigub robotniiduk alati juhtkaablist vasakul. Nõnda jääb koridor juhtkaablist vasakule poole. Koridor on 50 cm laiune. Näoga laadimisjaama poole olles tuleb paigaldamisel kindlasti juhtkaablist vasakule poole jätta 75 cm ja paremale poole 25 cm vaba ruumi.

Juhtkaablit ei tohi paigaldada piirdekaablile lähemale kui 30 cm.

Juhtkaabli võib kinnitada klambritega või maha matta, nagu piirdekaabli.

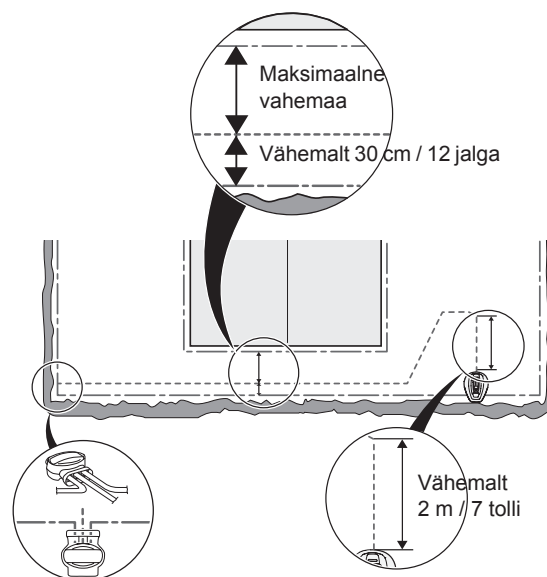


TÄHTIS TEAVE

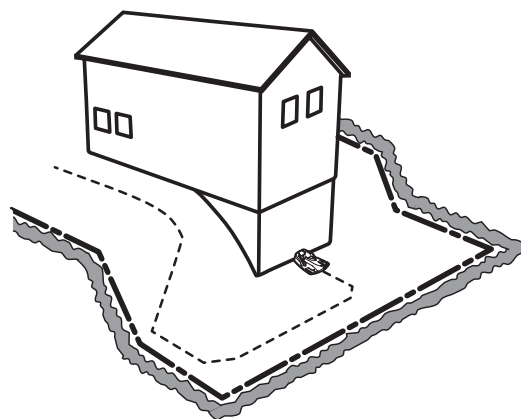
Veenduge, et näoga laadimisjaama poole olles jääb juhtkaablist vasakule poole alati vähemalt 75 cm vaba ruumi.

3. PAIGALDAMINE

– Käigus tuleb juhtkaabel seetõttu paigutada nii, et robotniidukil oleks piisavalt liikumisruumi. Vahemaa piirdekaabli ja juhtkaabli vahel peab olema vähemalt 30 cm.

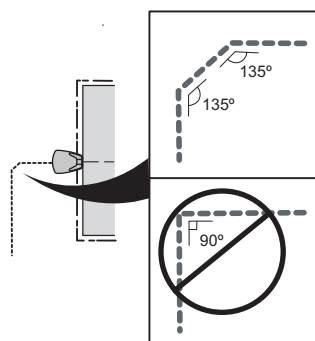


Kui juhtkaabel tuleb paigaldada järsule kallakule, tasub kaabel paigaldada kallaku suhtes nurga all. Nõnda on robotniidukil lihtsam kallakule paigaldatud juhtkaablile järgneda.



Vältige kaabli paigaldamist terava nurga all. Nii on robotniidukil juhtkaablile järgnemine raske.

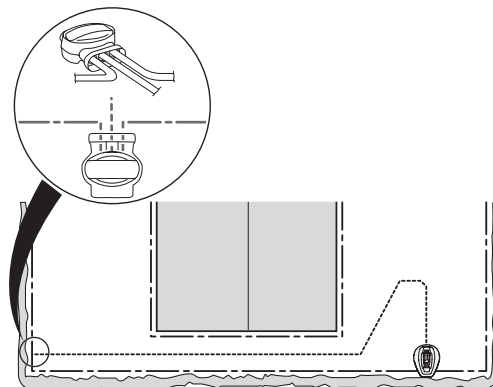
4. Vedage juhtkaabel kuni piirdekaabli selle kohani, kuhu lisati varem ring juhtkaabliga ühenduse loomiseks.
5. Lõigake piirdekaabli ring läbi, kasutades nt traadilõikurit.



3. PAIGALDAMINE

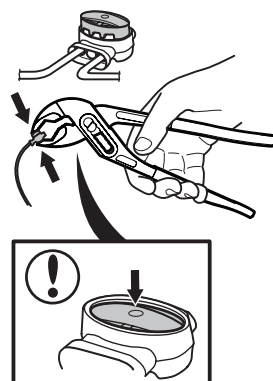
6. Ühendage juhtkaabel piirdekaabliga, kasutades muhvi.

Sisestage piirdekaabel muhvi igasse auku.
Sisestage juhtkaabel muhvi keskmisesse auku.
Veenduge, et mõlemad kaablid on täielikult muhvi sisestatud ja otsad on teisel pool muhvi asuvas läbipaistvas piirkonnas näha.



Suruge muhvil olev nupp kullinokk-tangide abil täielikult alla.

Pole tähtis, millistesse aukudesse kaablid ühendatakse



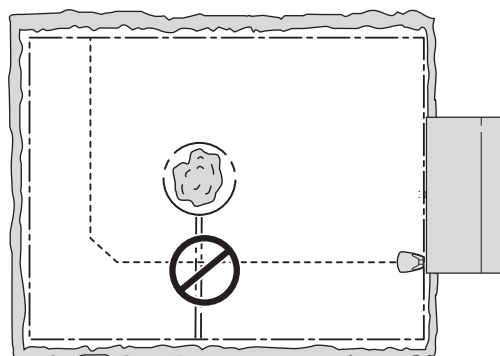
7. Klammerdage / kaevake konnektor maa sisse.

TÄHTIS TEAVE

Juhtkaabel ei tohi minna üle piirdekaabli, nt üle saart moodustava piirdekaabli.

TÄHTIS TEAVE

Enne robotniiduki kasutamist katsetage, kas juhtkaabel töötab, kasutades funktsiooni *Calibrate guide* (Juhtsignaali kalibreerimine). Vt peatükki 3.8 *Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine*.

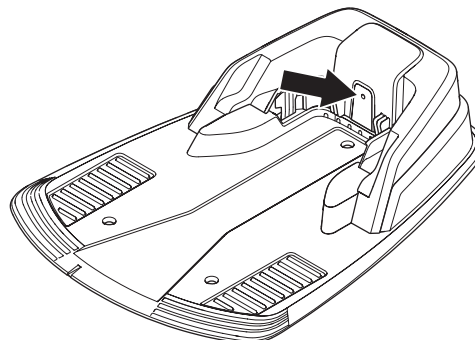


3. PAIGALDAMINE

3.7 Ringi kontrollimine

Kontrollige ringisignaali – selleks jälgige laadimisjaamal vastavat märgutuld.

Kui märgutuli ei ole pidevalt põlev roheline tuli, vt peatükki 9.2 *Laadimisjaama märgutuli*).



3.8 Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine

Enne robotniiduki kasutamise alustamist tuleb robotniiduki menüüst alustada käivitusjada ja teostada juhtsignaali automaatkalibreerimine. Kalibreerimine on ühtlasi ka hea võimalus katsetada, kas juhtkaabel on paigaldatud viisil, mis võimaldab robotniidukil sellele laadimisjaamast hõlpsalt järgneda.

1. Avage juhtpaneeli kate, vajutades selleks nuppu **STOP**.
2. Seadke pealüliti asendisse 1.

Kui robotniiduk esimest korda käivitatakse, algab käivitusjada. Sisestada tuleb järgmised parameetrid.

- Keel
- Riik
- Kellaaja vorming
- Praegune kellaeg
- Kuupäeva vorming
- Kuupäev
- Neljakohaline PIN-kood. Lubatud on kõik kombinatsioonid, v.a „0000”.

TÄHTIS TEAVE

PIN-koodi üles kirjutamiseks kasutage lk 4 asuvat *märkmelehte*.

3. Asetage robotniiduk laadimisjaama, nagu ekraanil on nõutud. Vajutage nuppu START ja sulgege kate. Robotniiduk alustab seejärel juhtkalibreerimisega, lahkudes laadimisjaamast ning järgnedes juhtkaablile kuni punktini, kus juhtkaabel ja piirdekaabel ühenduvad, et seal niitmist alustada. Veenduge, et robotniiduk saab juhtkaablile järgneda kogu selle ulatuses.

Vastasel juhul võib põhjuseks olla valesti paigaldatud juhtkaabel. Sel juhul veenduge, et paigaldamisel järgiti peatükis 3.6 *Juhtkaabli paigaldamine* kirjeldatud juhiseid. Seejärel teostage uus kalibreerimine. Vt peatükki 6.6 *Seaded*.

Mudeli R70Li/R80Li puhul on võimalik vähendada ka juhikuala laiust, et robotniiduk saaks juhtkaablile järgneda läbi väga kitsaste käikude. Vt peatükki 6.4 *R70Li, R80Li paigaldamine*. Mudeli R70Li/R80Li uue kalibreerimise teostamiseks kasutage funktsiooni Test out (Väljumistest). Vt peatükki 6.4 *R70Li, R80Li paigaldamine*.

3. PAIGALDAMINE

3.9 Laadimisjaama testdokkimine

Enne robotniiduki kasutamist veenduge, et see saab järgneda juhtkaablile kuni laadimisjaamani ja et laadimisjaamaga dokkimine kulgeb probleemideta. Teostage järgmine katse.

1. Avage juhtpaneeli kate, vajutades selleks nuppu **STOP**.
2. Asetage robotniiduk selle koha lähedale, kus juhtkaabel piirdekaabliga ühendub. Asetage robotniiduk juhtkaablist umbes 2 m kaugusele, nii et selle ninaosa jääb juhtkaabli poole.
3. Valige režiim *Home* (Kodu), vajutades maja sümboliga klahvile, ning kui kursor osutab valikule *Home* (Kodu), vajutage nuppu OK. Vajutage nuppu **Start** ja sulgege kate.
4. Kontrollige, kas robotniiduk järgneb juhtkaablile kuni laadimisjaamani välja ning dokib seejärel laadimisjaamaga. Test on edukalt läbitud vaid siis, kui robotniiduk suudab juhtkaablile kogu selle pikkuses laadimisjaama järgneda ja dokib edukalt esimesel katsel. Kui robotniiduk ei suuda esimesel katsel edukalt dokkida, üritab see dokkimist automaatselt korrata. Paigaldamine loetakse ebaõnnestunuks, kui robotniiduk peab laadimisjaamaga dokkimiseks tegema kaks või enam katset. Sellisel juhul veenduge, et laadimisjaam, piirdekaabel ja juhtkaabel on paigaldatud vastavalt peatükkides 3.2, 3.4 ja 3.6 toodud juhistele.
5. Robotniiduk jääb laadimisjaama, kuni valitakse režiim Auto või Man. Vt peatükki 5.1 *Tegevuse valik*.

Eespool kirjeldatud testi edukaks läbimiseks tuleb juhtsüsteem eelnevalt kalibreerida. Vt peatükki 3.8 *Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine*.

4. KASUTAMINE

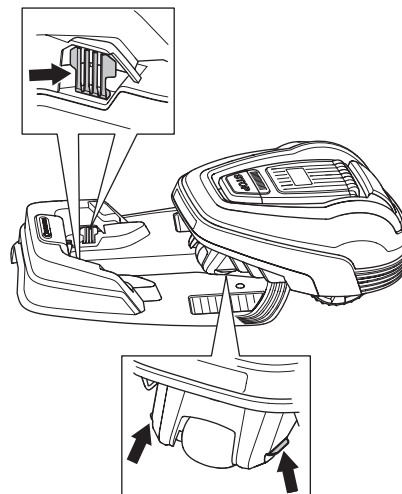
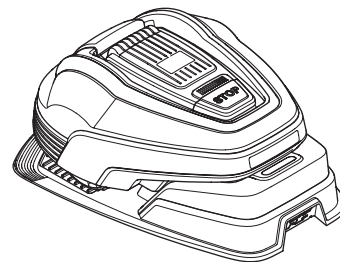
4. Kasutamine

4.1 Tühjenenud aku laadimine

Kui tegu on täiesti uue või pikka aega hoiundatud GARDENA robotniidukiga, on aku tühi ning seda tuleb enne seadme käivitamist laadida.

Laadimisprotsess kestab umbes 80–100 minutit.

1. Seadke pealüliti asendisse 1.
2. Parkige robotniiduk laadimisjaama. Avage kate ja lükake robotniiduk nii sügavale sisse kui võimalik, kuna nii tagate niiduki ja laadimisjaama nõuetekohase kontakti.
3. Kuva näitab teadet, et laadimine on käimas.



HOIATUS

Enne robotniiduki käivitamist lugege ohutusjuhised hoolikalt läbi.



HOIATUS

Hoidke käed ja jalad liikuvatest teradest eemal. Ärge mitte kunagi pange käsi või jalgu töötava mootoriga robotniiduki lähedusse või selle alla.



HOIATUS

Ärge kunagi kasutage robotniidukit, kui niidualas viibib inimesi, eriti lapsi, või loomi.

4. KASUTAMINE

4.2 Taimeri kasutamine

Tallatud ilmega muru vältimiseks kasutage taimeri funktsiooni (vt peatükki 6.3 Taimer. Taimeri seadistamisel võtke arvesse, et robotniiduk niidab ligikaudu tööjõudluse tabelis loetletud ruutmeetrite arvu tunnis ja päevas.

Näide

Kui tööpiirkond on 360 m² suurune, peab R70Li töötama 8 tundi päevas. Ajad on ligikaudsed ning sõltuvad muru kvaliteedist, terade teravusest ja aku vanusest.

TÄHTIS TEAVE

Kui murule satub lapsi, loomi või muud, mida seadme pöörlevad terad võivad kahjustada, kasutage sel ajal niitmise vältimiseks taimeri funktsiooni.

Taimeri tehaseseade on 07.00–23.00 (07.00–22.00, kui tegu on mudelitega GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li) ning see võimaldab niitmist igal nädalapäeval. See seadistus sobib loetletud maksimaalse tööala puhul.

Kui tööpiirkonna suurus seda võimaldab, saab muru kvaliteeti veelgi tõsta, niites seda hoopis ülepäeviti, mitte iga päev paar tundi. Lisaks sellele mõjub murule hästi, kui see iga kuu vähemalt kolmepäevase niitmispuhkuse saab.

Ooterežiim

Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile. Ooteperiood sobib suurepäraselt näiteks kastmiseks või murul mängimiseks.

Näide 1

Selles näites kasutatud ajad kehtivad mudeli GARDENA R40Li puhul, kuid sama põhimõte kehtib ka teistele mudelitele.

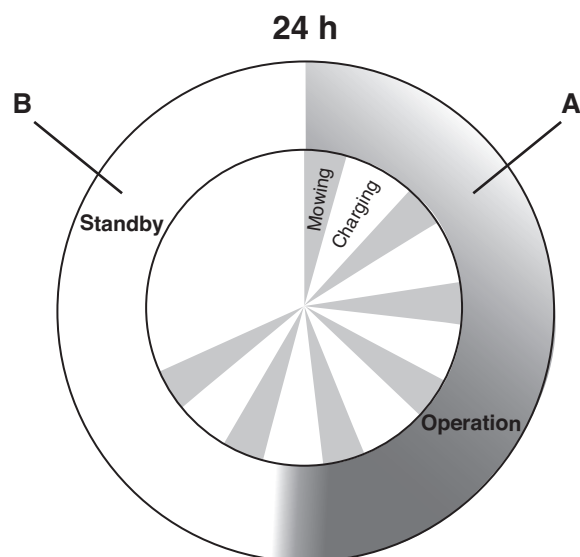
1. tööperiood: 07.00–22.00
2. tööperiood: Kõik päevad

Tehaseseade tagab, et robotniiduk alustab niitmist kell 07.00. Alates kella 19.00-st on niiduk laadimisjaama pargitud ning püsib seal seni, kuni on aeg kell 07.00 taas niitmist alustada.

Kui taimeri seade on jagatud kaheks tööperioodiks, võib ooteperioodi jagada mitmeks osaks. Minimaalne ooteperiood peab vastama ooteaja tabelile.

Tööjõudluse tabel	
Mudel	Tööjõudlus
GARDENA R38Li	Umbes 32 m ² tunnis ja päevas
GARDENA R40Li	Umbes 33 m ² tunnis ja päevas
GARDENA R45Li	Umbes 38 m ² tunnis ja päevas
GARDENA R50Li	Umbes 42 m ² tunnis ja päevas
GARDENA R70Li	Umbes 44 m ² tunnis ja päevas
GARDENA R80Li	Umbes 50 m ² tunnis ja päevas

Ooteaja tabel	
Mudel	Ooteaeg
GARDENA R38Li	Vähemalt 12 tundi päevas
GARDENA R40Li	Vähemalt 12 tundi päevas
GARDENA R45Li	Vähemalt 12 tundi päevas
GARDENA R50Li	Vähemalt 12 tundi päevas
GARDENA R70Li	Vähemalt 8 tundi päevas
GARDENA R80Li	Vähemalt 8 tundi päevas



R40Li

Operation	A = Max 12 h
Charging/Standby	B = Min 12 h

4. KASUTAMINE

Näide 2

Selles näites kasutatud ajad kehtivad mudeli GARDENA R40Li puhul, kuid sama põhimõtte kehtib ka teistele mudelitele.

1. tööperiood: 06.00–16.00

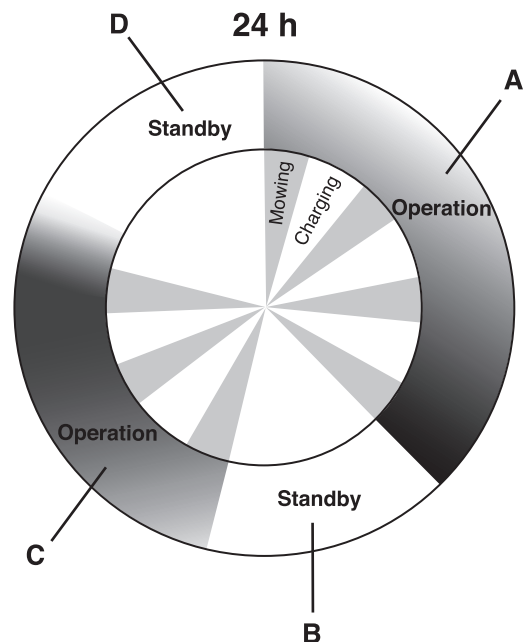
2. tööperiood: 20.00–23.00

Tööpäevad: Kõik päevad

Robotniiduk töötab ajavahemikus 06.00–16.00.

Niiduk alustab uuesti tööd kell 20.00, kuid lõpetab töö kell 22.00, et teha paus ja alustada uuesti tööd kell 06.00.

Ajad on ligikaudsed ning sõltuvad muru kvaliteedist, terade teravusest ja aku vanusest.



4.3 Käivitamine

1. Seadke pealüliti asendisse 1.
2. Vajutage juhtpaneeli kate avamiseks nuppu STOP.
3. Sisestage PIN-kood.
4. Vajutage nuppu START.
5. Sulgege kate 10 sekundi jooksul.

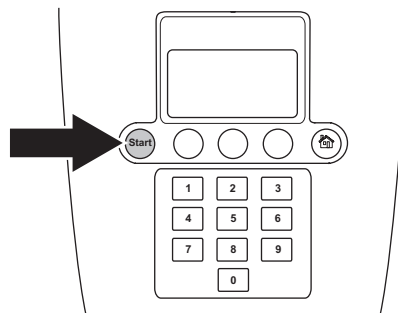
Kui robotniiduk on laadimisjaama pargitud, lahkub see sealt vaid siis, kui aku on täis laetud ning taimeris määratud aeg võimaldab niidukil tööd teha.

Enne lõikeketta käivitumist kõlab 2 sekundi vältel 5 piiksu.

R40Li

Operation **A + C = Max 12 h**

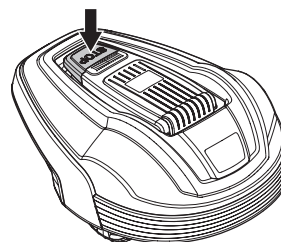
Charging/Standby **B + D = Min 12 h**



4.4 Seiskamine

1. Vajutage nuppu **STOP**.

Robotniiduk seiskub, teramootor seiskub ja juhtpaneeli kate avaneb.

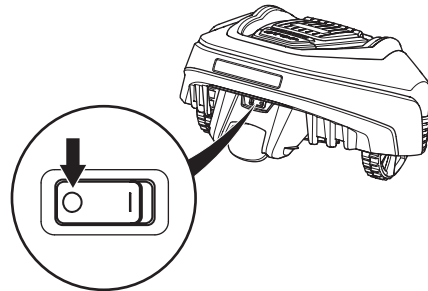


4. KASUTAMINE

4.5 Väljalülitamine

1. Vajutage nuppu **STOP**.
2. Seadke pealülitit asendisse *0*.

Lülitage muruniiduk alati pealülitist välja, kui niiduk vajab hooldust või tuleb viia väljapoole tööpiirkonda.

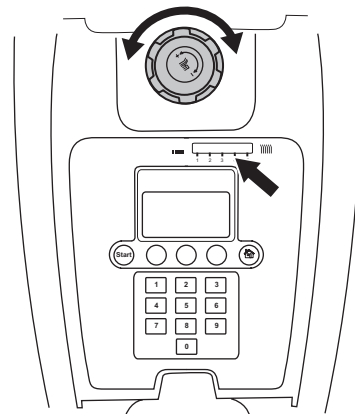


4.6 Lõikekõrguse reguleerimine

Lõikekõrgust saab reguleerida vahemikus MIN (2 cm) kuni MAX (5 cm).

Lõikekõrguse reguleerimiseks tehke järgmist.

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **STOP** ja avage kate.
2. Keerake kõrguse reguleerimise nupp soovitud asendisse. Valitud asendit näitab oranž tulp, mida näete läbi akna nupu kõrval.
 - Lõikekõrguse tõstmiseks keerake vastupäeva.
 - Lõikekõrguse langetamiseks keerake päripäeva.



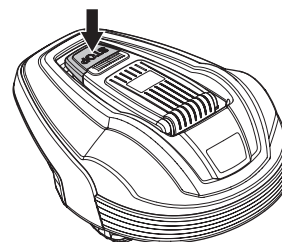
TÄHTIS TEAVE

Esimesel nädalal pärast uue niiduki paigaldamist tuleb lõikekõrgus seada väärtusele **MAX**, et vältida piirdekaabli kahjustamist. Pärast seda võib lõikekõrgust üle nädala kuni lõpliku lõikekõrguse saavutamiseni ühe astme võrra vähendada.

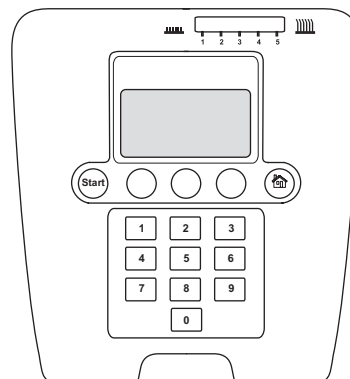
5. JUHTPANEEL

5. Juhtpaneel

Kõik GARDENA robotniiduki käsud ja seaded edastatakse juhtpaneeli kaudu. Juurdepääs kõigile funktsioonidele toimub erinevate menüüde kaudu.



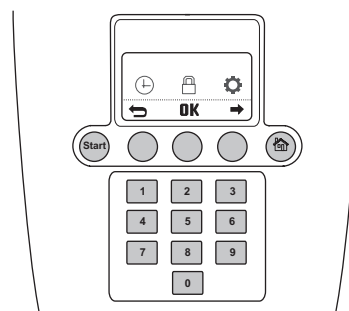
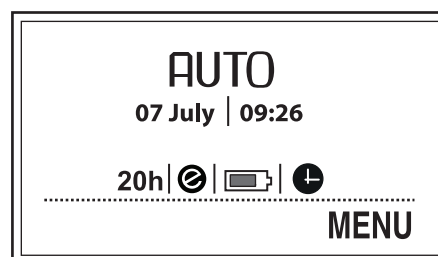
Juhtpaneel koosneb ekraanist ja klahvistikust. Teave kuvatakse ekraanil ja sisestamine toimub nuppude abil.



Pärast stoppnupu vajutamist ja katte avamist kuvatakse tegevusaken, mis näitab kellaega, valitud töörežiimi, niitmistundide arvu, aku olekut ja taimeri seadet.

- Kell näitab praegust kellaega.
- Kuupäev näitab jooksvat päeva.
- Töötundide arv näitab robotniiduki töötundide arvu selle tootmise päevast alates. Tööajana arvestatakse aega, mille jooksul robotniiduk on niitnud või laadimisjaama otsinud.
- *AUTO*, *MAN* ja *HOME* näitavad, milline töörežiim on valitud. Vt peatükki 5.1 *Tegevuse valik*
- Aku olek näitab aku laadimisolekut.
- Kui robotniiduk on seatud ECO-režiimi, kuvatakse ECO.
- Kella sümbol näitab, millal on määratud taimeri seaded. Must kellasümbol näitab, kui taimeri seadistus ei luba robotniidukil niita.
- Tekst *MENU* näitab, et põhimenüüsse jõudmiseks vajutage teksti all olevat mitmikvaliku nuppu.

Klahvistiku moodustavad neli nuppude rühma: tegevuse valiku nupp, mitmikvaliku nupud, numbrid ja Start-nupp.



5. JUHTPANEEL

5.1 Tegevuse valik

Tegevuse valiku nuppu näitab maja. Kui nuppu on vajutatud, ilmub kuvale valitud töörežiim. Kui nuppu vajutatakse järjest mitu korda, saab valida kolme erineva töörežiimi vahel.

1. HOME (KODU):

Saadab robotniiduki laadimisjaama. See jääb kuvale seniks, kuni valitakse uus töörežiim. Tegevusaknas näidatakse teksti *Home*. Kui aku on täis laetud, jääb robotniiduk laadimisjaama parkima. Robotniiduk lahku esmalt laadimisjaamast ja asub uuesti niitma siis, kui töörežiimiks valitakse AUTO.

Seadet Home kasutatakse samuti äsjase paigaldamise korral või siis, kui juba paigaldatud süsteemi muudeti – nõnda katsetatakse, kas robotniiduk suudab juhtkaablile järgneda ja laadimisjaamaga dokkida. Vt peatükki *3.9 Laadimisjaama testdokkimine*

2. AUTO:

Standardne automaatne töörežiim, milles robotniiduk niidab ja laeb automaatselt.

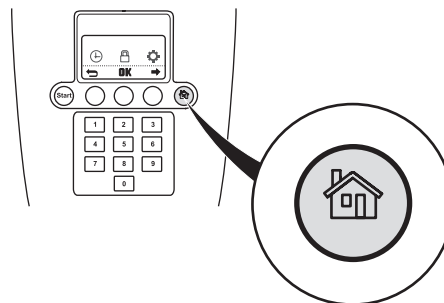
3. MAN:

Teistes tööpiirkondades niites (vt peatükki *3.4 Piirdekaabli paigaldamine*) tuleb kasutada seadet MAN.

Kui valitud on seade MAN ja robotniiduk käivitub muru peal olles, niidab see seni, kuni aku tühjaks saab. Seejärel see peatub ja ilmub teade *Needs manual charging (Vajab käsitsi laadimist)*. Robotniiduk tuleb seejärel käsitsi laadimisjaama toimetada ja pärast laadimist uuesti käsitsi käivitada.

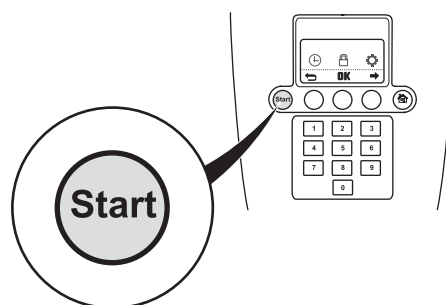
Kui niiduk laeb režiimis *MAN*, laeb see aku täiesti täis, liigub laadimisjaamast u 20 cm välja ning peatub. See näitab, et aku on laetud ja niiduk on tööks valmis.

Kui peamist tööpiirkonda tuleb pärast laadimist niita, tasub enne robotniiduki laadimisjaama asetamist valida selle töörežiimiks Auto.



TÄHTIS TEAVE

Enne kaane sulgemist vajutage robotniiduki käivitamiseks alati nuppu **START**. Kui nuppu **START** ei vajutata, kuulete teate helisignaali ning robotniiduk ei käivitu.

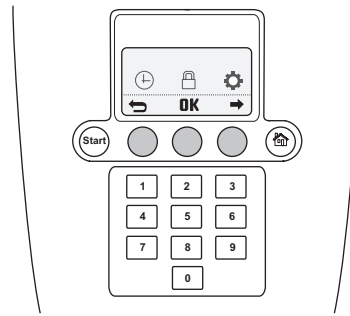


5. JUHTPANEEL

5.2 Mitmikvaliku nupud

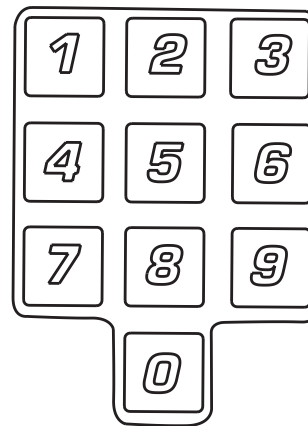
Kolm mitmikvalikunuppu pakuvad erinevaid funktsioone, mis muuhulgas olenevad sellest, kus te menüüstruktuuris asute. Nupu funktsioon on näha ekraani allosas.

Näide kui olete peamenüüs, saab vasakut nuppu kasutada tagasi minekuks, keskmine nupp kinnitab valikuid ning parem nupp aitab menüüs ringi liikuda.



5.3 Numbrid

Numbriklahve kasutatakse näiteks PIN-koodi ja kellaaja sisestamiseks.

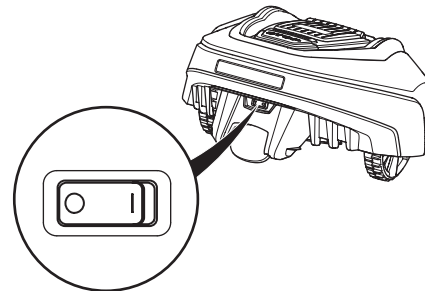


5.4 Pealüliti

Robotniiduki käivitamiseks seadke pealüliti asendisse 1.

Kui robotniidukit ei kasutata või kui lõiketera ketta juures tehakse mingeid töid, seadke pealüliti asendisse 0.

Kui pealüliti on seatud asendisse 0, siis robotniiduki mootorid ei käivitu.



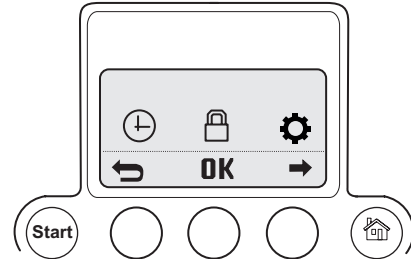
6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

6. Menüü funktsioonid

6.1 Peamenüü

GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li peamenüüs on kolm suvandit.

- *Timer (Taimer)*
- *Security (Turvalisus)*
- *Settings (Seaded)*



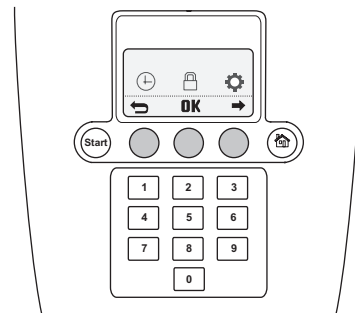
GARDENA R70Li /R80Li peamenüüs on neli suvandit.

- *Timer (Taimer)*
- *Installation (Paigaldus)*
- *Security (Turvalisus)*
- *Settings (Seaded)*

Iga suvandi all on rida alammenüüsid. Nende abil saate kasutada kõiki funktsioone, millega robotniidukit seadistada.

Menüüde sirvimine

Mitmikvalikunuppudega saab pea- ja alammenüüdes ringi liikuda. Numbriklahvidega saab sisestada väärtuseid ja kellaega, mitmikvalikunupuga OK saab iga valiku kinnitada. Vajutage **tagasinoolega** mitmikvalikunuppu, kui soovite menüüs sammu tagasi minna või hoidke tegevuse valiku nuppu 2 sekundit all, kui soovite minna otse peamenüüsse.



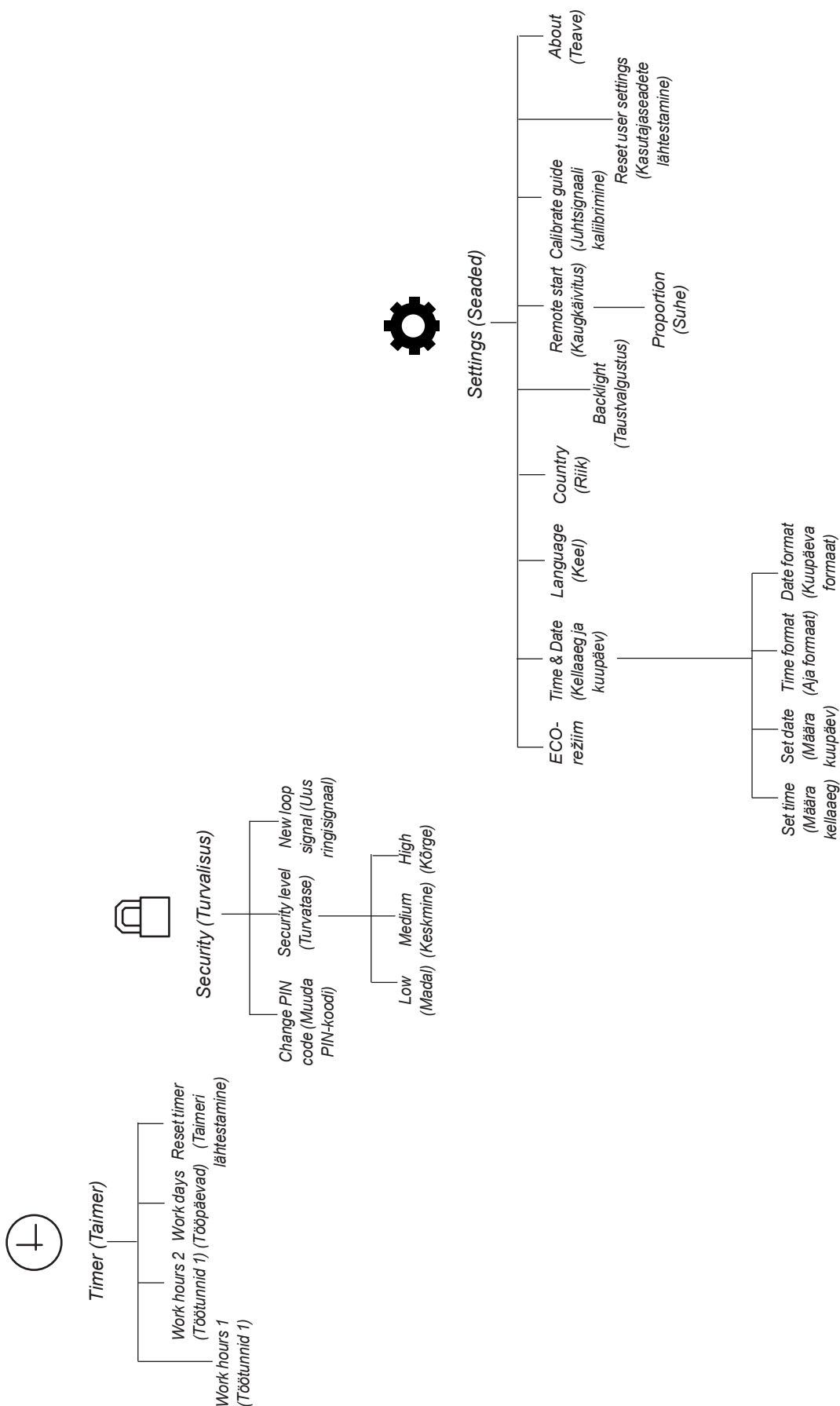
Alammenüüd

Teatud alammenüüd sisaldavad funktsioone, mida saab vasakult tähistada. See tähendab, et need võimalused on ära valitud. Märkige või tühjendage ruut, vajutades nuppu OK.

Osades alammenüüdes on konkreetsetest ridadest paremal pool kuvatud teave. See teave tähistab, milline valik on funktsiooni jaoks tehtud.

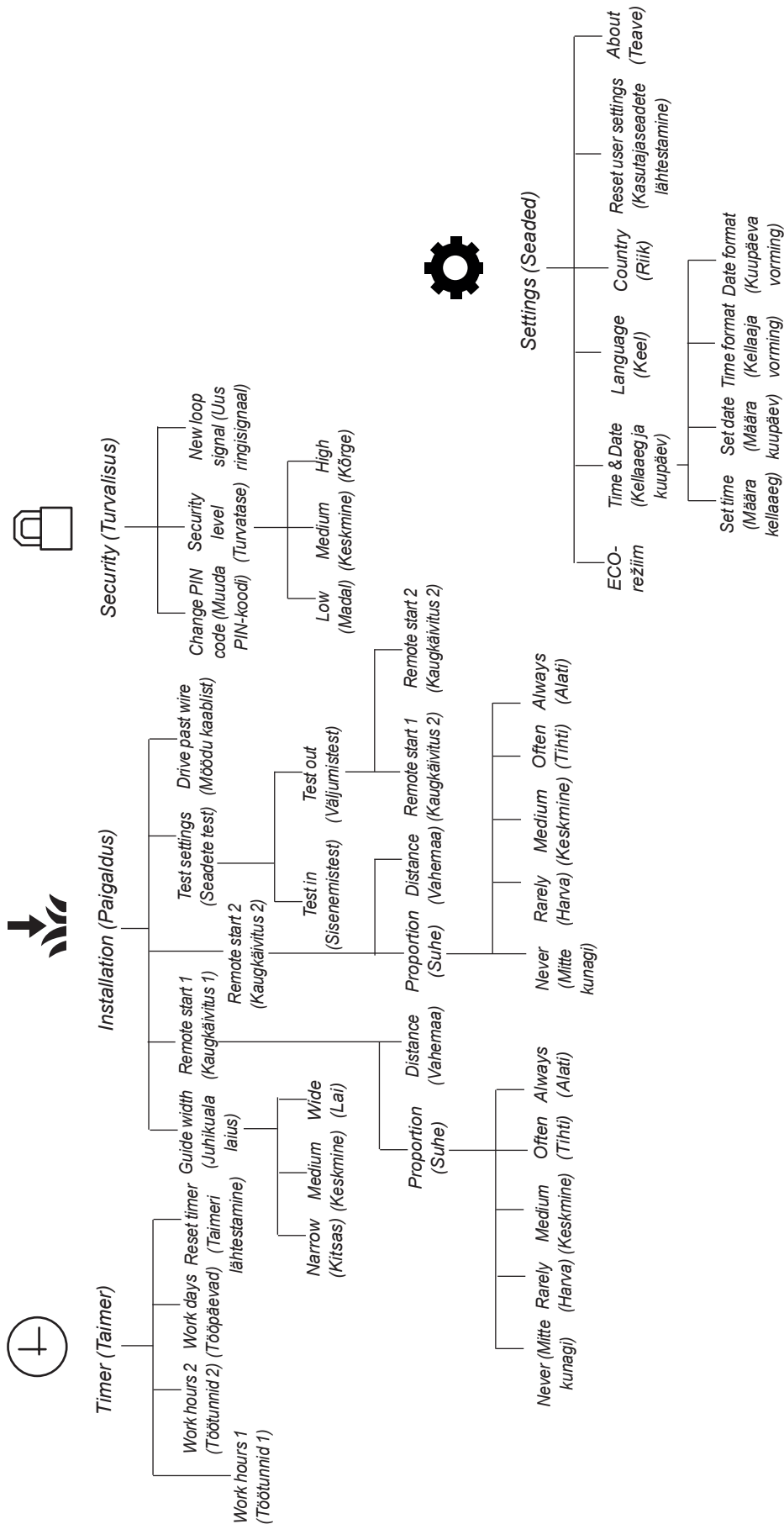
6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

6.2 Menüü struktuur GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li



6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

GARDENA R70Li, R80Li



6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

6.3 Taimer

Parima niitmistulemuse saavutamiseks ei tohiks muru liiga tihti niita. Seetõttu on juhul, kui tööpiirkonna suurus jääb alla robotniiduki töövõimsuse, tähtis piirata taimerifunktsiooni abil niiduki tööaega. Kui robotniidukil lubatakse liiga palju niita, võib muru jätta tallatud mulje. Lisaks põhjustab see robotniiduki liigset kulumist.

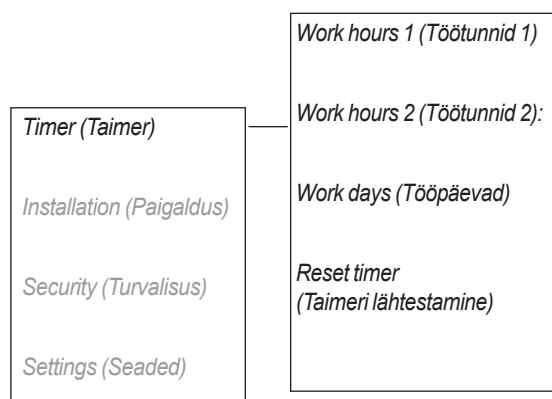
Taimeri funktsioon sobib suurepäraselt selliste töötundide määramiseks, mil robotniiduk niita ei tohiks (nt ajal, kui lapsed aias mängivad).

Taimeri tehasesead on 07.00–23.00 (07.00–22.00, kui tegu on mudelitega GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li) ning see võimaldab niitmist igal nädalapäeval. See seadistus sobib loetletud maksimaalse tööala puhul.

Taimeri seadistamisel võtke arvesse, et robotniiduk niidab ligikaudu tööjõudluse tabelis loetletud ruutmeetrite arvu tunnis ja päevas.

Allpool olev tabel pakub soovitusi erinevate taimeri seadistuste jaoks olenevalt aia suuruselt. Tabelit saab kasutada tööaja seadistamiseks. Tabelis toodud ajad on vaid näited, mida võib olla vajalik reguleerida vastavalt aiale. Kasutage tabelit järgmiselt.

1. Leidke tööpiirkond, mis sarnaneb enim aiale.
2. Valige sobiv arv tööpäevi nädalas (mõne tööpiirkonna puhul võib olla vaja 7 päeva).
3. Töötundide arv päevas näitab, mitu tundi päevas lubatakse robotniidukil valitud tööpäevade jooksul töötada.
4. Soovitatud ajaintervall näitab ajaintervalli, mis vastab vajalikele töötundidele päevas.



See tabel kehtib mudeli GARDENA R38Li jaoks			
Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	4,5 h	07.00–11.30
	7	3,5 h	07.00–10.30
200 m ²	5	9 h	07.00–16.00
	7	6,5 h	07.00–13.30
300 m ²	6	11 h	07.00–18.00
	7	9,5 h	07.00–16.30
380 m ²	7	12 h	07.00–19.00

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

See tabel kehtib mudeli GARDENA R40Li jaoks

Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	4,5 h	07.00–11.30
	7	3 h	07.00–10.00
200 m ²	5	8,5 h	07.00–15.30
	7	6 h	07.00–13.00
300 m ²	6	10,5 h	07.00–17.30
	7	9 h	7.00–16.00
400 m ²	7	12 h	07.00–19.00

See tabel kehtib mudeli GARDENA R45Li jaoks

Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	4 h	07.00–11.00
	7	2,5 h	07.00–09.30
200 m ²	5	7,5 h	07.00–14.30
	7	5,5 h	07.00–12.30
300 m ²	5	11 h	07.00–18.00
	7	8 h	07.00–15.00
400 m ²	7	10,5 h	07.00–17.30
450 m ²	7	12 h	07.00–19.00

See tabel kehtib mudeli GARDENA R50Li jaoks

Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	3,5 h	07.00–10.30
	7	2,5 h	07.00–09.30
200 m ²	5	7 h	07.00–14.00
	7	5 h	07.00–12.00
300 m ²	5	10 h	07.00–17.00
	7	7 h	07.00–14.00
400 m ²	6	11 h	07.00–18.00
	7	9,5 h	07.00–16.30
500 m ²	7	12 h	07.00–19.00

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

See tabel kehtib mudeli GARDENA R70Li jaoks			
Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	3 h	07.00–10.00
	7	2,5 h	07.00–09.30
200 m ²	5	6,5 h	07.00–13.30
	7	4,5 h	07.00–11.30
400 m ²	5	13 h	07.00–20.00
	7	9 h	7.00–16.00
600 m ²	6	16 h	07.00–23.00
	7	13,5 h	07.00–20.30
700 m ²	7	16 h	07.00–23.00

See tabel kehtib mudeli GARDENA R80Li jaoks			
Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Soovitatud ajaintervall
100 m ²	5	3 h	07.00–10.00
	7	2 h	07.00–09.00
200 m ²	5	5,5 h	07.00–12.30
	7	4 h	07.00–11.00
400 m ²	5	11,5 h	07.00–18.30
	7	8 h	07.00–15.00
600 m ²	6	14 h	07.00–21.00
	7	12 h	07.00–19.00
800 m ²	7	16 h	07.00–23.00

- **Work hours 1 (Töötunnid 1):**
töötundide 1 algus- ja lõppaja määramiseks.
Sisestage kõik soovitud ajad tundides ja minutites ning vajutage **OK**, et sisestatud aeg kinnitada.
- **Work hours 2 (Töötunnid 2):**
töötundide 2 algus- ja lõppaja määramiseks.
Sisestage kõik soovitud ajad tundides ja minutites ning vajutage **OK**, et sisestatud aeg kinnitada.
- **Work days (Tööpäevad):**
päevade valimiseks, mil robotniiduk peab töötama.
Robotniiduk töötab tähistatud päevadel.
- **Reset timer (Taimerilähtestamine):**
lähtestab väärtused tehaseseadetele.

Seade Work hours 1 (Töötunnid 1) või Work hours 2 (Töötunnid 2) väljalülitamiseks sisestage ajaks 00:00–00:00 ning taimer lähtestatakse väärtustele --:--:--:--.

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

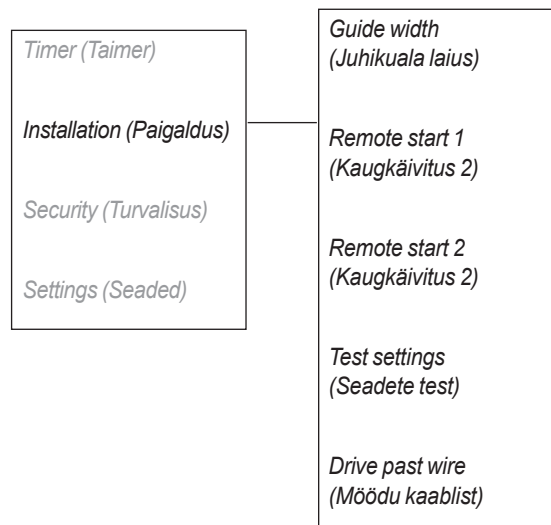
Kui taimeri seaded on määratud, kuvatakse avalehel kella sümbol. Must kellasümbol näitab, kui taimeri seadistus ei luba robotniidukil niita.

Robotniidukil on umbes 8-tunnine sisseehitatud ooteperiood (12-tunnine mudelite GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li puhul). Selleks perioodiks pargib robotniiduk end laadimisjaama. Vt peatükki 4.2 *Taimeri kasutamine*.

6.4 R70Li, R80Li paigaldamine

Selle peamenüü valiku abil on võimalik teha järgmiseid tööseadistusi.

- **Guide width (Juhikuala laius):**
saate valida, kui kaugele juhtkaablist võib robotniiduk minna, kui ta piki juhtkaablit laadimisjaama ja sealt ära sõidab.
- **Remote start 1 (Kaugkäivitus 1):**
saate robotniidukit juhtida, et see jõuaks kergemini aia kaugematesse osadesse.
- **Remote start 2 (Kaugkäivitus 2):**
saate robotniidukit juhtida, et see jõuaks kergemini aia kaugematesse osadesse.
- **Test settings (Seadete test):**
saate ülalolevaid seadeid kontrollida.
- **Drive past wire (Möödu kaablist):**
saate määrata, kui kaugele üle piirdekaabli võib robotniiduk enne tagasi pööramist minna.



Aia seadete näiteid vt lõigust „7. Exemple de grädini”.

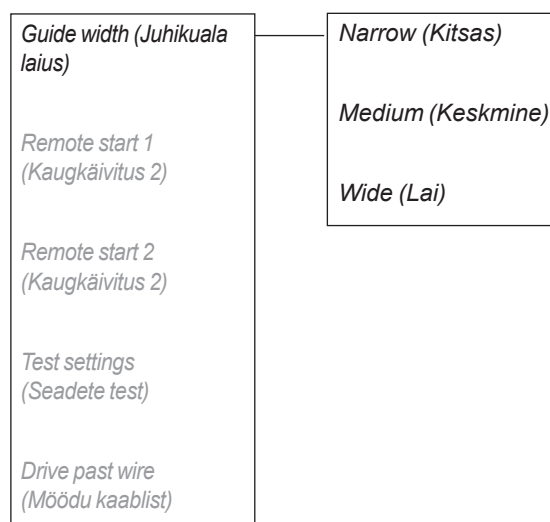
Guide width (Juhikuala laius)

Juhikuala laius määrab ära, kui kaugele juhtkaablist võib robotniiduk minna, kui see mööda juhtkaablit laadimisjaama tuleb ja sealt lahkub. Kaabli kõrval olevat ala, mida mööda robotniiduk liigub, nimetatakse koridoriks.

Robotniiduk on vaikimisi seadistatud keskmise laiusega koridoridele. Et vähendada rattajälgede tekkimise ohtu, on soovitatav võimaluse korral valida laia koridori seade.

TÄHTIS TEAVE

Kasutage alati võimalikult laia juhikuala. Kitsa koridori seadistust tuleks kasutada üksnes siis, kui ükski teine seadistus antud tööpiirkonnas ei sobi.



6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Wide (Lai)

Laias koridoris niidab robotniiduk juhtkaablist erinevamatel kaugustel.

Avatud, kitsaste käikudeta aias tuleks niidukile seadistada lai koridor, et vähendada rattajälgede tekkimise ohtu.

Medium (Keskmine)

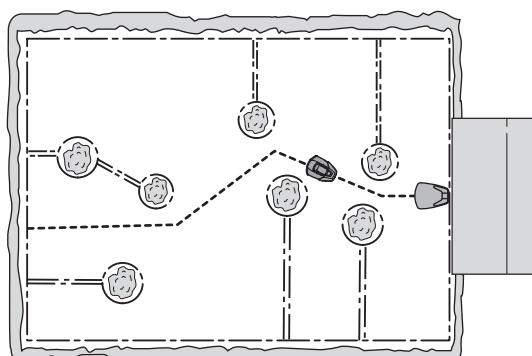
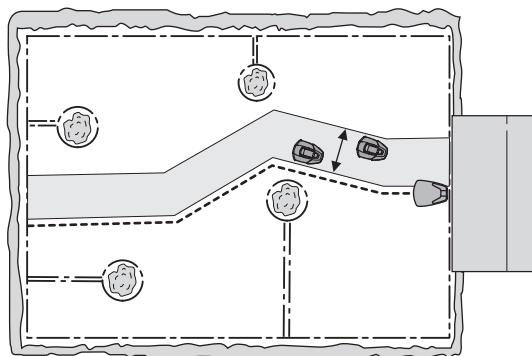
Keskmise laiusega koridoris ei liigu robotniiduk juhtkaablist nii kaugele kui laia koridori puhul.

Keskmise laiusega koridoris ei liigu robotniiduk juhtkaablist nii kaugele kui laia koridori puhul.

Narrow (Kitsas)

Kitsa koridori puhul sõidab robotniiduk juhtkaabli kohal.

Kitsa koridori seadistust reeglina ei soovitata, kuid ühe või mitme kitsa käiguga aias võib kitsa koridori seadistus olla ainuvõimalik. Kitsa koridori seadistus suurendab rattajälgede tekke ohtu juhtkaabli kõrval.



TÄHTIS TEAVE

Vahemaa, mida robotniiduk juhtkaabliga hoiab, sõltub tööpiirkonna kujust. Kasutage Test IN (Sisenemistesti) funktsiooni veendumaks, et teie aias saab kasutada laia koridori seadistust.

Remote start 1 (Kaugkäivitus 1)

Üks juhtkaabliga seonduv oluline funktsioon on võime juhtida robotniidukit vajadusel aia kaugematesse piirkondadesse. See funktsioon on väga kasulik aedades, kus näiteks esi- ja tagaosa on ühendatud kitsa käiguga.

Kui see funktsioon on aktiveeritud (ja valitud on ükskõik milline suvand, v.a Never (Mitte kunagi)), liigub robotniiduk laadimisjaamast väljudes aeg-ajalt piki juhtkaablit mõnda kaugemasse piirkonda ja alustab niitmist sealt.

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Proportion (Suhe)

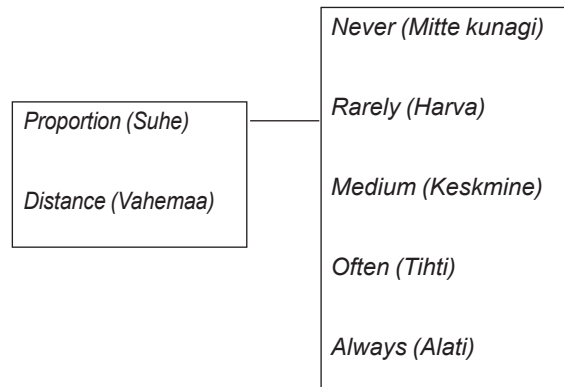
See, kui tihti peab robotniiduk laadimisjaamast väljudes juhtkaablile järgnema, valitakse kõigi laadimisjaamast väljumise kordade ja juhtkaablile järgnemise kordade suhtena. Muudel juhtudel lahkub robotniiduk laadimisjaamast tavalisel viisil ja asub niitma.

Valida saab viie valiku hulgast:

- Never (Mitte kunagi) (0%)
- Rarely (Harva) (u 20%)
- Medium (Keskmine) (u 50%)
- Often (Tihti) (u 80%)
- Always (Alati) (100%)

Valige protsent, mis vastab kaugpiirkonna suurusele võrreldes kogu tööpiirkonna suurusega. Kui kaugem piirkond on näiteks kogu tööpiirkonnast väiksem kui 50%, tuleb valida suvand *Rarely* (Harva). Kui kaugem piirkond moodustab näiteks kogu tööpiirkonnast 50%, tuleb valida suvand *Medium* (Keskmine). Võrrelge näidetega, mis on toodud peatükis 7. *Aia näited*.

Vaikimisi on valitud seade *Rarely* (Harva).



Distance (Vahemaa)

Sisestage kaugus meetrites piki juhtkaablit alates laadimisjaamast kuni kaugema piirkonnani, kus niiduk niitma hakkab.

Näpunäited! Kasutage funktsiooni *Test OUT* (Väljumistest), et määrata kindlaks, kui kaugel kaugpiirkond asub. Vahemaa (meetrites) kuvatakse robotniiduki ekraanil.

Remote start 2 (Kaugkäivitus 1)

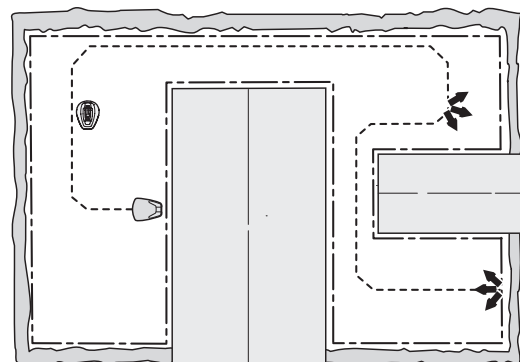
Kui tööpiirkond hõlmab kahte kauget piirkonda, tuleb juhtkaabel paigaldada nii, et see ulatub mõlema piirkonnani. Seadeid *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) ja *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) kombineerides saab robotniiduki seejärel kummassegi piirkonda juhtida.

Seadete *Proportion* (Suhe) ja *Distance* (Vahemaa) määramine toimub samamoodi nagu *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) puhulgi.

Vaikeseadistuseks on *Never* (Mitte kunagi).

Arvestage sellega, et seade *Proportion* (Suhe) kogusumma ei saa olla suurem kui 100%. Kui seade *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) suvandiks on valitud näiteks *Often* (Tihti), saab seade *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) suvandiks valida vaid *Never* (Mitte kunagi) või *Rarely* (Harva).

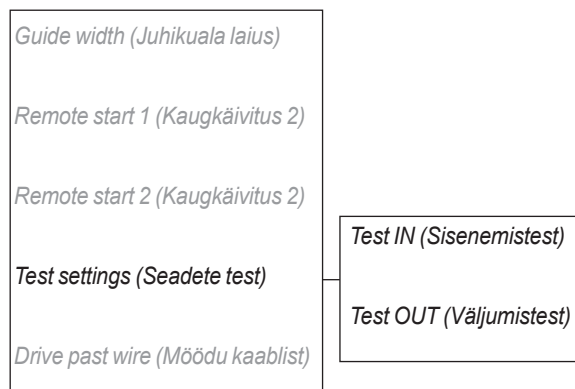
Väärtus *Guide width* (Juhikuala laius) on seadete *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) ja *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) korral sama. Sel moel piirab maksimaalset juhikuala laiust kõige kitsam piki juhtkaablit kulgev läbikäik.



6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Test settings (Seadete test)

Menüüs *Test settings* (Seadete test) on võimalik testida *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) ja *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) seadeid ning seda, kas seade *Guide width* (Juhikuala laius) jaoks valitud väärtus teie tööpiirkonna jaoks sobib.



Test OUT (Väljumistest)

Funktsiooni *Test OUT* (Väljumistest) abil saab testida, kas seade *Guide width* (Juhikuala laius) jaoks valitud väärtus vastava paigalduse jaoks sobib ning arvutada laadimisjaama ja kaugema piirkonna vahelist kaugust.

Remote start 1 (Kaugkäivitus 1) puhul sätete testimiseks tehke järgmist.

Parkige robotniiduk laadimisjaama ja valige *Test OUT - Remote start 1* (Väljumistest - Kaugkäivitus 1). Seejärel lahkub robotniiduk kohe laadimisjaamast, liigub piki juhtkaablit ja hakkab määratud vahemaa läbimisel niitma.

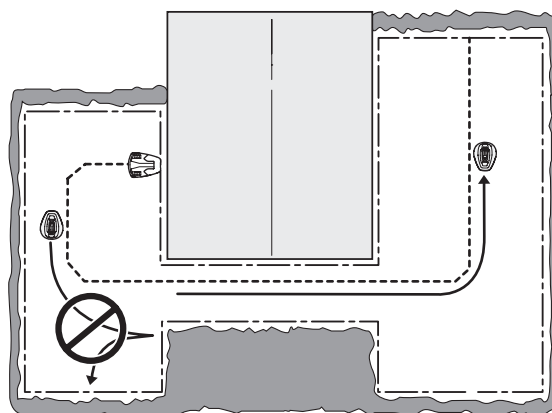
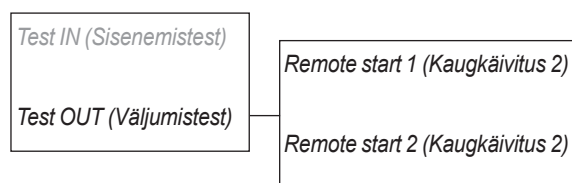
Kui robotniiduk mõnest käigust läbi ei saa, tuleks seade *Guide width* (Juhikuala laius) väärtuse *Wide* (Lai) asemel määrata väärtuseks *Medium* (Keskmine). Vajadusel saab seade väärtuseks määrata ka *Narrow* (Kitsas). Seade *Guide width* (Juhikuala laius) väärtust *Narrow* (Kitsas) tuleks kasutada üksnes juhul, kui antud oludes ükski teine seadistus ei sobi. Kui funktsioon *Test OUT* (Väljumistest) on aktiveeritud, liigub robotniiduk piki kaablit nii kaugelt, kui valitud juhikuala laius seda võimaldab.

Joonisel on näidatud, kuidas robotniiduk liigub läbi käigu, kui seade *Guide width* (Juhikuala laius) väärtuseks on määratud *Medium* (Keskmine), mitte *Wide* (Lai).

Laadimisjaama ja kaugema piirkonna vahelise kauguse mõõtmiseks tehke järgmist.

Sisestage kaugus, mis on tegelikust väärtusest igal juhul suurem. Suurim võimalik sisestatav kaugus on 100 meetrit. Parkige robotniiduk laadimisjaama ja valige *Test OUT* (Väljumistest). Robotniiduk lahkub kohe laadimisjaamast. Vahemaa (meetrites) kuvatakse robotniiduki töötamise ajal niiduki ekraanil. Peatage robotniiduk soovitud kohas ja märkige vahemaa üles. Sisestage kuvatud number (meetrites) vastava tööpiirkonna väljale *Distance* (Kaugus).

Kui *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) on aktiveeritud (st kui seade *Proportion* (Suhe) väärtuseks pole valitud *Never* (Mitte kunagi)), tuleb ka neid seadeid katsetada. Seade *Remote start 2* (Kaugkäivitus 2) katsetamine toimub nagu seade *Remote start 1* (Kaugkäivitus 1) puhulgi.



6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Test IN (Sisenemistest)

Funktsioon *Test IN* (Sisenemistest) võimaldab teil testida, kas robotniiduk suudab laadimisjaama siseneda.

Funktsiooni *Test IN* (Sisenemistest) saab teostada alles funktsiooni *Test OUT* (Väljumistest) teostamise järel.

Selle funktsiooni valimisel liigub robotniiduk otse piki juhtkaablit laadimisjaama poole ning dokib sellega. Test on edukalt läbitud vaid siis, kui robotniiduk suudab laadimisjaamaga dokkida juba esimesel katsel. Kui robotniiduk ei suuda esimesel katsel edukalt dokkida, üritab see dokkimist automaatselt korrata. Paigaldamine loetakse ebaõnnestunuks, kui robotniiduk peab laadimisjaamaga dokkimiseks tegema kaks või enam katset.

Drive past wire (Möödu kaablist)

Robotniiduki esiosa möödub piirdekaablist alati teatud kaugusel, enne kui niiduk ümber pöördub. Vaikimisi on kauguseks 25 cm, kuid vajaduse korral saab seda muuta. Minimaalne väärtus on 25 cm ja maksimaalne väärtus 30 cm. Arvestage, et see kaugus on vaid ligikaudne väärtus. Tegelikuses võib kaugus, mille jagu robotniiduk piirdekaablit ületab, varieeruda.

Määrake nüüd sentimeetrites vahemaa, kui kaugelt peab robotniiduk piirdekaablist mööduma ja vajutage **OK**.

Guide width (Juhikuala laius)

Remote start 1 (Kaugkäivitus 2)

Remote start 2 (Kaugkäivitus 2)

Test settings (Seadete test)

Drive past wire (Möödu kaablist)

6.5 Turvalisus

Selle menüüvaliku alt saab teha turvalisuse ning niiduki ja laadimisjaama side seadistusi.

Change PIN code (Muuda PIN-koodi)

Sisestage uus PIN-kood ja vajutage **OK**. Sisestage sama kood uuesti ja kinnitage see, vajutades **OK**. PIN-koodi muutmisel ilmub ekraanile kohe teade, et PIN-kood on muudetud.

Kirjutage uus PIN-kood lk 4 asuva *Märkmeleht* vastavale reale.

Timer (Taimer)

Installation (Paigaldus)

Security (Turvalisus)

Settings (Seaded)

Change PIN code
(Muuda PIN-koodi)

Security level (Turvatase)

New loop signal
(Uus ringisignaal)

Security level (Turvatase)

Valida saab kolme turvataseme vahel: madal, keskmine ja kõrge. Madala ja keskmise turvataseme puhul ei saa ilma PIN-koodi sisestamata robotniidukile juurde pääseda. Kõrge turvataseme puhul lisandub hoiatus, mis hakkab piiksuma, kui määratud aja jooksul ei sisestata õiget PIN-koodi.

Robotniiduki väljalülitamiseks vajutage stopp-nupp alla ja seadke pealüliti asendisse 0.

Change PIN code
(Muuda PIN-koodi)

Security level (Turvatase)

New loop signal
(Uus ringisignaal)

Low (Madal)

Medium (Keskmine)

High (Kõrge)

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Funktsioon	Low (Madal)	Medium (Keskmine)	High (Kõrge)
Time lock (Ajalukk)	X	X	X
PIN request (PIN-koodi nõudmine)		X	X
Alarm (Alarm)			X

Time lock (Ajalukk)

Selle funktsiooni rakendamisel ei saa robotniidukit pärast 30 päeva möödumist enam käivitada, kui eelnevalt õiget PIN-koodi ei sisestata. Kui 30 päeva on möödunud, jätkab robotniiduk niitmist tavapäraselt, kuid katte avamisel ilmub teade *Enter PIN code* (Sisesta PIN-kood). Sisestage kood uuesti ja vajutage **OK**.

PIN request (PIN-koodi nõudmine)

Selle funktsiooni rakendamisel nõuab robotniiduk PIN-koodi siis, kui pealüliti on asendis 1 ja iga kord, kui avatakse niiduki kate. Robotniiduki kasutamiseks tuleb sisestada õige PIN-kood.

Kui vale PIN-kood sisestatakse järjest 5 korda, blokeerub robotniiduk teatud ajaks. Blokeerumisaeg pikeneb iga järgneva vale koodi sisestamisega.

Alarm (Alarm)

Selle funktsiooni rakendamisel kõlab alarm, kui PIN-koodi ei sisestata 10 sekundi jooksul pärast nupu **STOP** vajutamist või robotniiduki maast üles tõstmist. Tiksuv heli annab märku, et alarmi käivitumise vältimiseks tuleb sisestada PIN-kood. Alarmi väljalülitamiseks tuleb sisestada õige PIN-kood.

New loop signal (Uus ringisignaal)

Ringisignaal valitakse juhuslikult, et luua unikaalne side robotniiduki ja laadimisjaama vahel. Üksikutel juhtudel võib esineda vajadus luua uus signaal, nt kui kahel lähedalasuval niidukipaigaldisel on väga sarnane signaal.

- Asetage robotniiduk laadimisjaama.
- Valige menüüst *New loop signal (Uus ringisignaal)* ja vajutage **OK**.

Change PIN code (Muuda PIN-koodi)

Security level (Turvatase)

New loop signal (Uus ringisignaal)

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

6.6 Settings (Seaded)

ECO

See funktsioon lülitab piirderingi, juhtkaablite ja laadimisjaama ringisignaali automaatselt välja, kui robotniiduk ei niida, nt kui niiduk teostab laadimist või ei niida taimeri seadistuste tõttu.

Režiim ECO sobib kasutamiseks, kui läheduses on muid juhtmevabasid seadmeid, mida robotniiduk häirib, nt teatud kuuldeseadmed või garaažiuksed.

Kui ökorežiim lülitab ringsignaali välja, hakkab laadimisjaamal olev märgutuli roheliselt vilkuma. Kui märgutuli vilgub roheliselt, saab robotniidukit käivitada ainult laadimisjaamas, mitte tööpiirkonnas.

ECO-režiimis on väga oluline vajutada enne robotniiduki laadimisjaamast eemaldamist alati nuppu **STOP**. Muul viisil ei ole võimalik robotniidukit ökorežiimis käivitada. Kui robotniiduk eemaldatakse kogemata ilma eelnevalt nuppu **STOP** vajutamata, tuleb niiduk asetada tagasi laadimisjaama ja vajutada nuppu **STOP**. Alles seejärel saab robotniiduki tööpiirkonnas käivitada.

ECO

Time & Date (Kellaaeg ja kuupäev)

Language (Keel)

Country (Riik)

Backlight (Taustvalgustus)

Remote start (Kaugkäivitus)

Calibrate guide

(Juhtsignaali kaliibrimine)

Reset user settings

(Kasutajaseadete lähtestamine)

About (Teave)

TÄHTIS TEAVE

Enne robotniiduki laadimisjaamast eemaldamist vajutage alati nuppu STOP (Stopp). Vastasel juhul ei käivitu ECO-režiimis robotniiduk tööpiirkonnas.

ECO-režiimi sisselülitamiseks valige *Run ECO mode (Käivita ECO-režiim)* ja vajutage **OK**.

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Time & Date (Kellaeg ja kuupäev)

See funktsioon võimaldab määrata robotniiduki kellaaja ja nõutava kellaaja vormingu.

Time (Kellaeg)

Sisestage õige kellaeg ja vajutage väljumiseks **OK**.

Time format (Kellaaja vorming)

Asetage kursor nõutavale kellaaja vormingule: 12h või 24h. Väljumiseks vajutage **OK**.

Date (Kuupäev)

Sisestage õige kuupäev ja vajutage väljumiseks **OK**.

Date format (Kuupäeva vorming)

Asetage kursor nõutavale kuupäeva vormingule:

YYYY-MM-DD (aasta-kuu-päev)

MM-DD-YYYY (kuu-päev-aasta)

DD-MM-YYYY (päev-kuu-aasta).

Väljumiseks vajutage **OK**.

ECO

Time & Date

(Kellaeg ja kuupäev)

Language (Keel)

Country (Riik)

Backlight (Taustvalgustus)

Remote start (Kaugkäivitus)

Calibrate guide

(Juhtsignaali kaliibrimine)

Reset user settings

(Kasutajaseadete

lähtestamine)

About (Teave)

Time (Määra kellaeg)

Time format
(Kellaaja vorming)

Date (Määra kuupäev)

Date format
(Kuupäeva vorming)

Language (Keel)

Selle funktsiooniga määratakse kasutatav keel.

Keele valimiseks tehke järgmist. Asetage kursor väljale Language (Keel) ja vajutage **OK**. Liigutage kursor soovitud keelele ja vajutage **OK**.

Country (Riik)

Selle funktsiooni abil saate valida, millises riigis robotniiduk töötab.

Valige kursori abil soovitud riik ja vajutage nuppu **OK**.

Backlight (Taustvalgustus), R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

Selleks et näeksite, kus robotniiduk öösel tööpiirkonnas asub, saab robotniiduki töötamise ajal ekraani sisselülitatuna hoida.

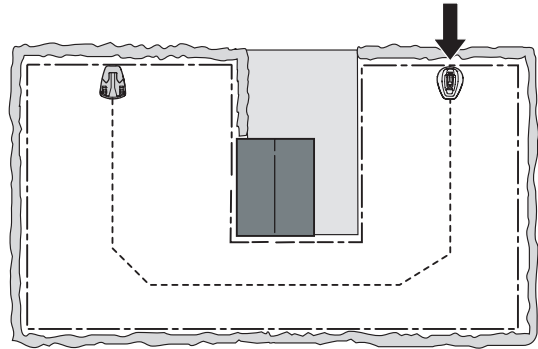
1. Valige menüüst suvand Backlight (Taustvalgustus) ja vajutage nuppu **OK**.
2. Vali üks järgnevaist.
Auto: Ekraan jääb pärast viimast klahvivajutust 1 minutiks sisselülitatuks.
ON (Sees): Ekraan on kogu robotniiduki töötamise ajal sisse lülitatud. Ekraan pole sisse lülitatud siis, kui robotniiduk näiteks taimeri seade või võimaliku häire tõttu seisma jääb.

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Remote start (Kaugkäivitus), R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

Üks juhtkaabliga seonduv oluline funktsioon on võime juhtida robotniidukit vajadusel aia kaugematesse piirkondadesse. See funktsioon on väga kasulik aedades, kus näiteks esi- ja tagaosa on ühendatud kitsa käiguga, kuhu ei saa paigutada laadimisjaama.

Kui see funktsioon on aktiveeritud (valitud on ükskõik milline suvand, v.a *Never* (Mitte kunagi)), liigub robotniiduk laadimisjaamast väljudes piki juhtkaablit kuni juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduskohani. Niiduk hakkab niitma sellesse punkti jõudes. See, kui tihti peab niiduk laadimisjaamast väljudes juhtkaablile järgnema, valitakse kõigi laadimisjaamast väljumise kordade ja juhtkaablile järgnemise kordade suhtena. Muudel juhtudel lahkub robotniiduk laadimisjaamast tavalisel viisil ja asub niitma.



Valida saab viie suvandi hulgast.

- *Never* (Mitte kunagi) (0%)
- *Rarely* (Harva) (u 20%)
- *Medium* (Keskmine) (u 50%)
- *Often* (Tihti) (u 80%)
- *Always* (Alati) (100%)

Valige protsent, mis vastab kaugpiirkonna suurusele võrreldes kogu tööpiirkonna suurusega. Kui kaugem piirkond on näiteks kogu tööpiirkonnast väiksem kui 50%, tuleb valida suvand *Rarely* (Harva). Kui kaugem piirkond moodustab näiteks kogu tööpiirkonnast 50%, tuleb valida suvand *Medium* (Keskmine). Võrrelge näidetega, mis on toodud peatükis 7. *Aia näited*.

Vaikimisi on valitud seade *Rarely* (Harva).

6. MENÜÜ FUNKTSIOONID

Calibrate guide (Juhtsignaali kalibreerimine), GARDENA R38Li, R40Li, R45Li, R50Li

Funktsiooni *Calibrate guide* (Juhtsignaali kalibreerimine) abil saate testida, kas robotniiduk suudab laadimisjaamast väljudes juhtkaablile järgneda.

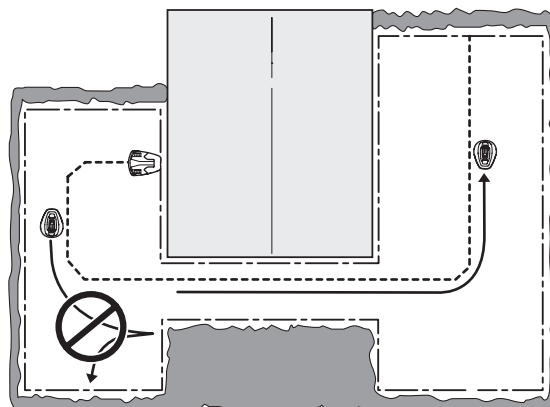
Juhtkaabli testimiseks tehke järgmist.

1. Asetage robotniiduk laadimisjaama.
2. Valige *Calibrate guide* (Juhtsignaali kalibreerimine) ja vajutage **OK**. Robotniiduk lahkub seejärel laadimisjaamast, teostab laadimisjaama ees kalibreerimise, liigub piki juhtkaablit kuni juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduskohani ja hakkab seejärel niitma.
3. Kontrollige, kas robotniiduk suudab juhtkaablile kuni juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduskohani järgneda.

Test nurjub, kui robotniiduk ei suuda juhtkaablile kuni juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduskohani järgneda. Tõenäoliselt pole paigaldamist teostatud vastavalt juhisteile, mis on toodud peatükis

3. *Paigaldus*. Levinud vigadeks on näiteks see, et juhtkaablist vasakule poole (laadimisjaama poole olles) ei jäeta piisavalt vaba ruumi või et juhtkaablit ei paigaldata järsul kallakul nurga all. Vt peatükki 3.6 *Juhtkaabli paigaldamine*.

Parandage paigaldamisega seotud vead ja teostage uus test funktsiooni *Calibrate guide* (Juhtsignaali kalibreerimine) abil



Reset user settings (Kasutajaseadete lähtestamine)

See funktsioon võimaldab viia robotniiduki tagasi vaikeseadetele, mis tal olid tehases paigaldatud.

1. Valige menüüst *Reset user settings* (Kasutajaseadete lähtestamine) ja vajutage **OK**. Sisestage õige PIN-kood ja vajutage **OK**.

Teave

Menüü „About” (Teave) kuvab teavet robotniiduki mudeli, seerianumbri ja erinevate tarkvarade kohta.

Timer (Taimer)	ECO
Installation (Paigaldus)	Time & Date (Kellaaeg ja kuupäev)
Security (Turvalisus)	Language (Keel)
Settings (Seaded)	Country (Riik)
	Backlight (Taustvalgustus)
	Remote start (Kaugkäivitus)
	Calibrate guide (Juhtsignaali kalibreerimine)
	Reset user settings (Kasutajaseadete lähtestamine)
	About (Teave)

7. AIA NÄITED

7. Aia näited

- Paigaldamise soovitusused ja seadistused

Robotniiduki käitumise määravad teatud määral selle seadistused. Robotniiduki aiaseadete kohandamine vastavalt aia kujule muudab töö robotniiduki jaoks lihtsamaks – nii jõuab see sageli aia kõigisse osadesse ja tagab ideaalse niitmistulemuse.

Erinevad aiad nõuavad erinevaid seadistusi. Järgnevatel lehtedel on toodud rida näiteid aedadest koos paigaldamise soovitusete ja seadistustega.

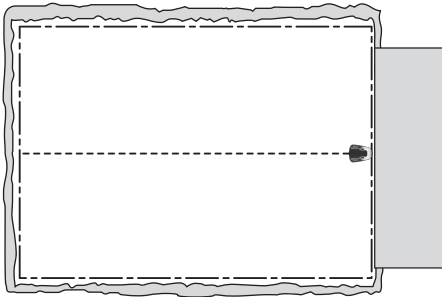
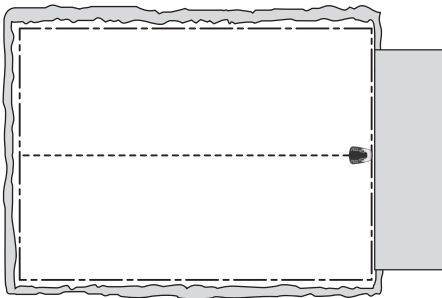
Animeeritud aia näited leiata veebisaidilt www.gardena.com.

Erinevate seadistuste kohta leiata lisateavet peatükist 1. *Menüü funktsioonid*.

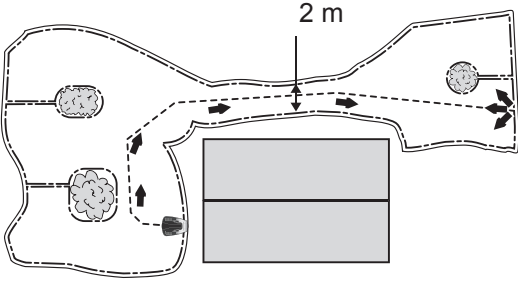
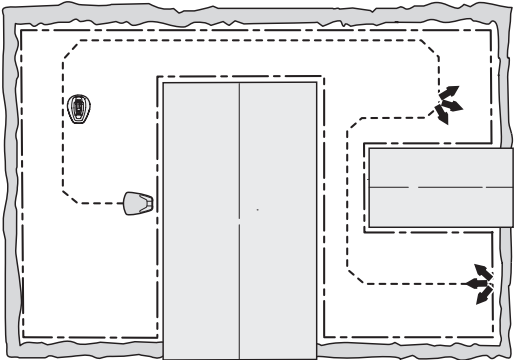
TÄHTIS TEAVE

Robotniiduki vaikeseaded on valitud selleks, et need toimiksid võimalikult paljudes erinevates aedades. Seadistusi tuleb reguleerida vaid eriliste paigaldustingimuste korral.

Järgmises aia näites kasutatavad soovituslikud taimeri seaded kehtivad mudelile GARDENA R40Li, kui pole just teisiti öeldud. Teiste mudelite puhul saab tööaega vähendada, vt peatükki 4.2 *Taimeri kasutamine*.

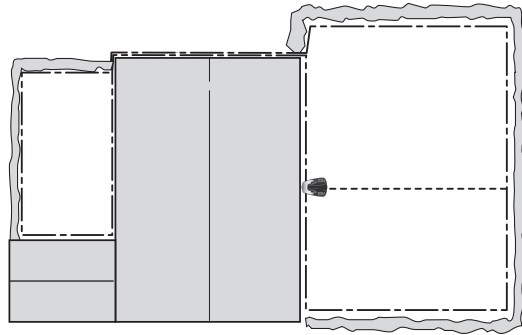
Paigaldamise soovitusused ja seadistused		
Area (Piirkond)	150 m ² . Lage ja tasane piirkond.	
Timer (Taimer)	07.00–17.00 esmaspäev, teisipäev, kolmapäev, reede	
Remote start (Kaugkäivitus) - Proportion (Suhe)	Mitte kunagi	
Märkused	Kuna tööpiirkond on robotniiduki maksimumvõimsust väiksem, tuleks muru trambitud ilme vältimiseks kasutada taimerit.	
Area (Piirkond)	400 m ² . Lage piirkond.	
Timer (Taimer)	07.00–22.00 (tehaseseade) esmaspäev–pühapäev	
Remote start (Kaugkäivitus) - Proportion (Suhe)	Never (Mitte kunagi)	
Märkused	Selle paigalduse jaoks sobivad tehaseseaded.	

7. AIA NÄITED

Paigaldamise soovitused ja seadistused	
<p>Area (Piirkond) 150 m². Asümmeetriline tööpiirkond koos kitsa käigu ja mitme saarega.</p> <p>Timer (Taimer) 07.00–17.00 esmaspäev, teisipäev, kolmapäev, reede</p> <p>Remote start (Kaugkäivitus) - Proportion (Suhe) <i>Rarely (Harva)</i> (tehaseseade)</p> <p>Märkused Juhtkaabel tuleb paigaldada piki kitsast käiku, mis tagab, et robotniiduk suudab hõlpsalt leida laadimisjaama tööpiirkonna paremalt poolt. Kuna parempoolne piirkond moodustab kogupiirkonnast vaid väga väikse osa, valige <i>Proportion Rarely</i> (Suhe: harva)</p>	
<p>Area (Piirkond) 400 m². Kolm kitsaste läbikäikudega ühendatud piirkonda.</p> <p>Timer (Taimer) 07.00–23.00 esmaspäev, teisipäev, neljapäev, reede</p> <p>Remote start 1- Proportion (Kaugkäivitus 1: suhe) <i>Rarely (Harva)</i></p> <p>Remote start 2- Proportion (Kaugkäivitus 2: suhe) <i>Rarely (Harva)</i></p> <p>Guide width (Juhikuala laius) <i>Medium (Keskmine)</i></p> <p>Märkused Kuna tööpiirkond hõlmab kahe kitsa läbikäiguga ühendatud kolme piirkonda, tuleb kogu tööpiirkonna ühtlase niitmistulemuse saavutamiseks kasutada funktsioone Kaugkäivitus 1 ja Kaugkäivitus 2. Seetõttu on selle tööpiirkonna jaoks soovitatavad mudelid GARDENA R70Li, R80Li.</p>	

7. AIA NÄITED

Paigaldamise soovitused ja seadistused	
Area (Piirkond)	200 m ² + 50 m ² teises tööpiirkonnas.
Timer (Taimer)	07.00–18.00 esmaspäev, teisipäev, neljapäev, reede
Remote start - Proportion (Kaugkäivitus - suhe)	<i>Rarely</i> (Harva) (tehaseseade)
Märkused	Teist piirkonda niidetakse režiimis MAN kolmapäeviti ja laupäeviti.



8. Hooldamine

Kontrollige ja puhastage robotniidukit regulaarselt ning vahetage vajaduse korral kulunud osad – nii tagate seadme suurema töökindluse ja pikema tööea.

Puhastamise kohta leiate lisateavet peatükist

8.3 Puhastamine.

Robotniiduki kasutamise alguses tuleks lõiketera ketas ja terad kord nädalas üle vaadata. Kui kulumine on sel perioodil olnud väike, võib ülevaatuse välja pikendada.

Lõiketera ketta vaba pöörlemine on väga oluline.

Lõiketerade servad ei tohi olla kahjustatud. Lõiketerade kasutamisega on äärmiselt varieeruv ning sõltub näiteks järgnevast.

- Tööaeg ja tööpiirkonna suurus.
- Rohu tüüp.
- Pinnase tüüp.
- Kas tööpiirkonnas asub esemeid nagu käbid, tuulega alla pudenevad oksad, mänguasjad, tööriistad, kivid, juured jms.

Tavaline kasutusaeg on 2 kuni 4 kuud, kui tööpiirkond on üle 300 m²; väiksema tööpiirkonna puhul on kasutusaeg pikem. Teavet lõiketerade vahetamise kohta leiate peatükist *8.6 Lõiketerade vahetamine.*

TÄHTIS TEAVE

Nüride lõiketeradega töötades on niitmistulemus halvem. Rohuliblesid ei lõigata puhtalt ja kulub rohkem energiat, mille tagajärjel ei suuda robotniiduk niita vajaliku suurusega pinda.

8. HOOLDAMINE

8.1 Hoiustamine talvel

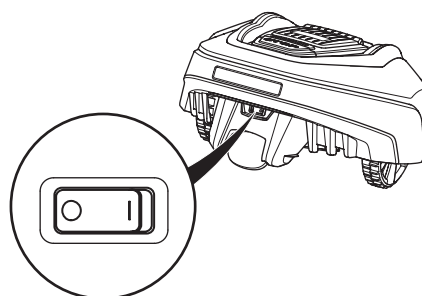
Robotniiduk

Robotniiduk tuleb enne talveks ärapanekut korralikult puhastada. Vt peatükki 8.3 *Puhastamine*.

Aku parema talitluse ja pikema tööea tagamiseks on ülimalt oluline, et robotniiduki aku on enne talveks hoiundamist täielikult laetud. Asetage avatud luugiga robotniiduk seniks laadimisjaama, kuni ekraanil paistev akuikoon näitab, et aku on täielikult laetud. Seejärel lükake pealüliti asendisse 0.

Kontrollige kuluvate osade, nt terade ja tagaratta laagrite seisukorda. Vajaduse korral vahetage, et robotniiduk oleks enne järgmist hooaega heas seisukorras.

Hoidke robotniidukit kuivas ja külma eest kaitstud keskkonnas nii, et kõik rattad on maas (soovitavalt niiduki originaalpakendis).



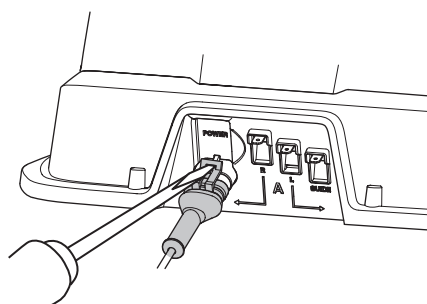
TÄHTIS TEAVE

Enne talveks hoiundamist tuleb aku täielikult täis laadida. Kui aku pole täielikult laetud, võib see kahjustada saada ning aku teatud osad võivad kasutuks muutuda.

Laadimisjaam

Hoidke laadimisjaama ja toiteallikat siseruumides. Piiirdekaabli ja juhtkaabli võib maasse jätta. Ühendage laadimisjaama toiteallikas ettevaatlikult lahti. Enne liitmiku väljatõmbamist vabastage selle lukustus sobiva kruvikeeraja abil. Seejärel ühendage laadimisjaamast lahti piiirdekaabli ja juhtkaabli kontaktid. Kaabliotsi tuleb niiskuse eest kaitsta, asetades need näiteks määrdeainega täidetud anumasse. GARDENA tootevalikus on ka spetsiaalne kaitsekarp, mille saab osta enamikust kauplustest, kus pakutakse GARDENA robotniidukeid.

Kui laadimisjaama pole võimalik siseruumis hoiustada, peab see olema kogu talve vooluvõrgu, piiirdekaabli ja juhtkaabliga ühendatud.



8.2 Pärast talvist hoiundamist

Kontrollige esimesel kasutuskorral, kas niidukit (eriti just robotniiduki ja laadimisjaama laadimisribasid) on vaja puhastada. Kui laadimisribad paistavad põlenud või määrdunud, kasutage nende puhastamiseks peent liivapaberit. Lisaks veenduge, et robotniiduki kellaaeg ja kuupäev on õiged.

8. HOOLDAMINE

8.3 Puhastamine

Robotniiduki puhtana hoidmine on tähtis. Kui niiduki külge on takerdunud palju rohujääke, ei saa ta kallakutel hästi hakkama. Soovitav on kasutada puhastamiseks harja.

TÄHTIS TEAVE

Ärge mitte kunagi kasutage robotniiduki puhastamiseks kõrgsurvepesurit või voolavat vett. Ärge kunagi kasutage puhastamiseks lahusteid.

Raam ja lõiketera ketas

1. Seadke pealüliti asendisse 0.
2. Kasutage kaitsekindaid.
3. Asetage robotniiduk küllili.
4. Puhastage lõiketera ketas ja raam näiteks nõudepesuharja abil.

Samal ajal veenduge, et lõikeketas pöörleb jalakaitsme suhtes vabalt.

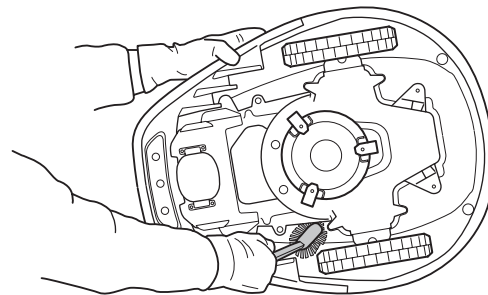
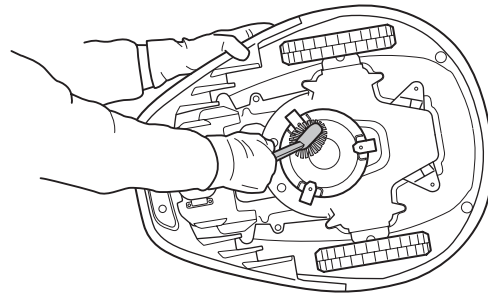
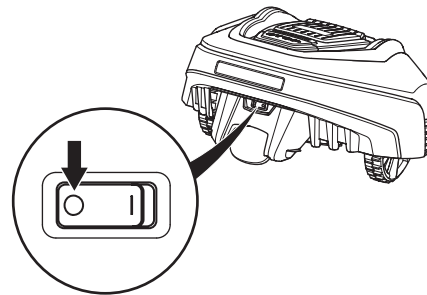
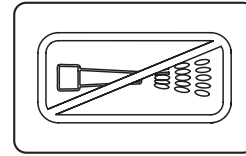
Kui pikad rohukõrred või muud objektid tungivad seadme sisse, võivad need takistada lõiketera ketta liikumist. Isegi nõrk pidurdusmõju suurendab energiakulu ja pikendab niitmisaega ning halvimal juhul takistab robotniidukil suure muruplatsi täielikku niitmist.

Raam

Puhastage raami allosa. Kasutage harja või niisket riidelappi.

Rattad

Puhastage esirataste ja tagaratta ümbrus, samuti tagaratta klamber.



8. HOOLDAMINE

Korpus

Kasutage korpuse puhastamiseks niisket pehmet käsna või riidelappi. Kui korpus on väga määrdunud, võib vajalikuks osutuda ka seebivee või pesuvedeliku kasutamine.



Laadimisjaam

Puhastage laadimisjaama regulaarselt rohust, lehtedest, okstest ja muudest esemetest, mis võivad dokkimist segada.

8.4 Transport ja teisaldamine

Kinnitage niiduk transportimise ajaks. On oluline, et robotniiduk oleks transportimise ajal liikumatu (nt ühelt muruplatsilt teisele viimise ajal).

Sisalduvatele liitium-ioonakudele kehtivad ohtlike kaupade veonõuded.

Kommertstranspordi korral, nt kui seda teeb kolmas osapool või ekspediitorid, tuleb järgida pakendamise ja märgistamise erinõudeid.

Transporditava eseme ettevalmistamisel tuleb konsulteerida ohtlike materjalide asjatundjaga. Lisaks järgige ka riiklikke eeskirju, mis võivad olla üksikasjalikumad.

Kleepige või katke lahtised kontaktid kinni ja pakkige aku nii, et see püsib pakendis liikumatuna.

8.5 Äikese ajal

Et vähendada robotniiduki ja laadimisjaama elektrikomponentide kahjustamise ohtu, soovitame äikeseohu korral lahti võtta kõik laadimisjaama ühendused (toide, piirdekaabel ja juhtkaablid).

1. Veenduge, et kaablid oleks märgistatud kaasasolevate märgistega, et lihtsustada uuesti ühendamist. Laadimisjaama ühenduspunktid on tähistatud: R, L, Guide.
2. Lahutage kõik kaablid.
3. Kui äikeseoht on möödunud, ühendage uuesti kõik kaablid. Väga oluline on iga kaabli ühendamine täpselt õigesse kohta.

8. HOOLDAMINE

8.6 Lõiketerade vahetamine



HOIATUS

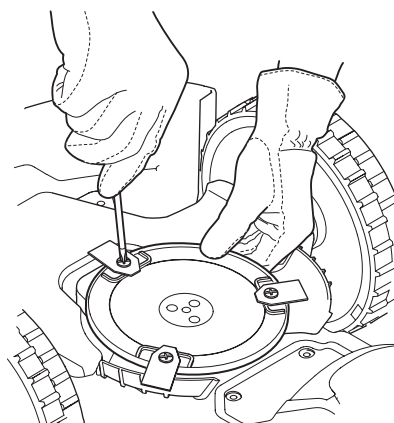
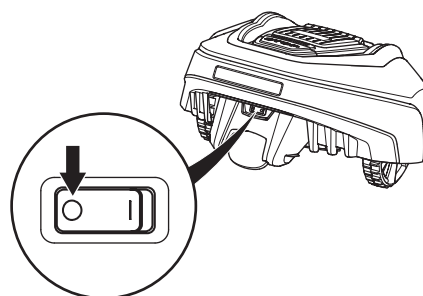
Vahetamisel paigaldage alati ainult originaalsed lõiketerad ja kruvid. Ainult lõiketerade vahetamine ja vanade kruvide edasi kasutamine võib põhjustada kruvide kulumist niitmise käigus. Selle tagajärjel võivad lõiketerad niiduki korpuse alt välja paiskuda ja põhjustada raskeid kehavigastusi.

Robotniidukil on kolm lõiketera, mis on kinnitatud lõiketera ketta külge. Kõik kolm lõiketera ja nende kinnituskruvid tuleb tasakaalustatud niitmissesteemi tagamiseks välja vahetada samaaegselt.

Kasutage vaid GARDENA poolt heaks kiidetud originaalseid lõiketerasid.

Lõiketera vahetamiseks tehke järgmist.

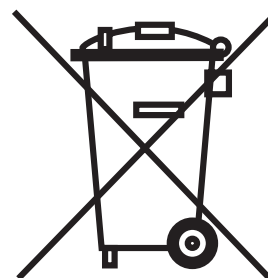
1. Seadke pealüliti asendisse 0.
2. Kasutage kaitsekindaid.
3. Keerake robotniiduk kummuli.
4. Eemaldage 3 kruvi. Kasutage I lapik- või ristpeakruvikeerajat.
5. Eemaldage tera ja kruvi.
6. Kruvige paika uus tera ja uus kruvi.
7. Veenduge ka selles, et lõiketerad saavad vabalt pöörelda.



8.7 Aku vahetamine

Aku on hooldusvaba, kuid 2–4 aasta pikkuse piiratud tööeaga.

Aku tööiga sõltub hooaja pikkusest ja sellest, mitu tundi robotniidukit päevas kasutatakse. Pikk hooaeg ja igapäevased pikad töötunnid tähendavad seda, et akut tuleb ka tihemini vahetada.




TÄHTIS TEAVE

Enne aku hoiustamist talveperioodiks tuleb see hooaja lõppedes täielikult täis laadida.

8. HOOLDAMINE

Aku vahetamine

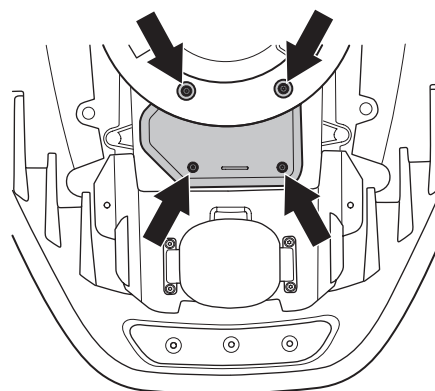
Kui robotniiduki laadimiskordade vahele jäävad tööajad on lühemad kui peaks, annab see märku sellest, et aku tööiga on lõppemas ning see tuleb varsti välja vahetada. Aku on töövõimeline seni, kuni robotniiduk hoiab muru korralikult niidetuna.



HOIATUS

Kasutage ainult tootja poolt soovitatud originaalakusid. Originaalakudest erinevate akude kasutamise korral ei saa toote ohutust garanteerida. Ärge kasutage mittetaaslaetavaid akusid.

1. Seadke pealüliti asendisse 0.
2. Langetage lõikekõrgus madalaima asendini.
3. Keerake robotniiduk kummuli. Asetage robotniiduk pehmele ja puhtale pinnale, et vältida kere ja ekraanikatte kriimustusi.
4. Puhastage akukatte ümbrus.
5. Keerake lahti neli akukatte kinnituskrugi (Torx 20) ja eemaldage akukate.

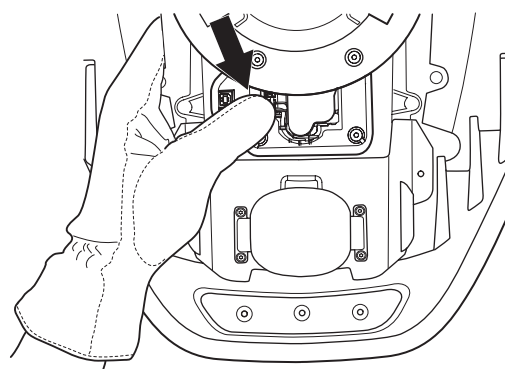


6. Keerake aku kinnitusklambri kruvi lahti ja eemaldage klamber.
7. Tõmmake aku rihmast hoides välja.
8. Paigaldage uus originaalaku.

MÄRKUS! Aku paigaldamiseks vajutage kontaktiriba, mitte aga akuplokki.

Asetage aku kinnitusklamber kohale ja keerake kruvi kinni.

9. Paigaldage akukate. Kui akukatte tihend on nähtavalt kahjustatud, tuleb kogu akukate välja vahetada.
10. Keerake akukatte neli kruvi (Torx 20) kinni.
11. Lähtestage lõikekõrgus vajalikule tasemele.



9. VEAOTSING

9. Veaotsing

Selles peatükis on loetletud erinevad teated, mis võidakse rikke korral kuvada niiduki ekraanile. Iga teate juures on välja toodud ka võimalik põhjus ja tegutsemisjuhised.

Selles peatükis kirjeldatakse ühtlasi teatud sümptomeid, millest lähtuda, kui robotniiduk ootuspäraselt ei tööta.

Lisasoovitusi selle kohta, kuidas rikke või sümptomite korral toimida, leiate veebisaidilt www.gardena.com.

9.1 Teated

Järgnevalt on loetletud mitmesugused teated, mida võidakse robotniiduki ekraanil kuvada. Kui samasugune teade kuvatakse sageli, võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat *märkmelehte*.

Teade	Põhjus	Toiming
<i>Wheel motor blocked, left (Vasak rattamootor blok.)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Kontrollige veorattast ja eemaldage rohi või muu ese.
<i>Wheel motor blocked, right (Parem rattamootor blok.)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Kontrollige veorattast ja eemaldage rohi või muu ese.
<i>Cutting system blocked (Lõikesüsteem blokeerunud)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber lõiketera ketta.	Kontrollige lõiketerade ketast ja eemaldage rohi vms.
	Lõiketera ketas asub veeloigus.	Liigutage robotniidukit ja võimalusel takistage vee kogunemist tööpiirkonda.
<i>No loop signal (Ringisignaali pole)</i>	Toiteallikas ei ole ühendatud.	Kontrollige seinakontakti ühendust ning seda, kas maalühiskaitse on aktiveerunud. Kontrollige, kas madalpingekaabel on laadimisjaamaga ühendatud.
	Piirdekaabel pole laadimisjaamaga ühendatud.	Veenduge, et piirdekaabli ühendus on laadimisjaamaga korralikult ühendatud. Vt peatükki <i>3.5 Piirdekaabli ühendamine</i> .
	Piirdekaabel on purunenud.	Leidke rikkekoht. Asendage ringi kahjustatud osa uue piirdekaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi. Vt peatükki <i>9.4 Ringkaabli katkestuste otsimine</i> .
	Piirdekaabel on ümber saare paigaldatud vales suunas.	Kontrollige, et piirdekaabel on paigaldatud vastavalt juhistele, mis on toodud peatükis <i>3. Paigaldus</i> .
	Robotniiduki ja laadimisjaama vaheline ühendus on katkenud.	Paigutage robotniiduk laadimisjaama ja looge uus ringisignaali, valides Security (Turvalisus) -> <i>New loop signal (Uus ringisignaali)</i> .
	Läheduses on segavad metallobjektid (aiad, terasarmatuur) või maa-alused kaablid.	Proovige piirdekaabel ümber paigutada.

9. VEAOTSING

Teade	Põhjus	Toiming
<i>Trapped (Kinni jäänud)</i>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage kinnijäämise põhjus.
	Robotniiduk on mitme takistuse taha kinni jäänud.	Veenduge, et ei leiduks takistusi, mis teevad robotniiduki liikumise sellesse kohta või sealt tagasi raskeks.
<i>Outside working area (Tööpiirkonnast väljas)</i>	Piirdekaabli ühendused laadimisjaamaga on risti.	Kontrollige, kas piirdekaabel on õigesti ühendatud.
	Piirdekaabel on tööpiirkonna servale liiga lähedal.	Kontrollige, et piirdekaabel on paigaldatud vastavalt juhiste, mis on toodud peatükis 3. <i>Paigaldus</i> .
	Tööpiirkond on liiga suure kaldega.	Kontrollige, et piirdekaabel on paigaldatud vastavalt juhiste, mis on toodud peatükis 3. <i>Paigaldus</i> .
	Piirdekaabel on ümber saare paigaldatud vales suunas.	Kontrollige, et piirdekaabel on paigaldatud vastavalt juhiste, mis on toodud peatükis 3. <i>Paigaldus</i> .
	Läheduses on segavad metalloobjektid (aiad, terasarmatuur) või maa-alused kaablid.	Proovige piirdekaabel ümber paigutada.
	Robotniiduk ei suuda teha vahet enda signaali ja mõne teise lähedalasuva robotniiduki paigaldise signaali vahel.	Paigutage robotniiduk laadimisjaama ja looge uus ringisignaal, valides Security (Turvalisus) -> <i>New loop signal (Uus ringisignaal)</i> .
<i>Low battery (Aku tühjeneb)</i> <i>Empty battery (Aku on tühi)</i>	Robotniiduk ei suuda laadimisjaama leida.	Veenduge, et laadimisjaam ja juhtkaabel on paigaldatud vastavalt juhiste, mis on toodud peatükis 3. <i>Paigaldus</i> .
	Juhtkaabel on katki või pole ühendatud.	Veenduge, et laadimisjaama märgutuli vilgub kollaselt. Lahenduse leiate peatükist 9.2 <i>Laadimisjaama märgutuli</i> .
	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt peatükki 8.7 <i>Aku vahetamine</i> .
	Laadimisjaama antenn on kahjustatud.	Kontrollige, kas laadimisjaama märgutuli vilgub punaselt. Lahenduse leiate peatükist 9.2 <i>Laadimisjaama märgutuli</i> .
<i>Wrong PIN (Vale PIN)</i>	Sisestatud on vale PIN-kood. Lubatud on viis katset, seejärel lukustatakse klahvistik viieks minutiks.	Sisestage õige PIN-kood. Kui PIN-kood ununes, võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat <i>märkmelehte</i> .

9. VEAOTSING

Teade	Põhjus	Toiming
<p><i>Wheel motor overloaded, right (Parem rattamootor ülekoormatud)</i></p> <p><i>Wheel motor overloaded, left (Vasak rattamootor ülekoormatud)</i></p>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage veo puudumise põhjus. Kui selleks on märg rohi, oodake enne robotniiduki kasutamist, kuni muru on kuivanud.
<i>No drive (Vedu puudub)</i>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage veo puudumise põhjus. Kui selleks on märg rohi, oodake enne robotniiduki kasutamist, kuni muru on kuivanud.
	Tööpiirkonnas esineb järsk kallak.	Maksimaalne lubatud kallak on 25%. Järsemad kallakud tuleks tööpiirkonnast eraldada. Vt peatükki 3.4 <i>Piirdekaabli paigaldamine</i> .
	Juhtkaabel pole kallakule nurga all paigaldatud.	Kui juhtkaabel kallakule paigaldada, peab see kallaku suhtes nurga alla jääma. Vt peatükki 3.6 <i>Juhtkaabli paigaldamine</i> .
<i>Charging station blocked (Laadimisjaam blokeeritud)</i>	Laadimiskontaktide ja kontaktriba vaheline ühendus võib olla nõrk ning robotniiduk on teinud mitu laadimiskatset.	Asetage robotniiduk laadimisjaama ning veenduge, et laadimiskontaktid ja kontaktriba on korralikult ühendatud.
	Robotniidukit takistab võõrkeha.	Eemaldage võõrkeha.
	Laadimisjaam on kaldu või paindes.	Veenduge, et laadimisjaam on paigutatud täiesti tasasele ja horisontaalsele pinnale. Laadimisjaam ei tohi olla kaldu ega paindes.
<i>Stuck in charging station (Kinni laadimisjaamas)</i>	Robotniiduki teel on takistus, mis ei lase niidukil laadimisjaamast lahkuda.	Eemaldage võõrkeha.
<i>Upside down (Tagurpidi)</i>	Robotniiduk on liiga suurel kallakul või kummuli keeratud.	Keerake robotniiduk õiget pidi.
<i>Needs manual charging (Vajab käsitsi laadimist)</i>	Robotniiduk on lülitatud töörežiimile <i>MAN</i> .	Asetage robotniiduk laadimisjaama. See on normaalne, midagi ei ole vaja teha.
<i>Next start hh:mm (Järgmine käivitus tt:mm)</i>	Taimeri seadistus ei lase robotniidukil tööd alustada.	Muutke taimeri seadistusi. Vt peatükki 6.3 <i>Taimer</i> .
	Hetkel kestab puhkeperiood. Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile.	See on normaalne, midagi ei ole vaja teha. Vt peatükki 4.2 <i>Taimeri kasutamine</i> .

9. VEAOTSING

Teade	Põhjus	Toiming
<i>The day's mowing is complete (Päeva niitmismäär on täidetud)</i>	Hetkel kestab puhkeperiood. Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile.	See on normaalne, midagi ei ole vaja teha. Vt peatükki 4.2 <i>Taimeri kasutamine</i> .
<i>Lifted (Tõstetud)</i>	Tõsteandur on aktiveeritud, kuna niiduk on jäänud kinni.	Vabastage niiduk.
<i>Collision sensor problem, front/rear (Probleem eesmise/tagumise kokkupõrkeanduriga)</i>	Niiduki kere ei saa vabalt ümber raami liikuda.	Veenduge, et niiduki kere saab vabalt ümber raami liikuda.
<i>Wheel drive problem, right/left (Probleem parema/vasaku rattaga)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Puhastage rattad ja nende ümbrus.
<i>Alarm! Mower switched off (Niiduk on välja lülitatud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niiduk lülitati VÄLJA.	Reguleerige niiduki turvalisuse taset turvalisuse menüüs.
<i>Häire! Mower stopped (Niiduk on seisatud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niiduk seisati.	Reguleerige niiduki turvalisuse taset turvalisuse menüüs.
<i>Häire! Mower lifted (Niiduk on tõstetud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niidukit tõsteti.	Reguleerige niiduki turvalisuse taset turvalisuse menüüs.
<i>Häire! Mower tilted (Niiduk on kallutatud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niidukit kallutati.	Reguleerige niiduki turvalisuse taset turvalisuse menüüs.
<i>Temporary battery problem (Ajutine akuga seotud probleem)</i>	Ajutine niidukiga akuga või tarkvaraga seotud probleem.	Taaskäivitage niiduk. Ühendage aku lahti ja ühendage see seejärel uuesti.
<i>Charging current too high (Liiga tugev laadimisvool)</i>	Vale või vigane toiteplokk.	Selle teate korral võib olla vajalik volitatud hooldustehniku sekkumine.

9. VEAOTSING

9.2 Laadimisjaama märgutuli

Täielikult toimiva paigalduse korral peab laadimisjaama märgutuli olema püsivalt põlev roheline tuli. Kui ilmub midagi muud, järgige alltoodud tõrkeotsingu juhist.

Tõrkeotsingu korral saate abi ka veebisaidilt www.gardena.com. Kui vajate tõrkeotsinguga endiselt abi, võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat *märkmelehte*.

Tuli	Põhjus	Toiming
<i>Püsivalt põlev roheline tuli</i>	Kõik on korras	Midagi ei ole vaja teha
<i>Vilkuv roheline tuli</i>	Signaalid on head ja käivitatud on ECO-režiim.	Midagi ei ole vaja teha. Lisateavet ECO-režiimi kohta leiate peatükist 6.6 Seaded.
<i>Vilkuv sinine tuli</i>	Piirdering pole laadimisjaamaga ühendatud	Veenduge, et piirdekaabli ühendus on laadimisjaamaga korralikult ühendatud. Vt peatükki 3.5 Piirdekaabli ühendamine.
	Piirderingi katkestus	Leidke rikkekoht. Asendage piirdekaabli kahjustatud osa uue piirdekaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi. Vt peatükki 9.4 Ringkaabli katkestuste otsimine.
<i>Vilkuv kollane tuli</i>	Juhtkaabel ei ole laadimisjaamaga ühendatud.	Veenduge, et juhtkaabli ühendus on laadimisjaamaga korralikult ühendatud. Vt peatükki 9.4 Ringkaabli katkestuste otsimine.
	Juhtkaabli purunemine	Leidke rikkekoht. Asendage juhtkaabli kahjustatud osa uue juhtkaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi.
<i>Vilkuv punane tuli</i>	Laadimisjaama antenni katkestus	Võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat <i>märkmelehte</i> .
<i>Püsivalt põlev sinine tuli</i>	Nõrk signaal, kuna piirdekaabel on liiga pikk.	Midagi pole vaja teha, kui niiduk töötab ootuspäraselt.
		Lühendage piirdekaablit, vähendades selleks tööpiirkonda või asendage saared tõketega, millega robotniiduk võib kokku pörgata.
<i>Püsivalt põlev punane tuli</i>	Laadimisjaama trükkplaat on kahjustatud	Võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat <i>märkmelehte</i> .

9. VEAOTSING

9.3 Sümptomid

Kui robotniiduk ei tööta ootuspäraselt, järgige alltoodud tõrkeotsingu juhist.

Veebisaidil www.gardena.com on jaotis FAQ (Korduma Kippuvad Küsimused, KKK), kust leiate põhjalikud vastused paljudele sageli esitatavatele küsimustele. Kui te ei leia endiselt vea põhjust, võtke ühendust GARDENA keskteenindusega. Vt lk 4 asuvat *märkmelehte*.

Sümptom	Põhjus	Toiming
Robotniidukil on dokkimisega probleeme	Piirdekaabel pole paigaldatud pikalt ja sirgelt laadimisjaamast piisavalt kaugelt.	Veenduge, et laadimisjaama paigaldamisel on järgitud peatükis <i>9.4 Ringkaabli katkestuste otsimine</i> kirjeldatud juhiseid.
	Juhtkaabel pole sisestatud laadimisjaama põhjas olevasse avasse.	On täiesti hädavajalik, et juhtkaabel on ideaalselt sirge ning laadimisjaama all õiges asendis. Seetõttu tuleb teil veenduda, et juhtkaabel on alati laadimisjaama põhjas olevasse avasse sisestatud. Vt peatükki <i>3.6 Juhtkaabli paigaldamine</i> .
	Laadimisjaam asub kallakul või on paindes.	Paigaldage laadimisjaam täiesti tasasele pinnale. Laadimisjaam ei tohi olla kaldu ega paindes. Vt peatükki <i>3.2 Laadimisjaama paigaldamine</i> .
Ebaühtlane niitmistulemus	Robotniiduk töötab päevas liiga vähe tunde.	Suurendage niitmisaega. Vt peatükki <i>6.3 Taimer</i> .
	Suhte seade on tööpiirkonna plaani arvestades vale.	Veenduge, et seade <i>Proportion</i> (Suhe) väärtus on õige.
	Tööpiirkonna kuju tõttu tuleb kasutada nii funktsiooni <i>Remote start 1</i> (Kaugkäivitus 1) kui ka <i>Remote start 2</i> (Kaugkäivitus 2), kuna sel juhul leiab robotniiduk tee kõigisse kaugetes piirkondadesse.	Kasutage funktsiooni <i>Remote start 2</i> (Kaugkäivitus 2), et robotniiduk kaugesse piirkonda juhtida. Vt peatükki <i>6.4 R70Li, R80Li paigaldamine</i> . Kehtib ainult mudelite GARDENA R70Li, R80Li puhul.
	Tööpiirkond on liiga suur.	Püüdke tööpiirkonda piirata või pikendage tööaega. Vt peatükki <i>6.3 Taimer</i> .
	Lõiketerad on nürid.	Vahetage kõik lõiketerad ja kruvid, et pöörlevad osad oleksid tasakaalus. Vt peatükki <i>8.6 Lõiketerade vahetamine</i> .
	Muru on valitud lõikekõrguse jaoks liiga kõrge.	Tõstke lõikekõrgust ning alandage seda samm-sammult.
	Rohi koguneb lõiketerade ketta või mootori võlli ümber.	Veenduge, et lõiketerade ketas pöörleb vabalt ja kergelt. Kui ei, kruvige lõiketera ketas küljest ja eemaldage rohujäägid ja võõrkehad. Vt peatükki <i>8.3 Puhastamine</i> .

9. VEAOTSING

Sümptom	Põhjus	Toiming
Robotniiduk töötab vales ajal	Robotniiduki kell vajab seadistamist.	Seadistage õige kellaaeg. Vt peatükki 6.6 <i>Seaded</i> .
	Niitmise algus- ja lõpuajad on valed.	Lähtestage niitmise algus- ja lõpuaegade seadistused. Vt peatükki 6.3 <i>Taimer</i> .
Robotniiduk vibreerib	Kahjustatud terad viivad lõikesüsteemi tasakaalust välja.	Kontrollige terasid ja kruvisid ning vahetage need vajaduse korral välja. Vt peatükki 8.6 <i>Lõiketerade vahetamine</i> .
	Kui mitu tera asuvad samas asendis, viib see lõikesüsteemi tasakaalust välja.	Veenduge, et iga kruviga on kinnitatud vaid üks tera.
Robotniiduk liigub, aga lõiketerade ketas ei pöörle	Robotniiduk otsib laadimisjaama.	Midagi ei toimu. Lõiketera ketas ei pöörle, kui robotniiduk laadimisjaama otsib.
Robotniiduki kahe laadimise vahele jäävad tavalisest lühemad niitmisperioodid	Rohujäägid või võõrkehad blokeerivad lõiketera ketast.	Eemaldage ja puhastage lõiketera ketas. Vt peatükki 8.3 <i>Puhastamine</i> .
Nii niitmis- kui ka laadimisajad on tavapärasest lühemad	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt peatükki 8.7 <i>Aku vahetamine</i> .
Robotniiduk pargib end mitmeks tunniks laadimisjaama.	Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile. Vt peatükki 4.2 <i>Taimeri kasutamine</i> .	Midagi pole vaja teha.
	Kate suleti, ilma et enne seda oleks START -nuppu vajutatud.	Avage kate, vajutage START -nuppu ja sulgege seejärel kate.

9. VEAOTSING

9.4 Ringkaabli katkestuste otsimine

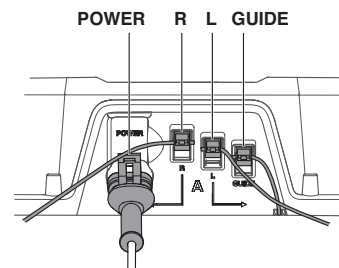
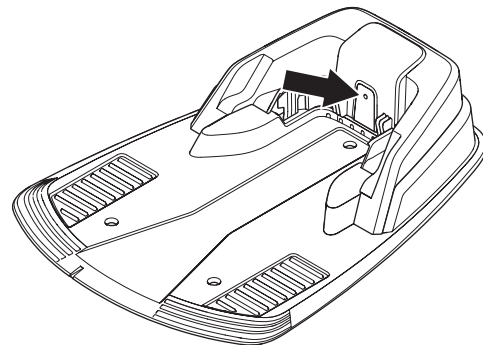
Ringkaabli katkestuste põhjuseks on enamasti kogemata põhjustatud füüsilised kahjustused, nt vigastamine aias labidaga kaevates. Riikides, kus pinnas külmub, võivad kaablit vigastada ka teravad liikuvad kivid. Kaabel võib katkeda ka liigse pingutamise tõttu paigaldamisel.

Muru niitmine väga madalaks kohe pärast kaabli paigaldamist võib kaabli isolatsiooni kahjustada. Teatud isolatsioonikahjustused võivad põhjustada häireid alles mitu nädalat või kuud hiljem. Selle vältimiseks tuleb esimesel nädalal pärast paigaldamist alati valida kõige suurem niitmiskõrgus ning vähendada seda ühe astme võrra iga kahe nädala tagant, kuni jõutakse soovitud lõikekõrguseni.

Ringkaabli vigane jätkamine võib samuti põhjustada häireid esimestel nädalatel pärast jätkukoha tekitamist. Vigase jätkukoha põhjuseks võib olla näiteks see, kui originaalmuhvi ei surutud tangidega piisavalt kõvasti kinni või kui kasutati originaalmuhvi kvaliteedinõuetele mittevastavat muhvi. Enne tõrkeotsinguga jätkamist kontrollige kõiki teile teadaolevaid jätkukohti.

Kaabli katkestuskoha leidmiseks tuleb piirdekaabli seda lõiku, kus katkestuskoht võib asuda, järk-järgult poolitada, kuni alles jääb ainult väga väike lõik.

1. Veenduge, et laadimisjaama märgutuli vilgub siniselt, kuna see viitab piirdekaabli katkestusele. Vt peatükki 9.2 *Laadimisjaama märgutuli*.
2. Veenduge, et piirdekaabli ühendused laadimisjaamaga on korralikult tehtud ja kahjustamata. Kontrollige, kas laadimisjaama märgutuli vilgub endiselt siniselt.

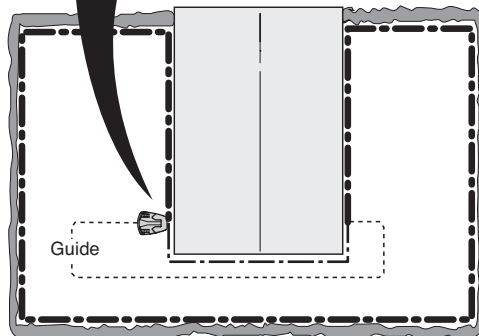
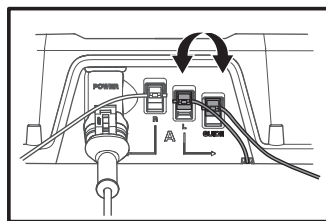


9. VEAOTSING

3. Ühendage laadimisjaam toiteallikaga. Vahetage laadimisjaamas juhtkaabli ja piirdekaabli ühendused.

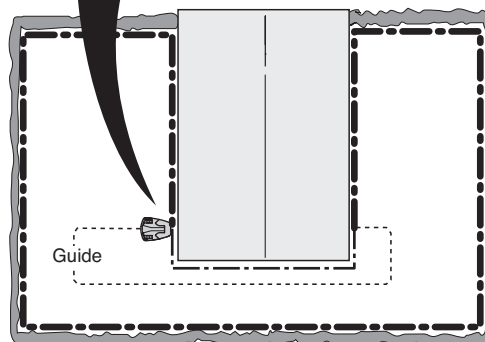
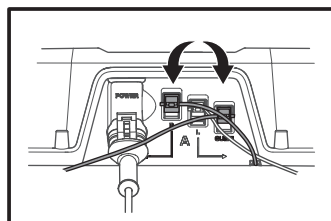
a) Vahetage ühendused L ja Guide.

Kui märgutuli vilgub kollaselt, siis asub katkestus piirdekaablis kusagil ühenduse L ning selle punkti vahel, kus juhtkaabel piirdekaabliga ühendub (must jäme joon joonisel).



b) Paigutage L ja Guide tagasi nende algsetesse asukohtadesse. Seejärel vahetage ühendused R ja Guide.

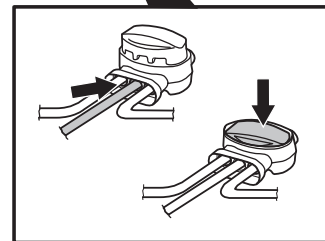
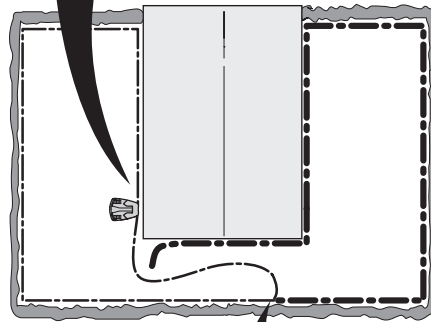
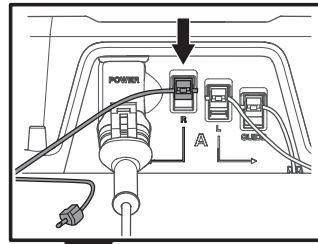
Kui märgutuli vilgub kollaselt, siis asub katkestus piirdekaablis kusagil ühenduse R ning selle punkti vahel, kus juhtkaabel piirdekaabliga ühendub (must jäme joon joonisel).



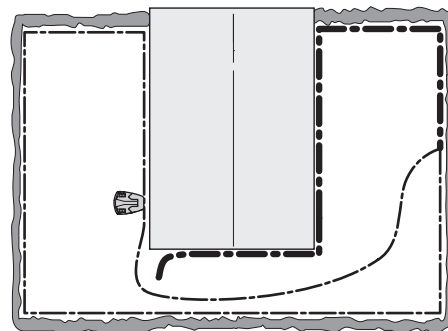
9. VEAOTSING

4. a) Eeldage, et märgutuli vilkus eespool kirjeldatud katses a) kollaselt. Seadistage kõik ühendused nii, nagu need algselt olid. Seejärel ühendage R lahti. Ühendage uus ringikaabel R-iga. Ühendage uue ringikaabli teine ots kuskile paigaldise keskele.

Kui märgutuli on roheline või vilkuv kollane, on katkestus kaablilõigus, mis jääb ühendamata otsa ja uue kaabli ühenduskoha vahele (must jäme joon alltoodud joonisel).



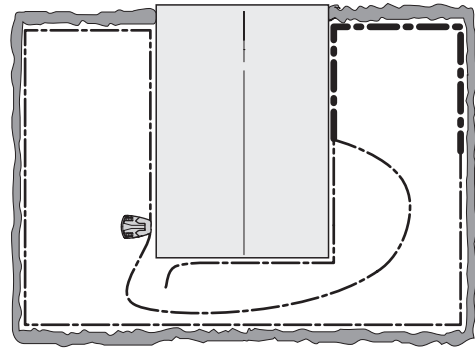
Sellisel juhul viige uue kaabli ühenduskoht ühendamata otsale lähemale (ligikaudu kahtlusaluse kaablilõigu keskk kohta) ning kontrollige uuesti, kas märgutuli on roheline või vilgub kollaselt.



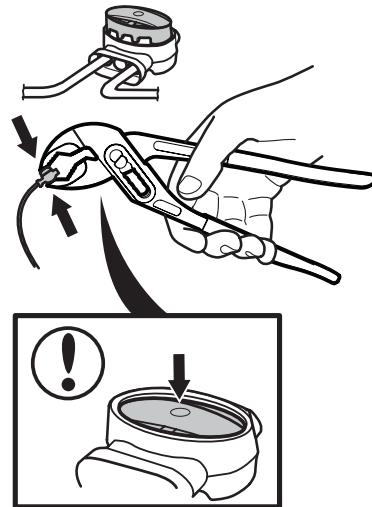
9. VEAOTSING

Jätkake toimingut, kuni vilkuva sinise ja püsivalt põleva rohelise tule vahele on jäänud vaid väga lühike kaablilõik.

b) Kui märgutuli vilkus eespool kirjeldatud katses 3b) kollaselt, teostage analoogne katse, kuid ühendage uus piirdekaabel hoopis kontakti L.



5. Kui katkestuskoht on leitud, tuleb kahjustatud osa uue kaabliga asendada. Kui piirdekaablit on võimalik lühendada, võib kahjustatud osa ära lõigata. Kasutage alati originaalmuhve.



10. TEHNILISED ANDMED

10. Tehnilised andmed

Andmed	R38Li	R40Li	R45Li
Mõõdud			
Pikkus	58 cm	58 cm	58 cm
Laius	46 cm	46 cm	46 cm
Kõrgus	26 cm	26 cm	26 cm
Mass	7,5 kg	7,5 kg	7,5 kg
Elektrisüsteem			
Aku, liitiumioon	18 V / 2,1 Ah, artiklinr 586 57 62-01, 586 57 62-02		
Toiteallikas	100–240 V / 28 V DC		
Madalpingekaabli pikkus	10 m	10 m	10 m
Keskmine energiatarve maksimaalse kasutamise korral	380 m ² suuruses tööpiirkonnas 4 kWh kuus	400 m ² suuruses tööpiirkonnas 4 kWh kuus	450 m ² suuruses tööpiirkonnas 4 kWh kuus
Laadimisvool	Alalisvool, 1,3A	Alalisvool, 1,3A	Alalisvool, 1,3A
Keskmine niitmisaeg	70 min	70 min	70 min
Keskmine laadimisaeg	50 min	50 min	50 min
Töötamise sagedusala	300-21400 Hz	300-21400 Hz	300-21400 Hz
Maksimaalne raadiosagedusvõimsus****)	<25 mW @60m	<25 mW @60m	<25 mW @60m
Ümbritsevas keskkonnas helivõimsusena mõõdetud müra *			
Mõõdetud helivõimsuse müratase**	56 dB(A)	56 dB(A)	56 dB(A)
Garanteeritud helivõimsuse tase	58 dB(A)	58 dB(A)	58 dB(A)
Helirõhu müratase juhi kõrva juures***	45 dB(A)	45 dB(A)	45 dB(A)
Niitmine			
Lõikesüsteem	Kolm pöördteljega lõiketera		
Teramootori kiirus	2900 p/min	2900 p/min	2900 p/min
Energiatarve niitmise ajal	20 W +/- 20%	20 W +/- 20%	20 W +/- 20%
Lõikekõrgus	2-5 cm	2-5 cm	2-5 cm
Niitmislaius	17 cm	17 cm	17 cm
Kitsaim võimalik läbikäik	90 cm	90 cm	90 cm
Niiduala maksimaalne nurk	25%	25%	25%
Piirdekaabli maksimaalne nurk	15%	15%	15%
Piirdekaabli maksimaalne pikkus	400 m	400 m	400 m
Tööjõudlus	380 m ² +/- 20%	400 m ² +/- 20%	450 m ² +/- 20%
IP klassifikatsioon			
Robotniiduk	IPX4	IPX4	IPX4
Laadimisjaam	IPX1	IPX1	IPX1
Trafo	IPX4	IPX4	IPX4

* Müratase ümbritsevas keskkonnas, mõõdetud helivõimsuse tasemenäitajana (L_{WA}) vastavalt EÜ direktiivile 2000/14/ EÜ. Garanteeritud helivõimsuse tase hõlmab kõrvalekaldeid tootmises ja kõrvalekaldeid testkoodist 1–3 dB(A).

** Müratase ümbritsevas keskkonnas K_{WA} 2 dB(A)

*** Helirõhu müratase kõikumine K_{PA} 2-4 dB(A)

****) Maksimaalne aktiivne väljundvõimsus antennidele sagedusribas, milles töötavad raadioseadmed.

Pole võimalik tagada täielikku ühilduvust robotniiduki ja teist tüüpi traadita süsteemide vahel, milleks võivad olla kaugjuhtimispuldid, raadiosaatjad, kuuldeseadmed, maa-alused elektrilised loomapiirded vms.

10. TEHNILISED ANDMED

Andmed	R50Li	R70Li	R80Li
Mõõdud			
Pikkus	58 cm	58 cm	58 cm
Laius	46 cm	46 cm	46 cm
Kõrgus	26 cm	26 cm	26 cm
Mass	7,5 kg	7,5 kg	7,5 kg
Elektrisüsteem			
Aku, liitumioon	18 V / 2,1 Ah, artiklinr 586 57 62-01, 586 57 62-02		
Toiteallikas	100–240 V / 28 V DC		
Madalpingekaabli pikkus	10 m	10 m	10 m
Keskmine energiatarve maksimaalse kasutamise korral	500 m ² suuruses tööpiirkonnas 4,5 kWh kuus	700 m ² suuruses tööpiirkonnas 5,2 kWh kuus	800 m ² suuruses tööpiirkonnas 5,8 kWh kuus
Laadimisvool	Alalisvool, 1,3A	Alalisvool, 1,3A	Alalisvool, 1,3A
Keskmine niitmisaeg	70 min	65 min	65 min
Keskmine laadimisaeg	50 min	50 min	50 min
Töötamise sagedusala	300-21400 Hz	300-21400 Hz	300-21400 Hz
Maksimaalne raadiosagedusvõimsus****)	<25 mW @60m	<25 mW @60m	<25 mW @60m
Ümbritsevas keskkonnas helivõimsusena mõõdetud müra *			
Mõõdetud helivõimsuse müratase**	56 dB(A)	58 dB(A)	58 dB(A)
Garanteeritud helivõimsuse tase	58 dB(A)	60 dB(A)	60 dB(A)
Helirõhu müratase juhi kõrva juures***	45 dB(A)	47 dB(A)	47 dB(A)
Niitmine			
Lõikesüsteem	Kolm pöördteljega lõiketera		
Teramootori kiirus	2900 p/min	2900 p/min	2900 p/min
Energiatarve niitmise ajal	20 W +/- 20%	20 W +/- 20%	20 W +/- 20%
Lõikekõrgus	2-5 cm	2-5 cm	2-5 cm
Niitmislaius	17 cm	17 cm	17 cm
Kitsaim võimalik läbikäik	90 cm	60 cm	60 cm
Niiduala maksimaalne nurk	25%	25%	25%
Piirdekaabli maksimaalne nurk	15%	15%	15%
Piirdekaabli maksimaalne pikkus	400 m	400 m	400 m
Tööjõudlus	500 m ² +/- 20%	700 m ² +/- 20%	800 m ² +/- 20%
IP klassifikatsioon			
Robotniiduk	IPX4	IPX4	IPX4
Laadimisjaam	IPX1	IPX1	IPX1
Trafo	IPX4	IPX4	IPX4

* Müraemissioon ümbritsevasse keskkonda, mõõdetud helivõimsuse tasemena (L_{WA}) vastavalt EÜ direktiivile 2000/14/ EÜ. Garanteeritud helivõimsuse tase hõlmab kõrvalekaldeid tootmises ja kõrvalekaldeid testkoodist 1–3 dB(A).

** Müraemissiooni kõikumine K_{WA} 2 dB(A)

*** Helirõhu mürataseme kõikumine K_{pA} 2-4 dB(A)

****) Maksimaalne aktiivne väljundvõimsus antennidele sagedusribas, milles töötavad raadioseadmed.

Pole võimalik tagada täielikku ühilduvust robotniiduki ja teist tüüpi traadita süsteemide vahel, milleks võivad olla kaugjuhtimispuldid, raadiosaatjad, kuuldeseadmed, maa-alused elektrilised loomapiirded vms.

11. GARANTII TINGIMUSED

11. Garantii tingimused

GARDENA garanteerib selle toote funktsionaalsuse vähemalt kaheks aastaks (ostukuupäevast alates). Garantii katab tõsised materjali- või tootmisvead. Garantii perioodi ajal asendame teie toote või remondime selle tasuta, kui täidetud on järgmised tingimused.

- Robotniidukit ja laadimisjaama on kasutatud ainult vastavalt kasutusjuhendis toodud juhistele. See tootja garantii ei mõjuta kasutaja olemasolevaid garantiinõudeid edasimüüja või müüja suhtes.
- Kasutajad või volitamata kolmandad isikud pole üritanud toodet iseseisvalt remontida.

Garantii alla mittekuuluvad vead on näiteks järgmised.

- Robotniiduki põhja alt sisseimbunud vee põhjustatud kahjustused. Selliste kahjustuste põhjustajaks on tavaliselt pesu- või niisutussüsteemid või tööpiirkonnas olevad augud/lohud, kuhu koguneb vihmavesi.
- Kahjustused, mille põhjuseks on lühendatud madalpingekaabel.
- Kahjustused, mille põhjuseks on välgulöök.
- Aku vale hoiustamise või käsitlemise põhjustatud kahjud.
- Kahjustused, mis on tekkinud seetõttu, et pole kasutatud originaalakut.
- GARDENA originaalvaruosade ja -tarvikute (nt lõiketerade ja paigaldusmaterjali) mittekasutamisest põhjustatud kahjustused.
- Piirdekaabli kahjustused.
- Valest hoiundamisest tingitud kere või selle vedrustuse kahjustused.

Terasid ja rattaid käsitletakse kuluosadena ning neile garantii ei laiene.

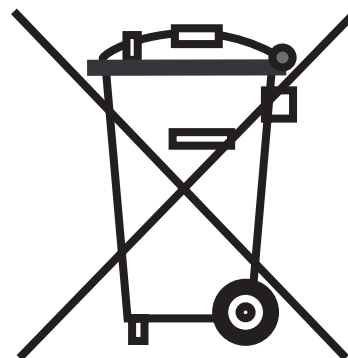
GARDENA robotniiduki rikke korral võtke täiendavate juhiste saamiseks ühendust GARDENA keskteenindusega (vt lk 4 asuvat *märkmehete*). GARDENA keskteenindusega ühendust võttes hoidke tšekk ja robotniiduki seerianumber käepärast.

12. Keskkonnateave

GARDENA robotniidukil või selle pakendil olevad sümbolid viitavad, et antud toodet ei tohi visata olmeprügi hulka. Selle asemelt tuleb toode toimetada vastavasse jäätmekäitluskeskusesse, kus toimub toote elektroonikakomponentide ja akude ringlussevõtt. Aku eemaldamiseks vt peatükki 8.7 *Aku vahetamine*.

Hoolitsedes toote eest õigel viisil aitate vähendada võimalikke negatiivseid mõjusid keskkonnale ja inimestele, mis võivad avalduda toote vale käitlemise korral.

Lisateabe saamiseks toote ringlussevõtu kohta pöörduge vastava kohaliku ametkonna, jäätmekäitlusettevõtte või toote müünud kaupluse poole.



13. EÜ VASTAVUSDEKLARATSIOON

13. EÜ vastavusdeklaratsioon

EÜ vastavusdeklaratsioon (kehtib vaid Euroopas)

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Rootsi, tel: +46 3614 6500, kinnitab käesolevaga ainuvastutusel, et robotniidukid **GARDENA R38Li**, **GARDENA R40Li**, **GARDENA R45Li**, **GARDENA R50Li**, **GARDENA R70Li** ja **GARDENA R80Li** seerianumbritega alates 2016. aasta 39. nädalast ja edasi (aastaarv ja nädal ning sellele järgnev seerianumber on selgelt märgitud mudeli andmesildile) vastavad järgmise NÕUKOGU DIREKTIIVI nõuetele.

- Masinadirektiiv **2006/42/EÜ**.
 - Erilised nõuded elektriliste akutoitega robotniidukite jaoks **EN 50636-2-107:2015**
 - **Elektromagnetväljad EN 62233.2008**
- Direktiiv teatavate ohtlike ainete kasutamise piiramise kohta **2011/65/EL**
- Direktiiv välitingimustes kasutatavate seadmete müra kohta **2000/14/EÜ**.

Müra ja niitmislaiust puudutavad andmed leiata peatükist „Tehnilised andmed”. Teavitatud asutus 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Fyrisborgsgatan 3, SE-754 50, mis paikneb Rootsis Uppsalas, on esitanud vastavushindamisega seonduva aruande, nagu on nõutud NÕUKOGU 8. mai 2000. aasta ümbritseva keskkonna müra kohta käiva DIREKTIIVI **2000/14/EÜ** VI lisas. Sertifikaatidel on järgmised numbrid: **01/901/204** mudelite GARDENA R70Li ja GARDENA R80Li jaoks, **01/901/163** mudelite GARDENA R38Li, GARDENA R40Li, GARDENA R45Li ja GARDENA R50Li jaoks
- Raadiosideseadmetega seotud direktiiv **2014/53/EU**.

Rakendatud on järgmisi standardeid:

 - Kavand **ETSI EN 303 447 V1.1.1_0.0.7 (2016-07)**

Elektromagnetiline ühilduvus:

- **ETSI EN 301 489-1** (eelnoü versioon 2.1.0)

Huskvarna, 19. oktoober 2016





Lars Roos

Global R&D Director, Electric Category

(Husqvarna AB volitatud esindaja ja tehnilise dokumentatsiooni eest vastutaja)



ORIGINAALJUHEND

Jätame endale õiguse teha muudatusi ilma etteteatamata.
Autoriõigus © 2017 GARDENA Manufacturing GmbH. Kõik õigused kaitstud.

115 84 43-63