

MI 632, MI 632 P
MI 632 C, MI 632 PC

 **VIKING**[®]

- ES** Manual de instrucciones
- PT** Manual de utilização
- CS** Návod k použití
- LT** Naudojimo instrukcija
- RU** Инструкция по эксплуатации



MI 632.0

MI 632.0 C

MI 632.0 P

MI 632.0 PC

A

OST 1

www.viking-garden.com



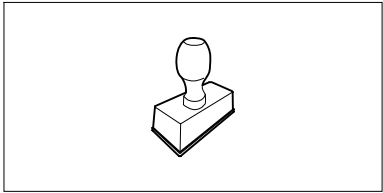


1



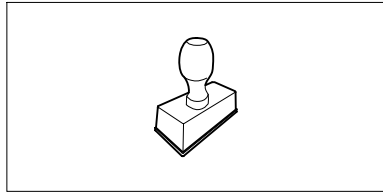
2

UU _____ 2.0



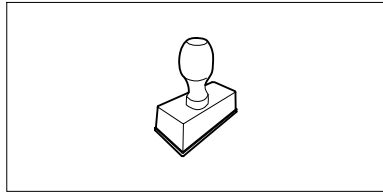
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



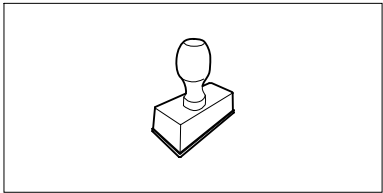
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



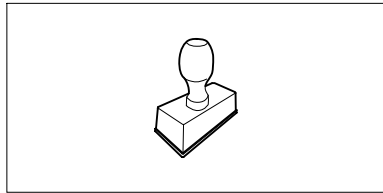
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



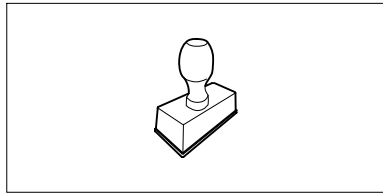
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



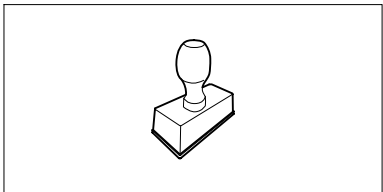
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



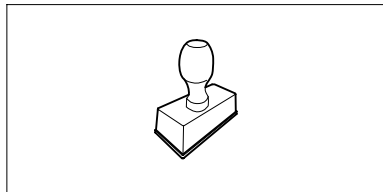
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



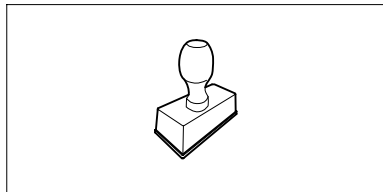
UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



UU _____ 2.0

UU _____ 2.0



UU _____ 2.0

Estimada cliente, estimado cliente:

Muchas gracias por haber adquirido uno de los equipos de calidad de la marca VIKING.

Este producto ha sido fabricado con la tecnología más avanzada y bajo numerosas medidas de control de calidad, porque sólo si usted queda satisfecho con su equipo habremos conseguido nuestro objetivo.

Si tuviera alguna consulta acerca de su equipo, diríjase por favor a su Distribuidor especializado o directamente a nuestra empresa.

Le deseamos la mayor satisfacción con su nuevo equipo VIKING.



Dr. Peter Pretzsch

Gerencia

1. Índice

Acerca de este manual de instrucciones	4	Descripción del equipo	6	Almacenamiento durante largos periodos de inactividad	18
Información general	4	Robot cortacésped	6	Eliminación	18
Variantes de país	4	Estación de carga	7	Descripción de los símbolos	18
Instrucciones para leer el manual	4	Consola de mando	8	Contenido del suministro	20
Descripción del equipo	6	Cómo trabaja el robot cortacésped	9	Instalación inicial	21
Principio de funcionamiento	9	Principio de funcionamiento	9	Indicaciones para la primera instalación	21
Corte manual	10	Corte manual	10	Montar el acumulador	21
Dispositivos de seguridad	10	Dispositivos de seguridad	10	Ajustar la altura de corte	22
Tecla STOP	10	Tecla STOP	10	Ajustar idioma, fecha y hora	22
Bloqueo de equipo	10	Bloqueo de equipo	10	Instalar la estación de carga	23
Cubiertas protectoras	11	Cubiertas protectoras	11	Tender el cable delimitador	25
Manejo con las dos manos	11	Manejo con las dos manos	11	Conectar el cable delimitador	27
Sensor de impacto	11	Sensor de impacto	11	Conectar el robot cortacésped y la estación de carga	29
Protección contra elevación	11	Protección contra elevación	11	Comprobar la instalación	30
Sensor inclin.	11	Sensor inclin.	11	Programar el robot cortacésped	31
Iluminación de la pantalla	11	Iluminación de la pantalla	11	Finalizar la primera instalación	32
Protección antirrobo	11	Protección antirrobo	11	Primer proceso de corte tras finalizar la primera instalación	33
Protector GPS	11	Protector GPS	11	Aplicación VIKING iMow	33
Para su seguridad	11	Para su seguridad	11	Menú	34
Información general	11	Información general	11	Instrucciones de manejo	34
Ropa y equipamiento de trabajo	13	Ropa y equipamiento de trabajo	13	Indicador de estado	35
Advertencia de peligros causados por la corriente eléctrica	13	Advertencia de peligros causados por la corriente eléctrica	13	Campo de información	36
Acumulador	14	Acumulador	14	Menú principal	37
Transporte del equipo	14	Transporte del equipo	14	Comandos	37
Antes de la puesta en servicio	14	Antes de la puesta en servicio	14	Plan de corte	38
Programación	15	Programación	15	Plan diario	39
Durante el servicio	16	Durante el servicio	16	Plan semanal	39
Mantenimiento y reparaciones	17	Mantenimiento y reparaciones	17	Información	40
				Ajustes	41
				iMow – Ajustes del equipo	41
				Ajustar el sensor de lluvia	42
				Ajustar el indicador de estado	42
				Instalación	42

Ajustar los puntos de inicio	43	Conectar el robot cortacésped a la estación de carga	56
Seguridad	43	Cargar el acumulador	57
Servicio	45	Mantenimiento	57
Cable delimitador	45	Plan de mantenimiento	58
Planificar el tendido del cable delimitador	45	Limpiar el equipo	58
Preparar un croquis de la superficie a cortar	46	Comprobar los límites de desgaste de la cuchilla	59
Regla virtual	46	Desmontar y montar la cuchilla	59
Pasos estrechos	47	Afilan la cuchilla	60
Tender el cable delimitador	48	Buscar rotura cable	60
Conectar el cable delimitador	48	Enchufe de fuente de alimentación	61
Instalar tramos de unión	48	Almacenamiento y parada invernal	61
Instalar las superficies prohibidas	48	Piezas de recambio habituales	62
Superficies contiguas	49	Accesorios	62
Pasillos	49	Reducir el desgaste y prevenir daños	63
Instalar reservas de cable	50	Protección del medio ambiente	63
Utilizar conector de cable	51	Desmontar el acumulador	64
Estación de carga	51	Transporte	64
Mandos de la estación de carga	51	Levantar o sostener el equipo	64
Indicaciones para cortar	52	Amarrar el equipo	65
Información general	52	Declaración de conformidad CE del fabricante	65
Mulching	52	Datos técnicos	65
Tiempos de actividad	52	Mensajes	66
Duración de corte	53	Localización de anomalías	73
Zona delimitada (MI 632 C, MI 632 PC)	53	Plan de mantenimiento	76
Corte manual	53	Confirmación de entrega	76
Poner el equipo en servicio	53	Confirmación de servicio técnico	76
Preparación	53	Ejemplos de instalación	77
Retirar y colocar la consola de mando	53		
Adaptar la programación	54		
Corte con automático	55		
Corte independientemente de los tiempos de actividad	55		
Corte manual	56		

2. Acerca de este manual de instrucciones

2.1 Información general

Este manual de instrucciones es un **manual original** del fabricante en conformidad con la directiva 2006/42/EC.

VIKING desarrolla continuamente su gama de productos, por lo que nos reservamos el derecho de modificar los componentes suministrados en cuanto a forma, técnica y equipamiento. Por consiguiente, las indicaciones e ilustraciones contenidas en este manual no constituyen compromiso contractual alguno.

Este manual de instrucciones está protegido por derechos de autor. Quedan reservados todos los derechos, sobre todo el derecho a la reproducción, traducción y a la elaboración con sistemas electrónicos.

2.2 Variantes de país

VIKING suministra equipos con distintas clavijas e interruptores dependiendo del mercado de cada país.

Las ilustraciones muestran equipos con euroconectores; la conexión a la red de los equipos con otros modelos de conector se realiza análogamente.

2.3 Instrucciones para leer el manual

Las imágenes y los textos describen determinados pasos para el manejo del equipo.

Todos los símbolos que se encuentran en el equipo se explican en este manual de instrucciones.

Perspectiva:

Perspectiva "izquierda" y "derecha" del manual durante la utilización:
con el usuario situado detrás del equipo y mirando en la dirección de desplazamiento hacia delante.

Referencias a capítulos:

Se hace referencia a los capítulos y subcapítulos correspondientes que contienen más información con una flecha. El siguiente ejemplo muestra una referencia a un capítulo: (⇒ 2.1)

Identificación de párrafos de texto:

Las instrucciones descritas pueden identificarse como en los siguientes ejemplos.

Pasos de manejo del equipo que requieren la intervención del usuario:

- Afloje el tornillo (1) con un destornillador, accione la palanca (2) ...

Enumeraciones generales:

- Utilización del producto en eventos deportivos o en campeonatos

Texto con significado adicional:

Los fragmentos de texto con un significado adicional tienen asignados uno de los símbolos descritos a continuación para destacarlos en el manual de instrucciones.



¡Peligro!

Riesgo de accidente y de sufrir lesiones personales graves. Es necesario evitar hacer algo o atenerse a un comportamiento determinado.



¡Advertencia!

Peligro de lesiones personales. Es necesario atenerse a un comportamiento determinado para evitar sufrir lesiones personales.



¡Atención!

Es posible evitar daños materiales o lesiones leves comportándose de una manera determinada.



Nota

Información relativa al uso óptimo del equipo evitando posibles manejos erróneos.

Texto con relación a las ilustraciones:

Al inicio del manual de instrucciones se encuentran algunas ilustraciones que son necesarias para el uso del equipo.

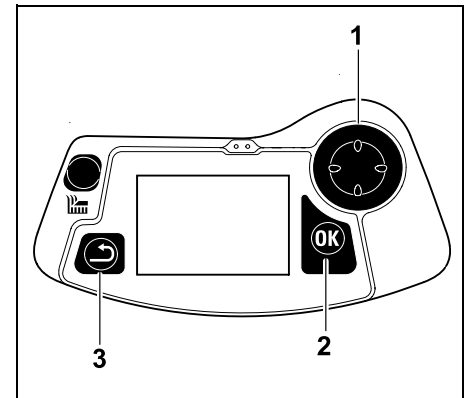
El símbolo de la cámara sirve para vincular las ilustraciones de las diferentes páginas con el texto correspondiente del manual.



Figuras con texto:

Los pasos de manejo en relación directa con las figuras los podrá encontrar inmediatamente a continuación de las mismas junto con las correspondientes cifras de posición de los componentes.

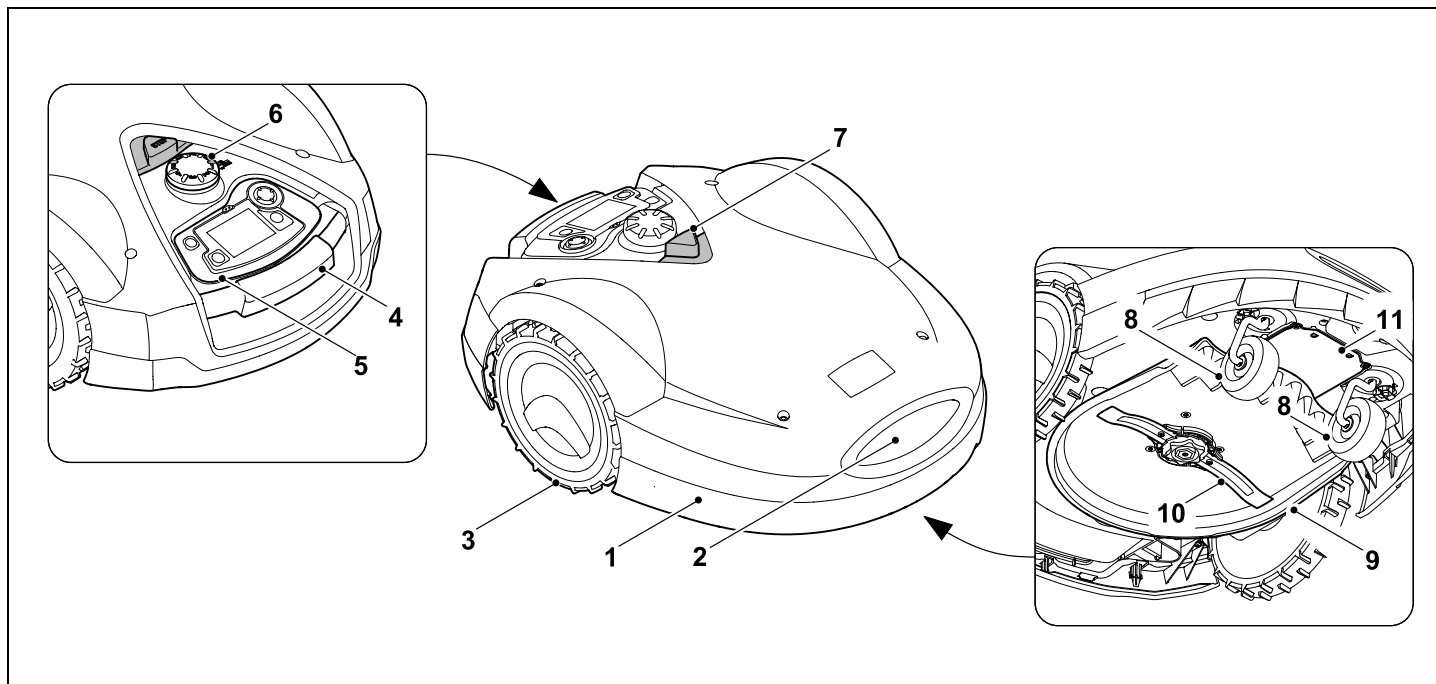
Ejemplo:



El botón multidireccional (1) sirve para navegar por los menús. Con la tecla OK (2) se confirman los ajustes y se abren los menús. Con la tecla Volver (3) se puede volver a salir de un menú.

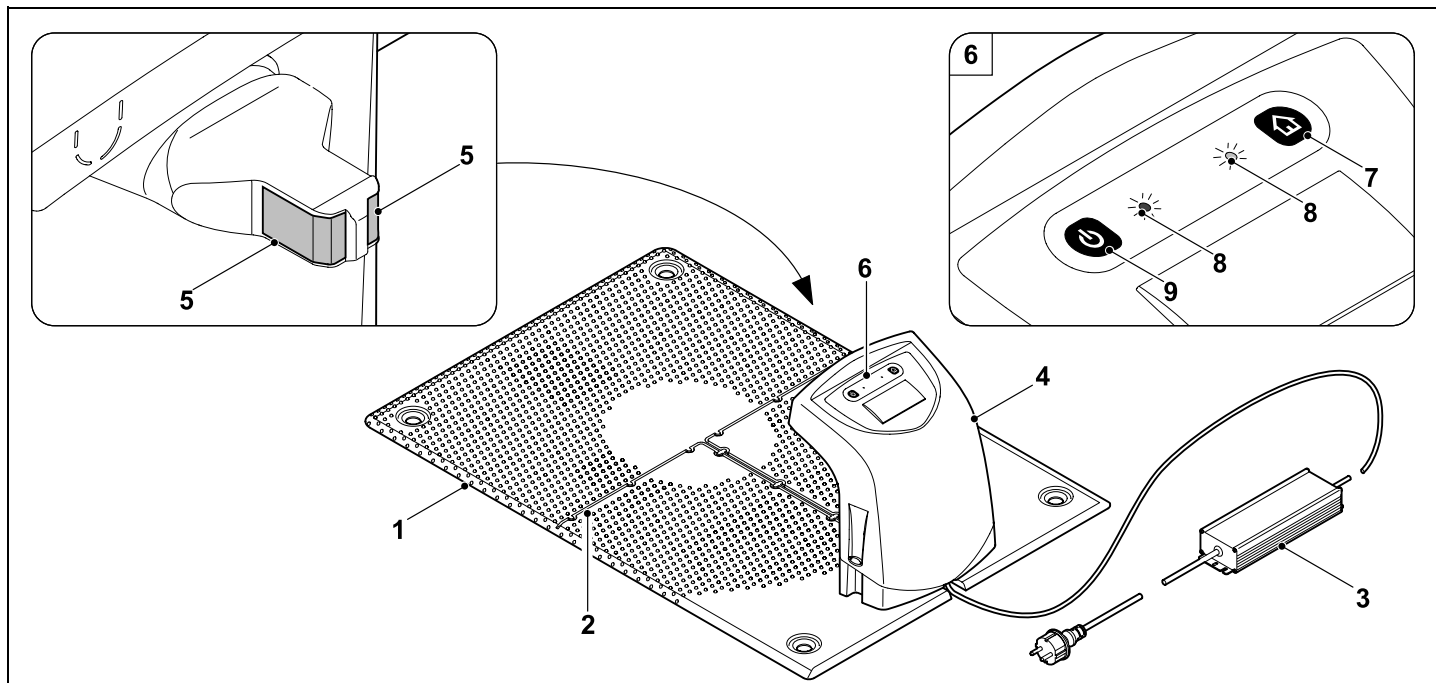
3. Descripción del equipo

3.1 Robot cortacésped



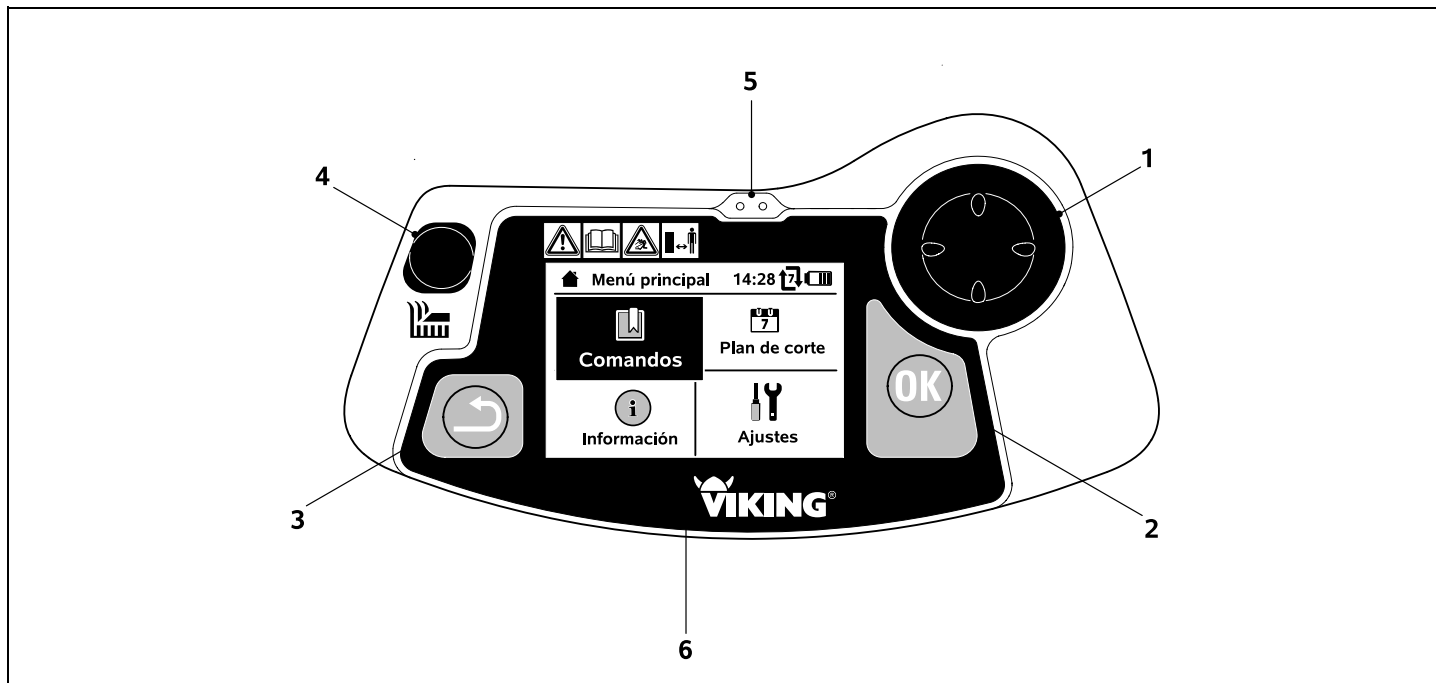
- | | | | |
|---|--|----|--|
| 1 | Capó montado móvil (⇒ 5.5),
(⇒ 5.6) | 7 | Tecla STOP (⇒ 5.1) |
| 2 | Contactos de carga:
Contactos de conexión a la estación
de carga | 8 | Rueda delantera |
| 3 | Rueda trasera | 9 | Equipo de corte |
| 4 | Asa de transporte (⇒ 21.1) | 10 | Cuchilla afilada por ambos lados
(⇒ 16.4) |
| 5 | Consola de mando extraíble
(⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 11 | Compartimento del acumulador |
| 6 | Empuñadura giratoria del ajuste de
la altura de corte (⇒ 9.3) | | |

3.2 Estación de carga



- 1 Placa base
- 2 Guías de cables para colocar el cable delimitador (⇒ 9.7)
- 3 Fuente de alimentación
- 4 Cubierta extraíble (⇒ 9.5)
- 5 Contactos de carga:
Contactos de conexión al robot
cortacésped
- 6 Panel de mandos
con 2 teclas y 2 LED (⇒ 13.1)
- 7 Tecla Home
- 8 Indicador LED
- 9 Tecla ON/OFF

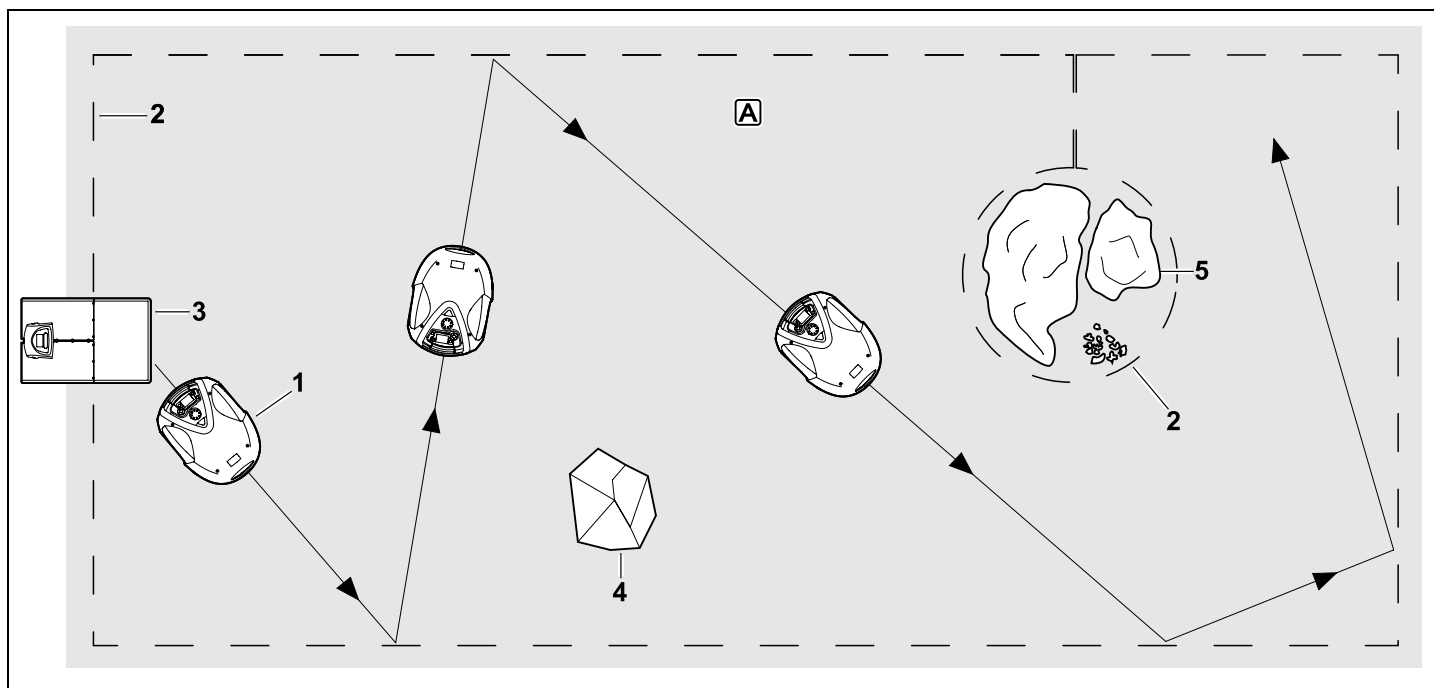
3.3 Consola de mando



- 1 Botón multidireccional:
Maniobrar el robot cortacésped (⇒ 4.2)
Navegar en los menús (⇒ 11.1)
- 2 Tecla STOP:
Corte manual (⇒ 4.2)
Navegar en los menús (⇒ 11.1)
- 3 Tecla Volver:
Navegar en los menús (⇒ 11.1)
- 4 Tecla de corte:
Corte manual (⇒ 4.2)
Corte independientemente de los tiempos de actividad (⇒ 15.5)
- 5 Sensor lluvia (⇒ 11.12)
- 6 Pantalla gráfica

4. Cómo trabaja el robot cortacésped

4.1 Principio de funcionamiento



El robot cortacésped (1) está concebido para trabajar automáticamente superficies de césped. Corta el césped siguiendo una trayectoria al azar.

Para que el robot cortacésped detecte los límites de la superficie a cortar **A**, se debe colocar un cable delimitador (2) alrededor de esa superficie. Este transmite una señal de cable que emite la estación de carga (3).

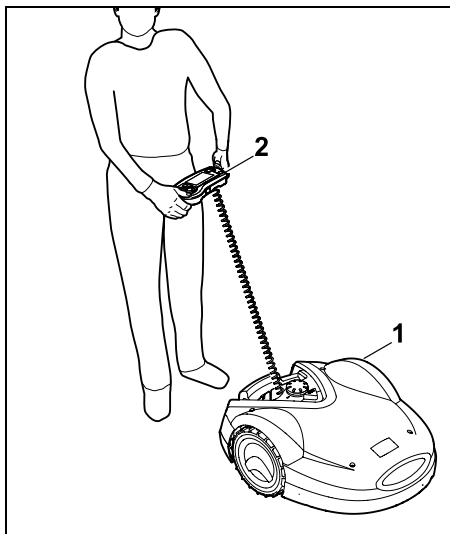
Con ayuda de un sensor de impacto, el robot cortacésped puede detectar de forma segura los obstáculos fijos (4) de la superficie a cortar. Las zonas (5) por las que no debe desplazarse el robot cortacésped porque suponen algún riesgo, y los obstáculos con los que debe chocar deben separarse de la superficie a cortar mediante el cable delimitador.

Con el servicio automático conectado, el robot cortacésped abandona la estación de carga **durante los tiempos de**

actividad (⇒ 14.3) y corta el césped. Para cargar el acumulador, el robot cortacésped se desplaza automáticamente a la estación de carga. El número y duración de los procesos de corte y de carga dentro de los tiempos de actividad se adaptan de forma totalmente automática. De ese modo se garantiza que siempre se alcanza la duración de corte semanal necesaria.

Con el servicio automático **desconectado** y para los procesos de corte **independientes de los tiempos de actividad** se puede activar un proceso de corte con la tecla Corte o con el comando "Iniciar el corte" o "Iniciar el corte con retardo". (⇒ 11.5)

4.2 Corte manual



Con el robot cortacésped (1) también se puede cortar el césped manualmente con el cortacésped de dirección manual. Para ello, extraer la consola de mando (2), seleccionar en el menú "Comandos" la opción "Control manual", activar la cuchilla y la tracción a las ruedas, y dirigir el robot cortacésped desde detrás. (⇒ 15.6)



El sensor de impacto y la delimitación de los bordes están inactivos durante el corte manual.

5. Dispositivos de seguridad

El equipo está equipado con distintos dispositivos de seguridad para un manejo seguro y para evitar un uso no adecuado.



¡Peligro de lesiones!

Cuando se detecta un defecto en un dispositivo de seguridad, el equipo no debe ser puesto en marcha. Póngase en contacto con un establecimiento especializado, VIKING recomienda los Distribuidores especializados VIKING.

5.1 Tecla STOP

Pulsando la tecla STOP roja situada en la parte superior del robot cortacésped, el servicio del equipo deja de funcionar inmediatamente. La cuchilla se detendrá al cabo de unos segundos y aparecerá en la pantalla el mensaje "Tecla STOP accionada". Mientras el mensaje esté activo, el robot cortacésped no se podrá poner en servicio y se encontrará en estado de servicio seguro. (⇒ 24.)

Con el **servicio automático activado**, después de confirmar el mensaje con OK, aparece la pregunta de si desea que prosiga el servicio automático. Si se responde **Sí**, el robot cortacésped continúa cortando la superficie según el plan de corte.

Si se responde **No**, el robot cortacésped permanece en la superficie a cortar y se desconecta el servicio automático. (⇒ 11.5)



Si se pulsa prolongadamente la tecla STOP, se activa además el bloqueo del equipo. (⇒ 5.2)

5.2 Bloqueo de equipo

Antes de cualquier trabajo de mantenimiento y de limpieza, así como antes del transporte o la revisión del cortacésped, se debe bloquear el robot cortacésped. Si el bloqueo del equipo está activado, no puede ponerse en servicio el robot cortacésped.



Activar el bloqueo de equipo:

- Pulsar prolongadamente la **tecla STOP**,
- en el menú **Comandos**,
- en el menú **Seguridad**.

Activar el bloqueo de equipo mediante el menú Comandos:

- En el menú "Comandos", seleccionar la opción "Bloquear robot cortacésped" y confirmar la selección con la tecla OK. (⇒ 11.5)

Activar el bloqueo de equipo mediante el menú Seguridad:

- En el menú "Ajustes", abrir el submenú "Seguridad". (⇒ 11.16)
- Seleccionar la opción "Bloquear robot cortacésped" y confirmar con la tecla OK.

Anular el bloqueo de equipo:

- En caso necesario, reactivar el equipo pulsando cualquier tecla.

- Desbloquear el robot cortacésped con la combinación de teclas indicada. Para ello se debe pulsar la **Tecla de corte** y la **Tecla OK** en el orden indicado.



5.3 Cubiertas protectoras

El robot cortacésped está equipado con cubiertas protectoras que impiden un contacto involuntario con la cuchilla y con material cortado.

Esta función la realiza especialmente el capó.

5.4 Manejo con las dos manos

La cuchilla sólo se puede poner en marcha durante el corte manual si se acciona y se mantiene presionada la tecla OK con el pulgar derecho y, a continuación, se pulsa la tecla de corte con el pulgar izquierdo. Una vez activada, sólo debe mantenerse pulsada una de las teclas para seguir segando.



5.5 Sensor de impacto

El robot cortacésped se detiene inmediatamente cuando está funcionando en servicio automático y encuentra un obstáculo de más de 10 cm que esté firmemente fijado al suelo. A continuación, cambia de dirección y sigue con el proceso de corte. Si el sensor de impacto se activa varias veces, la cuchilla se detiene.



El impacto contra un obstáculo se produce con relativa fuerza. Sin embargo, existen obstáculos delicados u objetos ligeros como maceteros pequeños que pueden volcarse o dañarse.

VIKING recomienda retirar los obstáculos o acotar la superficie prohibida. (⇒ 12.8)

5.6 Protección contra elevación

Cuando se levanta el capó del robot cortacésped o se levanta el robot por el asa de transporte, éste interrumpe inmediatamente el proceso de corte. La cuchilla se detiene al cabo de pocos segundos.

5.7 Sensor inclin.

Si durante el funcionamiento se supera la pendiente permitida, el robot cortacésped modifica inmediatamente la dirección de marcha. En caso de vuelco, se desactivan la tracción a las ruedas y el motor de corte.

5.8 Iluminación de la pantalla

Durante el funcionamiento se activa la iluminación de la pantalla. La luz permite detectar el robot cortacésped en la oscuridad.

5.9 Protección antirrobo

Cuando la protección antirrobo está activada, al levantar el robot cortacésped suena una señal de alarma si no se introduce el código PIN en el intervalo de un minuto. (⇒ 11.16)

El robot cortacésped puede accionarse exclusivamente junto con la estación de carga suministrada. Otra estación de carga debe conectarse al robot cortacésped. (⇒ 11.16)



VIKING recomienda ajustar uno de los **niveles de seguridad** "Baja", "Media" o "Alta". De ese modo se garantiza que ninguna persona no autorizada pueda poner en marcha el robot cortacésped con otras estaciones de carga, o modificar los ajustes o la programación.

5.10 Protector GPS

Los modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** vienen equipados con un receptor GPS. Si el protector GPS está activado, el propietario del equipo es informado por SMS y correo electrónico cuando el equipo es retirado de la zona delimitada. En el display se pide además que se ingrese el código PIN. (⇒ 14.5)



VIKING recomienda tener siempre activado el protector GPS. (⇒ 11.16)

6. Para su seguridad

6.1 Información general



Al trabajar con el equipo, el cumplimiento de estas prescripciones preventivas de accidentes es imprescindible.



Antes de la primera puesta en servicio lea atentamente el manual de instrucciones

completo. Conserve cuidadosamente el manual de instrucciones para su uso posterior.

Estas medidas de precaución son una garantía para su seguridad. No obstante, esta enumeración no es concluyente. Utilice el equipo siempre con sentido común y de forma responsable y tenga en cuenta que el usuario es el responsable en caso de accidentes que afecten a terceras personas o a sus propiedades.

El término "Utilizar" abarca todos los trabajos que se realizan en el robot cortacésped, la estación de carga y el cable delimitador.

Correspondientemente, un "usuario" es una persona que p. ej., trabaja con el robot cortacésped, pone en marcha o activa el equipo e instala el cable delimitador o la estación de carga.

El uso de la **aplicación VIKING iMow** también está incluido en el término "usar" contemplado en este manual de instrucciones.

Sólo utilice el equipo descansado y en perfecto estado físico y psíquico. Si padece algún trastorno de salud, debería consultar con su médico para ver si puede trabajar con el equipo. No se deberá trabajar con el equipo después de tomar alcohol, drogas o medicamentos que afecten a la capacidad de reacción.

Familiarícese con los elementos de mando y con el uso apropiado del equipo.

El equipo sólo debe ser utilizado por personas que hayan leído el manual de instrucciones y que estén familiarizadas con la manipulación del equipo. Antes de la primera puesta en servicio, el usuario debe preocuparse de recibir indicaciones técnicas y prácticas por personas

especializadas. El vendedor u otro experto debe aclarar al usuario cómo debe utilizarse el equipo.

En esta instrucción, se debería poner en conocimiento del usuario que para trabajar con el equipo son necesarias atención y una concentración máxima.



¡Peligro de muerte por asfixia!

Peligro de asfixia para los niños al jugar con el material de embalaje. Mantener el material de embalaje fuera del alcance de los niños.

Ceda o preste el equipo solamente a personas que estén familiarizadas con el uso de este modelo y con su manejo. El manual de instrucciones es parte del equipo y debe entregarse siempre junto con el equipo.

Nunca deberá permitirse que este equipo sea utilizado por niños, por personas con discapacidades físicas, mentales o sensoriales o con experiencia y conocimientos insuficientes, o bien por personas que no estén familiarizadas con las instrucciones.

Nunca permita que el equipo sea utilizado por niños ni adolescentes menores de 16 años. Es posible que normativas locales determinen la edad mínima del usuario.

Por motivos de seguridad se prohíbe toda modificación en el equipo, excepto el montaje correcto de accesorios y acoples autorizados por VIKING, y ello conlleva además la pérdida de los derechos de garantía. En su Distribuidor Especializado VIKING encontrará más información sobre accesorios y acoples autorizados.

De manera particular, está prohibido realizar cualquier tipo de modificación en el equipo con el fin de aumentar la potencia o la velocidad de los motores eléctricos.

En el equipo no debe realizarse ninguna modificación que provoque un aumento de la emisión de ruidos.

Por motivos de seguridad, no se debe modificar ni manipular nunca el software del equipo.

Debe tenerse un especial cuidado al utilizar el equipo en zonas públicas, parques, instalaciones deportivas, vías públicas y en explotaciones agrícolas y forestales.

No está permitido transportar objetos, animales o personas, especialmente niños, con el equipo.

Nunca permita que ninguna persona, especialmente niños, se suba ni se siente en el robot cortacésped.

Atención: ¡peligro de accidente!

El robot cortacésped está concebido únicamente para el cuidado automático del césped y para cortar el césped de forma manual. Cualquier otro uso no está autorizado y podría ser peligroso o causar daños al equipo.

Para evitar que el usuario ponga en peligro su integridad física, el equipo no puede ser usado para los siguientes trabajos (esta relación es orientativa):

- para recortar matorrales, setos y arbustos,
- para cortar plantas trepadoras,
- para el cuidado del césped en azoteas y balcones,

- para triturar y desmenuzar restos de poda de árboles y setos,
- para la limpieza de caminos (aspiración, soplado),
- para nivelar elevaciones del terreno, como por ejemplo, toperas.

6.2 Ropa y equipamiento de trabajo



Lleve calzado resistente con suela antideslizante y no trabaje nunca con los pies descalzos ni con sandalias, por ejemplo,

- si el robot cortacésped se desplaza de un lado a otro con ayuda de la consola de mando,
- si se acerca al robot cortacésped mientras está en funcionamiento,
- si el césped se corta manualmente. (⇒ 4.2)



Durante la instalación, al realizar trabajos de mantenimiento y otros trabajos en el equipo y en la estación de carga es necesario vestir ropa de trabajo adecuada.

Nunca lleve puesta ropa holgada que pudiera quedar enganchada en los componentes móviles; tampoco lleve joyas o bisutería, corbatas o bufandas.

Especialmente, lleve pantalones largos

- si se acerca al robot cortacésped mientras está en funcionamiento,
- si corta el césped manualmente.



Durante los trabajos de mantenimiento, de limpieza y de tendido de cable, así como al fijar la estación de carga, deben llevarse siempre guantes resistentes.

Es necesario protegerse las manos, especialmente al realizar trabajos en la cuchilla y al clavar las piquetas y los pasadores de fijación de la estación de carga.

Para todos los trabajos en el equipo debe recogerse el pelo largo y asegurarlo (pañuelo, gorra, etc.).



Es necesario utilizar gafas de protección adecuadas al clavar las piquetas y los pasadores de fijación de la estación de carga.

6.3 Advertencia de peligros causados por la corriente eléctrica



¡Atención: Peligro de electrocución!

Para la seguridad eléctrica es especialmente importante que el cable de red y el enchufe de red, estén intactos. Para evitar el riesgo de una descarga eléctrica no deben emplearse cables, conectores ni enchufes dañados, ni cables de conexión que no cumplan los requisitos de las especificaciones.



El cable de conexión debe comprobarse periódicamente para detectar cualquier tipo de deterioro o desgaste.

Sólo se debe utilizar la fuente de alimentación original.

La fuente de alimentación no se debe utilizar

- si está dañada o desgastada,

- o si hay cables dañados o desgastados. De forma especial debe comprobarse la existencia de daños en el cable de conexión a la red y su envejecimiento.

Los trabajos de mantenimiento y reparación en cables de red y fuentes de alimentación sólo deben ser realizados por técnicos especialmente instruidos.

¡Peligro de descarga eléctrica!

No conecte un cable dañado a la red eléctrica y toque únicamente un cable en mal estado cuando éste esté desconectado de la red.

Los cables de conexión de la fuente de alimentación no se deben modificar (p. ej. acortarse). El cable entre la fuente de alimentación y la estación de carga no se puede prolongar.

¡Peligro de descarga eléctrica!

No utilice cables, enchufes hembra ni clavijas que presenten daños, ni tampoco cables de conexión que no cumplan las normas.

Asegúrese siempre de que las líneas eléctricas estén protegidas suficientemente.

Desconecte el cable de conexión tirando de las clavijas, no de los cables.

Conecte el equipo sólo a una alimentación de corriente protegida mediante un diferencial de seguridad con una corriente disparadora de 30 mA como máximo. Para más información, consulte a un electricista.

Si la fuente de alimentación se conecta a un enchufe que se encuentra fuera de un edificio, el enchufe deberá estar homologado para el uso en exteriores. El electricista le facilitará más detalles sobre las normativas específicas del país.

Si se conecta el equipo a un generador eléctrico debe tenerse en cuenta que las fluctuaciones de corriente pueden dañarlo.

6.4 Acumulador

Sólo se deben utilizar acumuladores originales.

El acumulador está concebido exclusivamente para montarse de forma fija en un robot cortacésped VIKING, donde está perfectamente protegido y se carga cuando el robot cortacésped se encuentra en la estación de carga. No se puede utilizar un cargador diferente. La utilización de un cargador inadecuado puede provocar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o el derrame del líquido fuera del acumulador.

No abra nunca el acumulador.

Evite cualquier caída del acumulador.

No utilice acumuladores averiados o deformados.

Guarde el acumulador fuera del alcance de los niños.



¡Peligro de explosión!

Proteja el acumulador de la irradiación solar directa, el calor excesivo y el fuego; no lo arroje jamás al fuego.



Utilice y guarde el acumulador sólo en un rango de temperatura entre -10 °C y +50 °C.



Proteja el acumulador de la lluvia y la humedad; no lo sumerja en ningún líquido.



No exponga el acumulador a microondas o altas presiones.

No ponga nunca en contacto los contactos del acumulador con objetos metálicos (cortocircuito). El acumulador puede resultar dañado por un cortocircuito.

Mantenga cualquier acumulador sin utilizar lejos de objetos metálicos (p. ej. clavos, monedas, adornos). No utilice contenedores de transporte metálicos.

¡Peligro de explosión e incendio!

Un uso inadecuado puede provocar el derrame del líquido fuera del acumulador. ¡Evite cualquier contacto! En caso de contacto accidental, enjuague con agua abundante la parte afectada. Si el líquido entra en los ojos, acuda a un médico. El líquido del acumulador derramado puede producir irritación en la piel, quemaduras y abrasión.

No introduzca ningún objeto en las ranuras de ventilación del acumulador.

Consulte indicaciones de seguridad más detalladas en www.viking-garden.com/safety-data-sheets

6.5 Transporte del equipo

Antes de transportar el equipo, especialmente antes de levantar el robot cortacésped, se debe activar el bloqueo de equipo. (⇒ 5.2)

Deje que el equipo se enfríe antes de transportarlo.

Al elevar y transportar el equipo, evite el contacto con la cuchilla. El robot cortacésped sólo se puede levantar por el asa de transporte, nunca se deben meter las manos por debajo del equipo.

Tenga en cuenta el peso del equipo y utilice medios auxiliares de carga adecuados en caso necesario (mecanismos de elevación).

Fije el equipo y las piezas del equipo que se transporten (p. ej. la estación de carga) a la superficie de carga con medios de sujeción suficientes y adecuados (correas, cuerdas, etc.), utilizando los puntos de fijación descritos en este manual de instrucciones. (⇒ 21.)

Para el transporte del equipo observe las normativas legales regionales, en especial las que atañen al aseguramiento de la carga y al transporte de objetos en superficies de carga.

No deje el acumulador en el vehículo y no lo exponga jamás a la irradiación solar directa.

Los acumuladores de iones de litio deben tratarse con sumo cuidado durante el transporte, y debe evitarse especialmente el riesgo de cortocircuitos. Transportar el acumulador en su embalaje original si no está dañado o dentro del robot cortacésped.

6.6 Antes de la puesta en servicio

Debe garantizarse que sólo utilicen el equipo personas que conozcan el manual de instrucciones.

Siga las instrucciones de instalación de la estación de carga (⇒ 9.5) y el cable delimitador (⇒ 12.).

El cable delimitador y el cable de red deben quedar firmemente fijados al suelo para evitar el riesgo de tropezar con ellos. Debe evitarse tender el cable delimitador y el cable de red por encima de bordes (p. ej., bordillos de aceras o superficies adoquinadas). Si se tienden los cables por el suelo (p. ej., por superficies adoquinadas o aceras) en lugares en que

no pueden clavarse las piquetas suministradas, debe utilizarse un canal para cables.

Se debe comprobar que el cable delimitador y el cable de red se han tendido correctamente.

Clavar siempre las piquetas por completo para evitar el riesgo de que alguien pueda tropezar con ellas.

No instale la estación de carga en lugares de poca visibilidad en los que pueda existir el riesgo de que alguien tropiece con ella (p. ej., detrás de las esquinas de la casa).

La estación de carga debe instalarse lo más fuera posible del alcance de animales como, por ejemplo, hormigas o caracoles. Deben evitarse especialmente las zonas de hormigueros y de compostaje.

Las zonas por las que no deba desplazarse el robot cortacésped porque supone algún riesgo (p. ej., riesgo de caída) o que no tengan hierba (p. ej., caminos pedregosos) deben acotarse tendiendo el cable delimitador correspondientemente.

El robot cortacésped no detecta puntos que pudieran provocar una caída como bordes, escalones, piscinas o estanques. Si el cable delimitador se tiende a lo largo de estos puntos de riesgo de caída, por motivos de seguridad se debe mantener una distancia entre el cable delimitador y el punto de peligro de más de **1 m**.

Revise con regularidad el terreno en el que va a utilizar el equipo, retire todas las piedras, palos, alambres, huesos y cualquier otro objeto extraño que pudiera ser proyectado hacia arriba por el equipo. Después de instalar el cable delimitador, retire de la superficie a cortar

especialmente todas las herramientas. Se deben retirar del césped y desechar las piquetas rotas o dañadas.

Compruebe regularmente la existencia de irregularidades en la superficie a segar y retirelas.

Jamás utilice el equipo cuando los dispositivos de protección estén dañados o no estén montados.

Los dispositivos de seguridad y de mando instalados en el equipo por el fabricante no deben retirarse ni anularse.

Antes de la utilización del equipo deben sustituirse todas las piezas gastadas y dañadas. Las indicaciones de peligro y advertencia del equipo ilegibles o dañadas deben ser sustituidas. Su Distribuidor Especializado VIKING tiene a su disposición adhesivos de repuesto y todas las demás piezas de recambio.

Comprobar antes de la puesta en servicio:

- que el equipo tenga un estado seguro de funcionamiento. Esto significa que las cubiertas y los dispositivos de protección se encuentren en su posición de montaje y en perfecto estado.
- que la conexión eléctrica de la fuente de alimentación se realice en un enchufe instalado correctamente.
- que el aislamiento del cable de conexión y del enchufe de red de la fuente de alimentación estén en perfecto estado.
- que todos los componentes del equipo (carcasa, capó, elementos de fijación, cuchilla, eje de cuchilla, etc.) no estén desgastados ni dañados.

- que la cuchilla y la fijación de la cuchilla estén en perfecto estado (fijación correcta, daños, desgaste). (⇒ 16.3)
- que todos los tornillos, tuercas y el resto de los elementos de fijación estén montados y apretados firmemente. Apretar los tornillos y tuercas que se hayan aflojado antes de la puesta en servicio (prestar atención a los pares de apriete).

En caso necesario, realizar todos los trabajos pertinentes o acudir a un establecimiento especializado. VIKING recomienda los Distribuidores Especializados VIKING.

6.7 Programación

Respete las normas locales relativas a los horarios de trabajo de equipos de jardinería con motor eléctrico y programe los tiempos de actividad correspondientemente. (⇒ 14.3)

Especialmente se debe adaptar la programación para asegurarse de que durante el funcionamiento del robot cortacésped no haya niños, adultos ni animales en la superficie que se vaya a segar.

El cambio de la programación con la ayuda de la **aplicación VIKING iMow** puede dar lugar a actividades inesperadas para otras personas en los modelos **MI 632 C, MI 632 PC**. Por esta razón es necesario notificar de antemano cualquier cambio del plan de corte a todas las personas afectadas.

El robot cortacésped no debe utilizarse al mismo tiempo que un sistema de riego, por lo que se debe ajustar la programación correspondientemente.

Asegúrese de que en el robot cortacésped se hayan ajustado correctamente la fecha y la hora. Corrija en caso necesario los ajustes. Unos valores erróneos pueden conllevar una puesta en servicio accidental del robot cortacésped.

6.8 Durante el servicio



Asegúrese de que no hay terceros, especialmente niños ni animales en la zona de peligro.

Nunca permita que los niños se acerquen o jueguen con el robot cortacésped mientras esté en servicio.

El inicio de un proceso de corte con la ayuda de la **aplicación VIKING iMow** en los modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** puede resultar inesperado para otras personas. Por esta razón hay que informar de antemano a las personas afectadas sobre una posible actividad del robot cortacésped.

No deje nunca el robot cortacésped funcionando sin supervisión cuando se encuentren cerca de él animales o personas (especialmente niños).



Atención: ¡peligro de lesiones!

No poner nunca las manos o los pies al lado o debajo de elementos en rotación. No tocar nunca la cuchilla en funcionamiento.

En caso de tormenta o cuando haya peligro de rayos, desconecte la red de la fuente de alimentación. En ese caso no puede ponerse en funcionamiento el robot cortacésped.

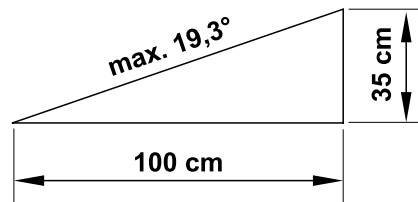
El robot cortacésped no se puede volcar ni levantar nunca con el motor eléctrico en marcha.

Nunca intente realizar ajustes en el equipo mientras haya algún motor eléctrico en marcha.

Por motivos de seguridad, el equipo no se debe utilizar en pendientes con una inclinación superior a $19,3^\circ$ (35 %).

¡Peligro de lesiones!

$19,3^\circ$ de pendiente equivalen a una subida vertical de 35 cm en una superficie horizontal de 100 cm.



Preste atención a la inercia de la herramienta de corte, que seguirá girando algunos segundos antes de pararse.

Durante el funcionamiento, pulse la **tecla STOP** (\Rightarrow 5.1),

- antes de modificar o realizar los ajustes en el menú,
- antes de adaptar la programación,
- antes de retirar la consola de mando.

Active el **bloqueo del equipo** (\Rightarrow 5.2),

- antes de levantar y cargar el equipo,
- antes transportar el equipo,
- antes de eliminar atascos u obstrucciones,
- antes de realizar trabajos en la cuchilla,

- antes de comprobar o limpiar el equipo,
- si se ha chocado contra un objeto extraño o si el robot cortacésped vibrara con excesiva intensidad. En tales casos hay que comprobar si se ha producido algún daño en el equipo, especialmente en la unidad de corte (cuchilla, eje de cuchillas, fijación de la cuchilla), y realizar las reparaciones necesarias antes de ponerlo otra vez en marcha para trabajar con él.



¡Peligro de lesiones!

Por regla general, la aparición de fuertes vibraciones es indicio de una avería.

En particular, el robot cortacésped no debe ponerse en servicio con un eje de cuchillas dañado o con una cuchilla dañada o deformada.

Si uno no cuenta con los conocimientos necesarios, hay que encargar las reparaciones a una persona experta (VIKING recomienda los Distribuidores Especializados VIKING).

Antes de abandonar el equipo se deben adaptar los ajustes de seguridad del robot cortacésped de forma que no pueda ponerlo en marcha ninguna persona no autorizada. (\Rightarrow 11.16)

Corte manual:

Arranque el equipo con cuidado, conforme a las indicaciones del capítulo "Corte manual". (\Rightarrow 15.6)

Trabaje sólo con luz diurna o buena luz artificial.

No fijar nunca mecánicamente las teclas del equipo, especialmente la tecla Corte.

El usuario tiene que situarse siempre detrás del equipo. Asegúrese de que tiene siempre los pies suficientemente alejados de la cuchilla.

No corra nunca al cortar el césped para evitar el riesgo de lesiones por resbalones, tropiezos, etc.

Preste especial atención al dar la vuelta con el robot cortacésped o al acercarlo hacia sí marcha atrás.

El suelo mojado aumenta el riesgo de accidentes debido a una menor adherencia.

Se debe trabajar con especial precaución para no resbalar. Si es posible, evitar cortar el césped de forma manual sobre suelo húmedo.

Hay que asegurarse siempre de mantener una posición estable en pendientes y evitar cortar el césped en pendientes excesivamente inclinadas.

Corte el césped en sentido perpendicular a la pendiente, nunca hacia arriba o hacia abajo, y asegúrese de permanecer siempre por detrás del robot cortacésped para no ser atropellado por el equipo en caso de que pierda el control sobre él.

Deben esquivarse los objetos ocultos en el césped (aspersores de riego automático, estacas, válvulas de agua, fundamentos, cables eléctricos, etc.). No pase nunca la máquina por encima de semejantes objetos.

No pase nunca la máquina por encima de obstáculos de forma deliberada. El sensor de impacto está inactivo durante el corte manual.

6.9 Mantenimiento y reparaciones

Antes de realizar trabajos de limpieza, reparación y mantenimiento, debe activarse el bloqueo del equipo y colocarse el robot cortacésped en una superficie firme y plana.



Antes de realizar trabajos en la estación de carga y en el cable delimitador, extraer el enchufe de la red.



Antes de todos los trabajos de mantenimiento, dejar enfriar el robot cortacésped durante unos 5 minutos.

El cable de la conexión a la red sólo debe ser reparado o sustituido por un electricista autorizado.

Después de todos los trabajos realizados en el equipo, antes de la puesta en servicio, debe comprobarse la programación del robot cortacésped y, en caso necesario, corregirse. Deben ajustarse especialmente la fecha y la hora.

Limpieza:

El equipo debe limpiarse a fondo y por completo en intervalos regulares. (⇒ 16.2)

No proyectar nunca chorros de agua (especialmente hidrolimpiadora) sobre piezas del motor, juntas, componentes eléctricos y cojinetes. Podrían producirse daños y costosas reparaciones. Nunca limpie el equipo bajo agua corriente (p. ej., con una manguera de jardín). No utilizar productos de limpieza agresivos. Estos pueden dañar el plástico y el metal, lo cual podría afectar al funcionamiento seguro de su equipo VIKING.



Trabajos de mantenimiento:

Sólo pueden realizarse los trabajos de mantenimiento descritos en este Manual de instrucciones; todos los demás trabajos deben ser realizados por un Distribuidor especializado.

En caso de que no disponga de los conocimientos y de los medios auxiliares necesarios, póngase **siempre** en contacto con un Distribuidor especializado. VIKING recomienda la realización de los trabajos de mantenimiento y reparación exclusivamente por el servicio técnico de un Distribuidor especializado VIKING. Los Distribuidores especializados VIKING reciben formación e información técnica regularmente.

Utilice únicamente herramientas, accesorios o acoples que estén autorizados por VIKING para este equipo o piezas técnicamente equivalentes. En caso contrario, existe riesgo de accidentes con lesiones personales o daños en el equipo. En caso de dudas debería dirigirse a un establecimiento especializado.

En lo que respecta a sus características, las herramientas, accesorios y piezas de recambio originales VIKING están adaptadas de forma óptima al equipo y a las necesidades del usuario. Los recambios originales VIKING se reconocen mediante la referencia de recambio VIKING, el logotipo VIKING y en tal caso por el identificativo de recambio VIKING. En las piezas más pequeñas es posible que solamente esté presente este identificativo.

Mantenga los adhesivos de advertencia e indicación siempre limpios y legibles. Debe sustituir los adhesivos dañados o ausentes por nuevos adhesivos originales que su Distribuidor especializado VIKING le pone a disposición. Si un componente

se sustituye por otro nuevo, asegúrese que el nuevo componente disponga de los mismos adhesivos.

Los trabajos en la unidad de corte sólo deben llevarse a cabo con guantes de trabajo resistentes y tomando especiales medidas de precaución.

Mantenga firmemente apretados todos los tornillos y tuercas, especialmente todos los tornillos y elementos de fijación de la unidad de corte, para que el equipo se encuentre en condiciones de funcionamiento seguras.

Revise la presencia de desgaste y daños en el equipo regularmente, especialmente antes de almacenar el equipo (p. ej. antes de la pausa invernal). Por motivos de seguridad, las piezas desgastadas o dañadas deben ser sustituidas inmediatamente para que el equipo se encuentre siempre en un estado de funcionamiento seguro.

En caso de que para los trabajos de mantenimiento se deban retirar componentes o dispositivos de protección, es necesario volver a colocarlos inmediatamente después de forma correcta.

6.10 Almacenamiento durante largos periodos de inactividad

Antes del almacenamiento, ajustar el máximo nivel de seguridad. (⇒ 11.16)
Activar también el bloqueo de equipo.

Asegúrese de que el equipo no pueda ser utilizado por personas no autorizadas (p. ej. niños).

El equipo debe guardarse en condiciones de servicio seguras.

Limpiar a fondo el equipo antes de su almacenamiento (p. ej. en invierno).

Deje que el equipo se enfríe unos 5 minutos antes de guardarlo en un lugar cerrado.

La zona de almacenamiento debe estar seca, estar protegida contra heladas y poder cerrarse.

No dejar nunca el equipo cerca de un fuego directo o fuentes de calor intenso (p. ej. un horno).

Durante largos periodos de inactividad (p. ej. en invierno), desmontar la estación de carga y almacenarla en un lugar seguro junto con el robot cortacésped. (⇒ 16.8)

6.11 Eliminación

Los productos desechables pueden ser perjudiciales para las personas, los animales y el medio ambiente y, por tanto, deben eliminarse correctamente.

Póngase en contacto con su centro de reciclado o su establecimiento especializado para recibir información sobre cómo desechar los productos de forma correcta. VIKING recomienda los Distribuidores Especializados VIKING.

Asegúrese de que el equipo viejo se deseché correctamente. Inutilizar el equipo antes de desecharlo. Para prevenir accidentes, retire especialmente el cable de red, el acumulador y la consola de mando del robot cortacésped.

¡Peligro de lesiones por la cuchilla!

Un cortacésped viejo tampoco debe dejarse nunca sin vigilancia. Asegúrese de que el equipo y, especialmente, la cuchilla queden fuera del alcance de los niños.

El acumulador se debe eliminar de manera separada del equipo. Hay que garantizar que los acumuladores se eliminen de forma segura y respetuosa con el medio ambiente.

7. Descripción de los símbolos



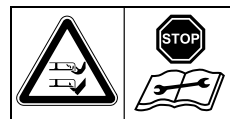
¡Advertencia!

Lea el manual de instrucciones antes de la puesta en servicio.



¡Advertencia!

Mantener una distancia segura durante el funcionamiento del equipo. Impedir que otras personas se acerquen a la zona de peligro.



¡Advertencia!

Bloquear el equipo antes de levantarlo o realizar cualquier trabajo en el mismo.



¡Advertencia!

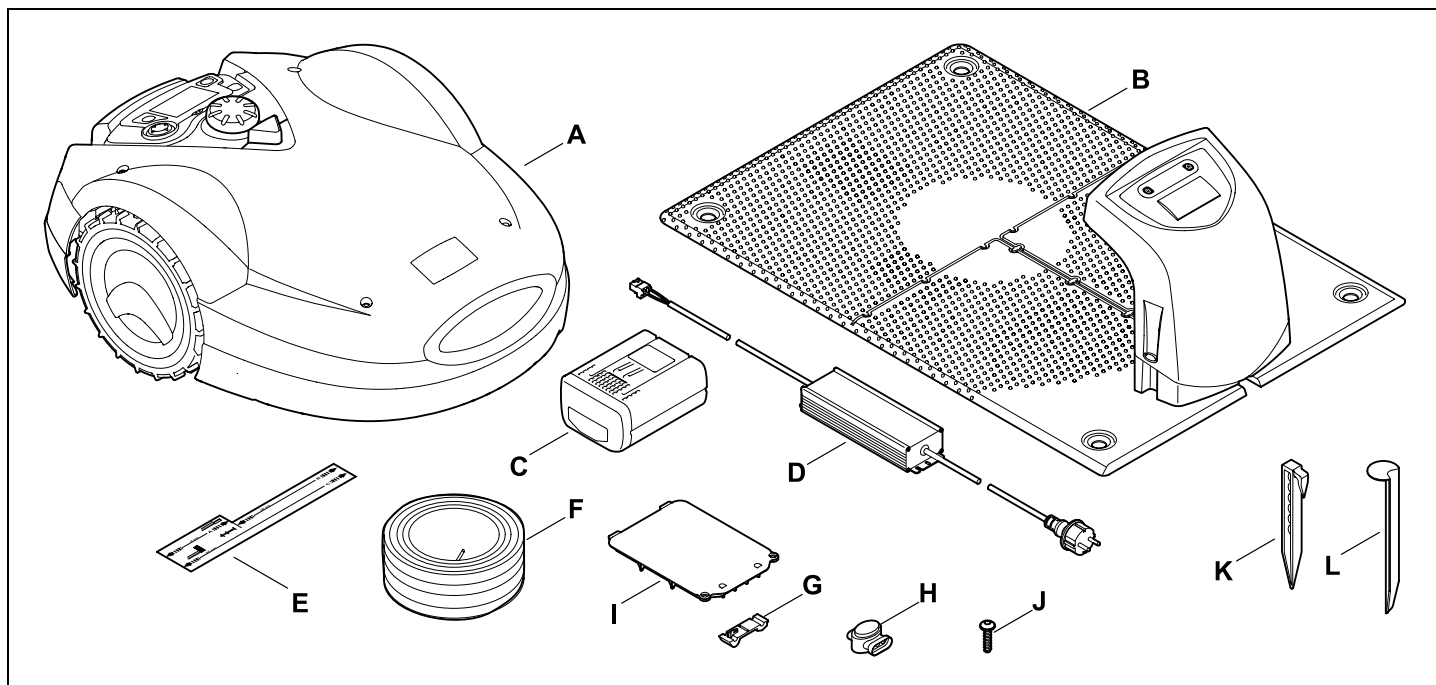
No sentarse sobre el equipo ni subirse a él.



¡Advertencia!

No tocar nunca la cuchilla en funcionamiento.

8. Contenido del suministro



Pos.	Denominación	Ud.	Pos.	Denominación	Ud.
A	Robot cortacésped	1	I	Cubierta del compartimento del acumulador	1
B	Estación de carga	1	J	Tornillo	2
C	Acumulador	1	K	Piqueta para el cable delimitador:	
D	Fuente de alimentación	1		MI 632, MI 632 C	200
E	Regla virtual	2		MI 632 P, MI 632 PC	300
F	Cable delimitador en bobina (150 m):		L	Piqueta de sujeción para estación de carga	4
	MI 632, MI 632 C	1	-	Manual de instrucciones	1
	MI 632 P, MI 632 PC	2			
G	Conector para el cable delimitador	2			
H	Conector de cable	3			

9. Instalación inicial

9.1 Indicaciones para la primera instalación

Para la instalación del robot cortacésped hay disponible un asistente de instalación. Este programa le guía durante todo el proceso en la primera instalación:



- Ajustar idioma, fecha y hora
- Instalar la estación de carga
- Tender el cable delimitador
- Conectar el cable delimitador
- Conectar el robot cortacésped y la estación de carga
- Comprobar la instalación
- Programar el robot cortacésped
- Finalizar la primera instalación

Se deben seguir todas las indicaciones del asistente de la instalación y entonces el robot cortacésped estará preparado para funcionar.

i En la página de inicio de www.viking-garden.com se puede consultar un **vídeo de instalación**. El Distribuidor especializado VIKING dispone de más indicaciones sobre la instalación del robot cortacésped.

El asistente de la instalación se vuelve a activar después de un reseteo (restablecimiento de los ajustes de fábrica). (⇒ 11.17)

Preparativos:

- Antes de la primera instalación, cortar el césped con un cortacésped convencional (altura óptima de la hierba: de 3 a 4 cm).
- Si el suelo está duro y seco, humedecer ligeramente la superficie a cortar para facilitar la sujeción de las piquetas.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
El robot cortacésped debe ser activado por el Distribuidor especializado VIKING y asignado a la dirección de correo electrónico del propietario. (⇒ 10.)

i Para el manejo del menú hay que tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Instrucciones de manejo". (⇒ 11.1)

Con el **botón multidireccional** pueden seleccionarse opciones, puntos del menú o botones.

Con la **tecla OK** se abre un submenú o se confirma una selección.

Con la **tecla Volver** se abandona el menú activo o se retrocede un paso en el asistente de la instalación.

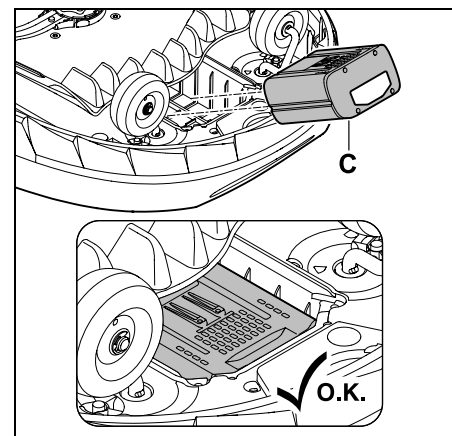
Si surgen errores o anomalías durante la primera instalación, aparece un mensaje en el display advirtiendo de ello. (⇒ 24.)

9.2 Montar el acumulador

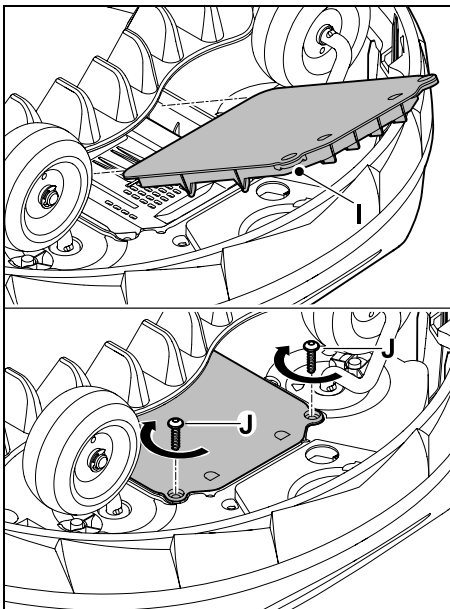
i Los acumuladores de iones de litio se deben tratar con sumo cuidado. VIKING recomienda dejar que sea un Distribuidor Especializado VIKING el que monte el acumulador. Un acumulador defectuoso sólo puede ser sustituido por un Distribuidor Especializado VIKING.

El acumulador queda montado de forma fija al robot cortacésped y sólo es necesario desmontarlo antes de desechar el equipo. (⇒ 20.1)

- Ajustar la altura de corte mínima (nivel 1). (⇒ 9.3)
- Colocar el robot cortacésped boca abajo sobre una superficie adecuada.



Colocar el acumulador (C) como se muestra en la ilustración y dejar que enclave.



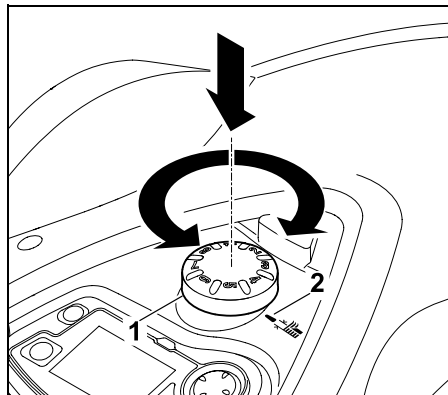
Colocar la cubierta (I) y apretar los tornillos (J). Tener en cuenta un par de apriete máximo de 1 - 2 Nm.

- Colocar el robot cortacésped sobre las ruedas.

9.3 Ajustar la altura de corte

Altura de corte mínima:
Nivel 1 (20 mm)

Altura de corte máxima:
Nivel 8 (60 mm)



Apretar y girar el botón giratorio (1). Volverá a encajar al soltarlo. La marca (2) muestra la altura de corte ajustada.

- i** El botón giratorio puede extraerse hacia arriba del elemento de ajuste. El objetivo de este diseño es la seguridad: de este modo se garantiza que el equipo no se levante ni transporte sujetándolo por el botón giratorio.

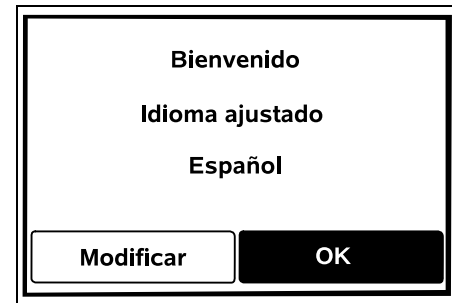
9.4 Ajustar idioma, fecha y hora

- Pulsando cualquier tecla de la consola de mando se activan el equipo y el asistente de la instalación.



Seleccionar el idioma deseado del display y confirmar con la tecla OK.

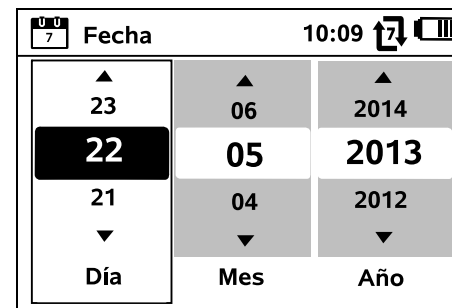
OK



Confirmar el idioma con la tecla OK o seleccionar "Modificar" para volver a elegir el idioma.

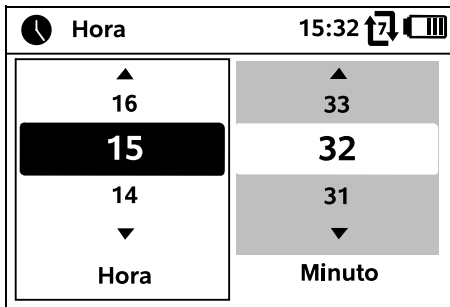
OK

- En caso de que sea necesario, introducir el número de serie de 9 cifras del robot cortacésped. Este número aparece en la placa de modelo (adhesivo situado en el compartimento debajo de la consola de mando).



Ajustar la fecha actual mediante el botón multidireccional y confirmarla con la tecla OK.

OK



Ajustar la hora actual mediante el botón multidireccional y confirmarla con la tecla OK.

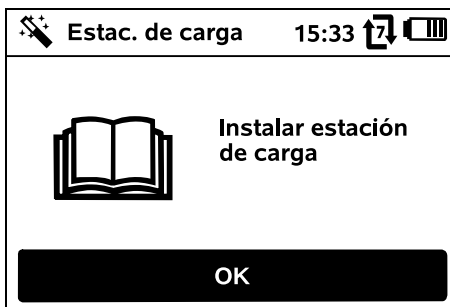


9.5 Instalar la estación de carga



Tener en cuenta los ejemplos de instalación que aparecen en este manual de instrucciones. (⇒ 27.)

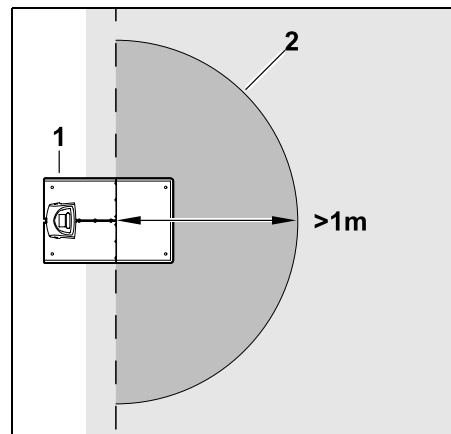
En la estación de carga se puede montar un techo parasol adquirible como accesorio. De ese modo el robot cortacésped se protege mejor de las influencias del tiempo.



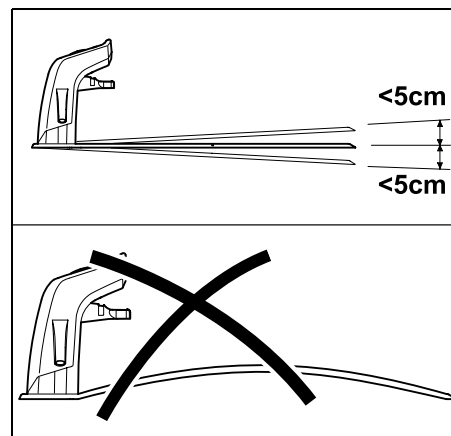
Instalar la estación de carga en un lugar protegido y con sombra. La luz directa del sol puede hacer que aumente la temperatura del equipo y que el tiempo de carga necesario del acumulador sea mayor.

La estación de carga debe ser reconocible en la posición deseada para que nadie tropiece con ella.

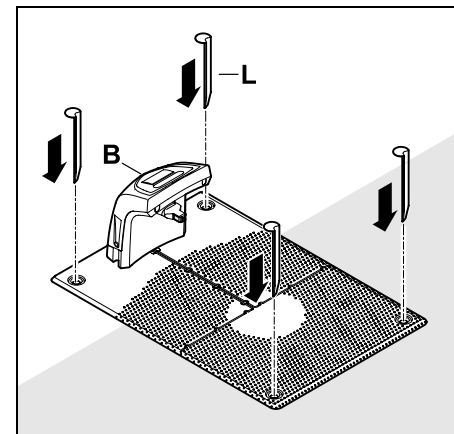
Para poner en funcionamiento la estación de carga es necesaria una conexión de red, que debe encontrarse a 15 m de distancia como máximo.



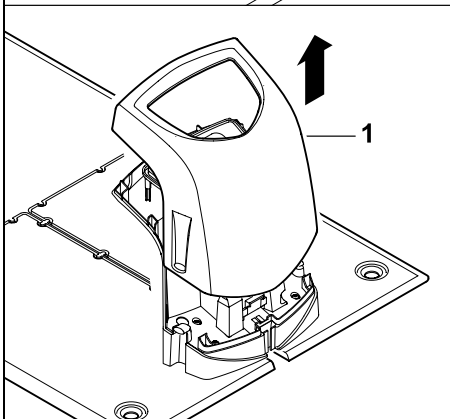
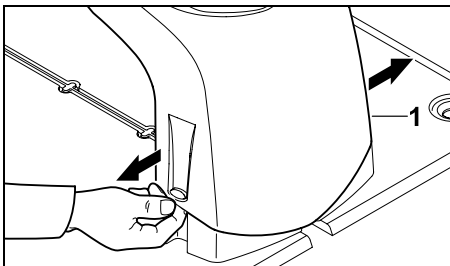
Delante de la estación de carga (1) debe haber una zona llana libre (2) de 1 m de radio como mínimo. Eliminar las elevaciones o huecos.



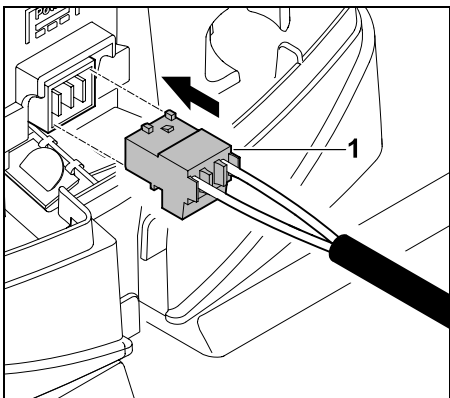
El suelo de la posición deseada debe ser horizontal y se debe respetar una diferencia de altura máxima de 5 cm. No doblar nunca la placa base. Los desniveles debajo de la placa base se deben eliminar para que esta pueda quedar apoyada completamente.



Fijar la estación de carga (B) en la posición deseada con cuatro piquetas de sujeción (L).



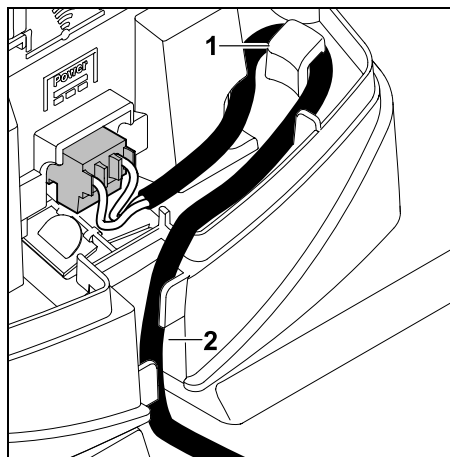
Extender la cubierta ligeramente por el lado izquierdo y derecho, y retirarla hacia arriba (1) como muestra la ilustración.



Conectar el enchufe de la fuente de alimentación (1) a la placa de la estación de carga.



i El enchufe puede desatornillarse en caso necesario (p. ej., si el cable eléctrico se guía a través del orificio de un muro). Al fijar el enchufe al cable eléctrico hay que prestar atención a que la polaridad sea correcta. (⇒ 16.7)



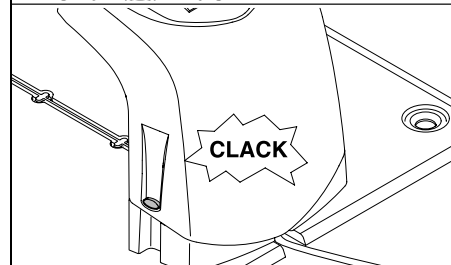
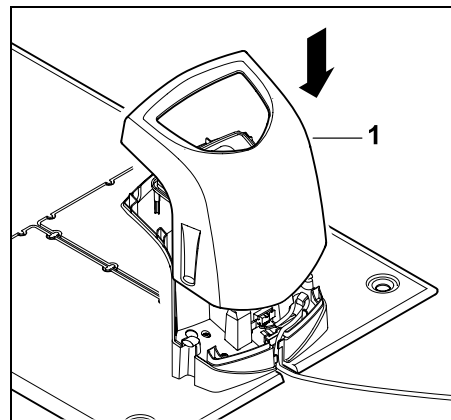
Como se muestra en la ilustración, guiar el cable por el dispositivo antitirones del cable (1) y por el canal para cables (2) hasta alcanzar la fuente de alimentación.

- Instalar la fuente de alimentación fuera de la superficie a cortar, protegida de la luz directa del sol y la humedad. En caso necesario, fijarla a una pared.
- Tender todos los cables fuera de la superficie a cortar, especialmente fuera del alcance de la cuchilla, y fijarlos al suelo o guardarlos en un canal para cables.

- Desenrollar el cable que se encuentre cerca de la estación de carga, para evitar averías en la señal de cable.



Para que la fuente de alimentación funcione correctamente, es necesario que la **temperatura de servicio** se encuentre entre **0° C** y **60° C**.

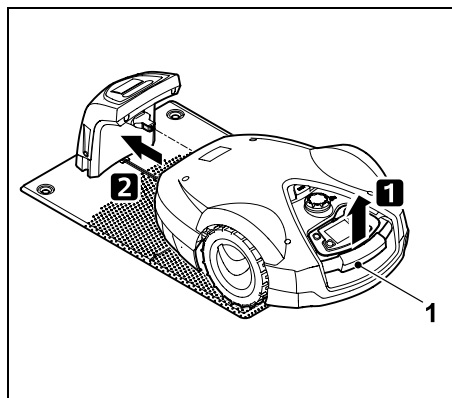
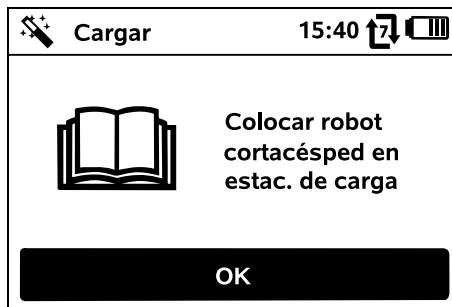


Colocar la cubierta (1) sobre la estación de carga y dejar que encaje. No pillar ninguno de los cables. A continuación, enchufar el conector de red.



i En la estación de carga, el LED rojo parpadea mientras no haya ningún cable delimitador conectado. (⇒ 13.1)

- Una vez concluidos los trabajos, pulsar la tecla OK de la consola de mando.



Levantar ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte (1) y descargar las ruedas motrices. Desplazar el equipo a la estación de carga apoyado sobre las ruedas delanteras.

Una vez esté conectado a la estación de carga no puede quedar ningún LED encendido en ésta. (⇒ 13.1)

A continuación, pulsar la tecla OK de la consola de mando.



En caso de que el acumulador esté descargado, después de su conexión en la estación de carga, en la parte superior derecha del display aparece el símbolo de un enchufe de red en lugar del símbolo del acumulador. (⇒ 15.8) En caso necesario, el acumulador se carga automáticamente.



9.6 Tender el cable delimitador



Antes de tender el cable delimitador, leer y tener en cuenta todas las indicaciones del capítulo "Cable delimitador". (⇒ 12.)

Planificar especialmente el tendido, tener en cuenta las **distancias del cable**, instalar las **superficies prohibidas**, las **reservas de cable**, **tramos de unión**, **superficies contiguas** y **pasillos** durante el tendido.

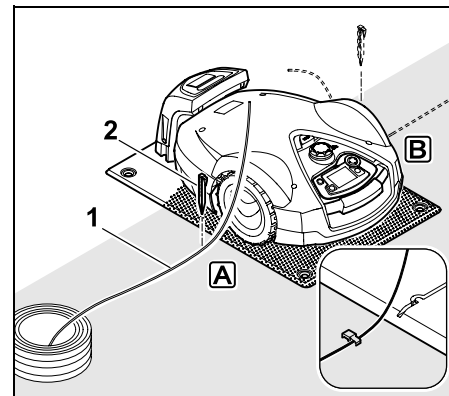


Delimitación 15:40

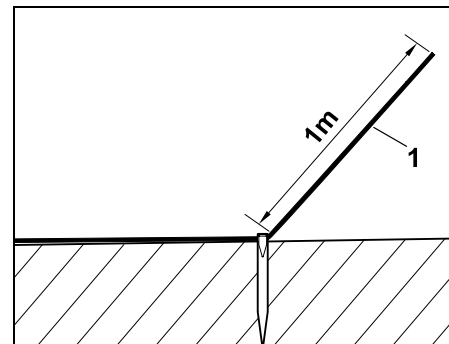


Tender cable

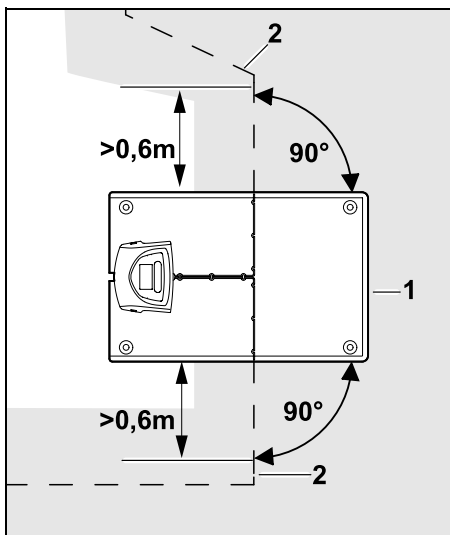
OK



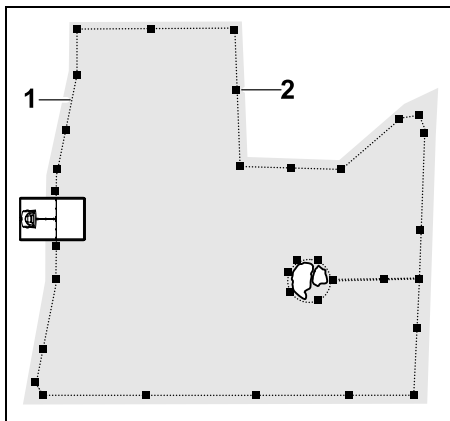
Fijar al suelo el cable delimitador (1) a la izquierda **A** o a la derecha **B** junto con la placa base, directamente junto a un alambión con una piqueta (2).



Prever un extremo de cable libre (1) de aprox. 1 m de longitud.

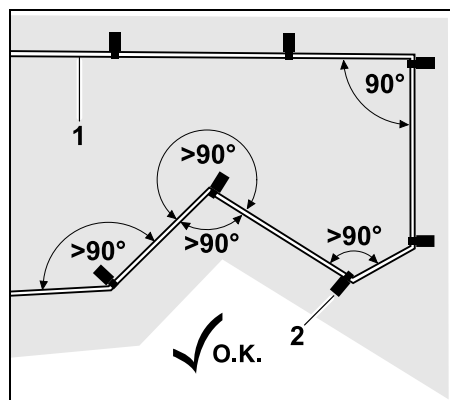


Antes y después de la estación de carga (1) tender el cable delimitador (2) 0,6 m en posición recta y en ángulo recto con la placa base. A continuación, seguir con el cable delimitador el borde de la superficie a cortar.

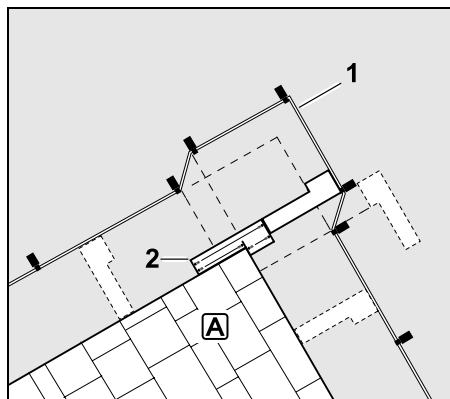


Tender el cable delimitador (1) alrededor de la superficie a cortar y de los obstáculos que hubiera (⇒ 12.8) y fijarlo al

suelo con piquetas (2). Comprobar la distancia con ayuda de la regla virtual. (⇒ 12.3)



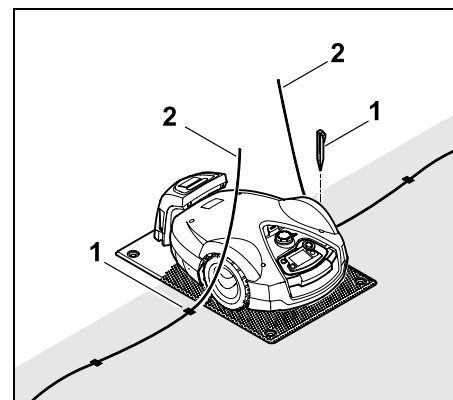
Se debe evitar el tendido en ángulos estrechos (de menos de 90°). En esquinas estrechas del césped, fijar el cable delimitador (1) al suelo con piquetas (2) de la manera ilustrada.



Al tender el cable alrededor de obstáculos altos como muros o zanjas **A** se debe mantener una distancia mayor del cable para que el robot cortacésped no toque el

obstáculo. Colocar el cable delimitador (1) con ayuda de la regla virtual (2) tal como se muestra en la ilustración.

- En caso necesario, prolongar el cable delimitador con los conectores de cable suministrados. (⇒ 12.12)
- Si existen varias superficies a cortar unidas, instalar superficies contiguas (⇒ 12.9) o conectarlas con pasillos. (⇒ 12.10)

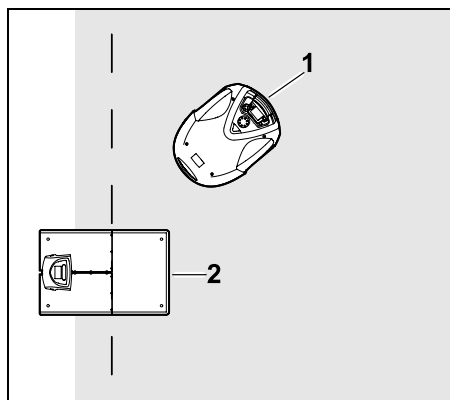
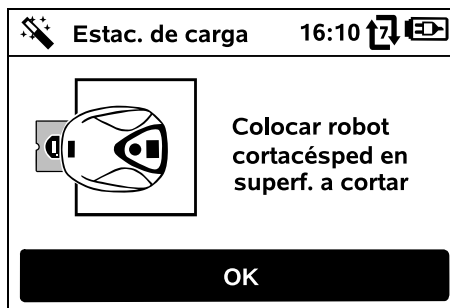


Clavar la última piqueta (1) a la izquierda o a la derecha junto a la placa base, directamente junto al alambroón. Cortar el cable delimitador (2) dejando en los extremos cable libre de aprox. 1 m de longitud.

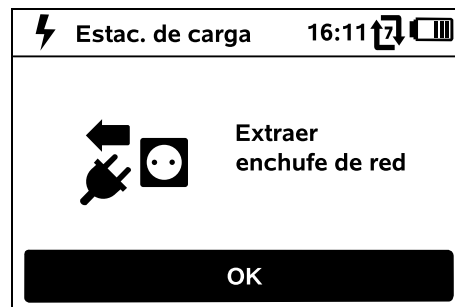
- Comprobar la fijación del cable delimitador al suelo. Como valor indicativo, es suficiente una piqueta por metro. El cable delimitador debe estar siempre en contacto con la superficie de césped. Clavar completamente las piquetas.
- Una vez concluidos los trabajos, pulsar la tecla OK de la consola de mando. **OK**

! En caso de que el acumulador esté poco cargado para proseguir con los pasos del asistente de la instalación, se muestra un mensaje. En ese caso, dejar el robot cortacésped en la estación de carga y volver a cargar el acumulador.
Se puede saltar al siguiente paso del asistente de la instalación con la tecla OK si se alcanza la tensión del acumulador necesaria.

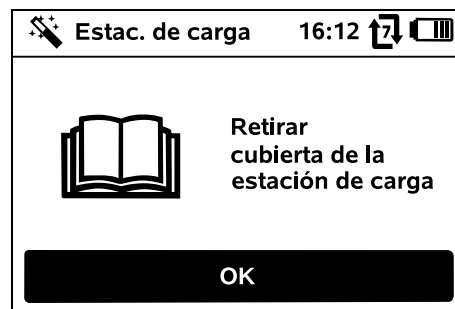
9.7 Conectar el cable delimitador



Colocar el robot cortacésped (1) detrás de la estación de carga (2) dentro de la superficie a cortar, tal como muestra la imagen, y a continuación pulsar la tecla OK. **OK**

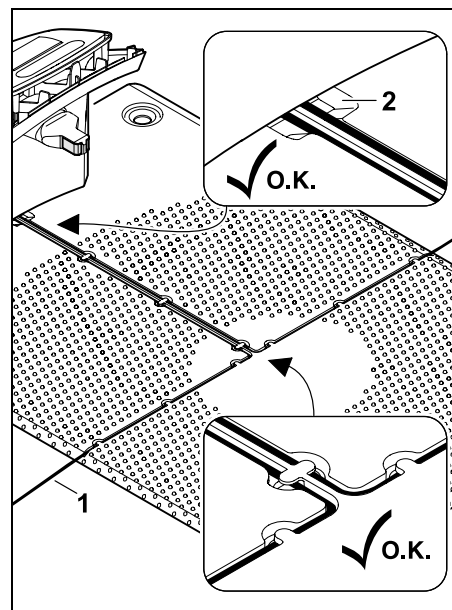
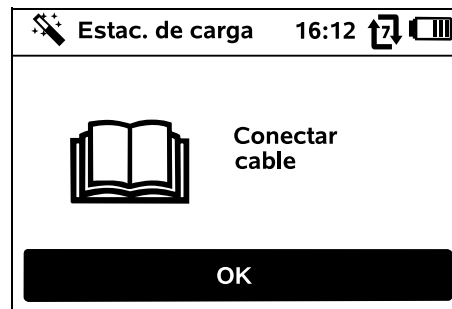


Retirar el enchufe de la red de alimentación y a continuación, pulsar la tecla OK. **OK**

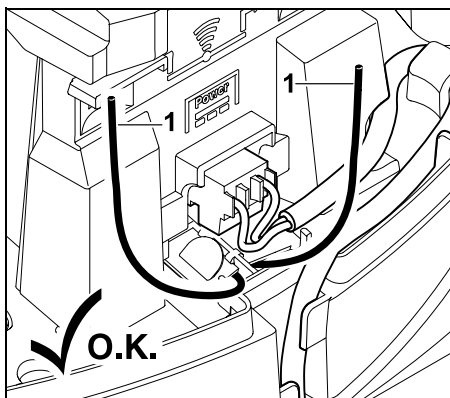


Retirar la cubierta tal como se describe en la sección "Instalar la estación de carga". (⇒ 9.5)

A continuación, pulsar la tecla OK de la consola de mando. **OK**

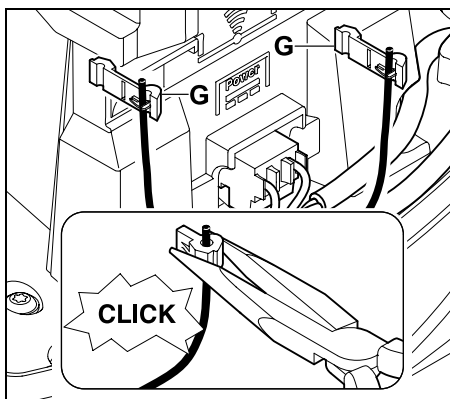


Colocar el cable delimitador (1) en la guía de cables de la placa base y pasarlo a través de la base (2).



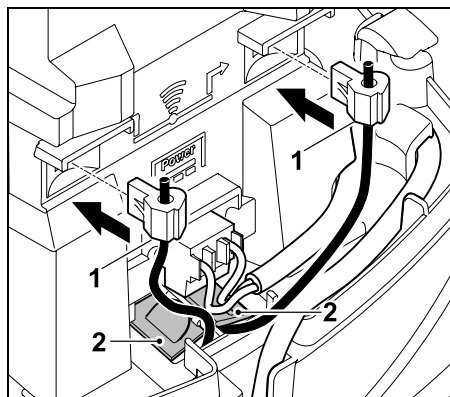
Recortar los extremos del cable delimitador (1) unos 10 cm.

i Calcular con precisión la longitud y no enrollar los extremos de cable sobrantes. Si los extremos son demasiado largos, se puede ver afectado el correcto funcionamiento del robot cortacésped.



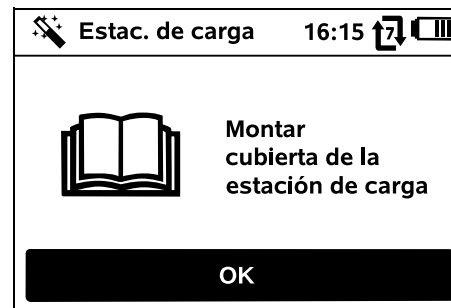
Comprimir en los extremos del cable los conectores de sujeción (G) con unos alicates adecuados. Asegurarse de que encajan correctamente.

! Los conectores de sujeción son de un solo uso y no se pueden reutilizar después de un desmontaje. Podrá encontrar conectores de sujeción adicionales en su Distribuidor autorizado VIKING. (⇒ 17.)



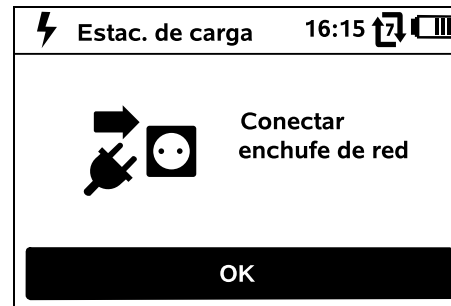
Acoplar el conector (1) como muestra la imagen. Asegurarse de que queda correctamente conectado en los extremos izquierdo y derecho del cable delimitador. No intercambiar los extremos del cable. Cerrar las cubiertas del canal para cables (2).

- Una vez concluidos los trabajos, pulsar la tecla OK de la consola de mando. **OK**

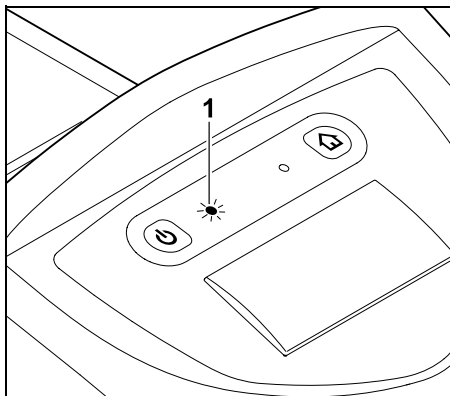


Montar la cubierta tal como se describe en la sección "Instalar la estación de carga". (⇒ 9.5)

A continuación, pulsar la tecla OK de la consola de mando. **OK**

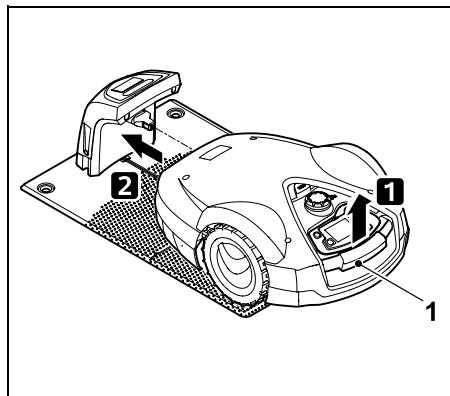
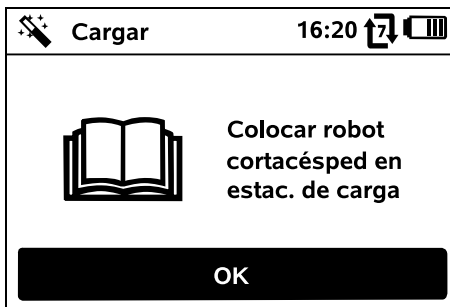


Enchufar el conector de la fuente de alimentación a la red eléctrica y, a continuación, pulsar la tecla OK. **OK**



Una vez se ha instalado correctamente el cable delimitador y se ha conectado la estación de carga a la red eléctrica, se enciende el LED rojo (1).

i Tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Mandos de la estación de carga", especialmente si el LED no se enciende como se describe. (⇒ 13.1)



Levantar ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte (1) y descargar las ruedas motrices. Desplazar el equipo a la estación de carga apoyado sobre las ruedas delanteras.

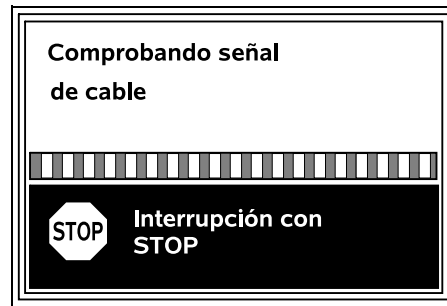
Una vez esté conectado a la estación de carga no puede quedar ningún LED encendido en ésta. (⇒ 13.1)

A continuación, pulsar la tecla OK de la consola de mando.

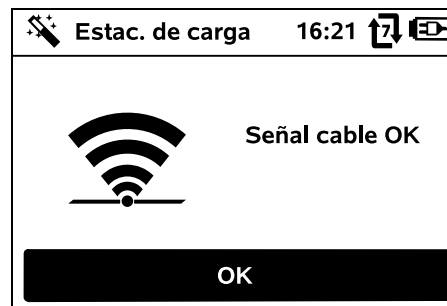
OK

9.8 Conectar el robot cortacésped y la estación de carga

i El robot cortacésped sólo puede ponerse en funcionamiento si recibe correctamente la señal de cable emitida por la estación de carga. (⇒ 11.16)



La comprobación de la señal de cable puede durar varios minutos. Con la tecla STOP roja situada en la parte superior del equipo se interrumpe la conexión y se accede al paso anterior del asistente de la instalación.



Señal de cable OK:

En el display se visualiza el texto "Señal cable OK". El robot cortacésped y la estación de carga están conectados correctamente.

Proseguir con la primera instalación pulsando la tecla OK.

OK

i MI 632 C, MI 632 PC: Una vez realizada con éxito la conexión se activará el modo de energía "GPRS". (⇒ 11.11)

Ninguna señal de cable:

En el display se visualiza el texto "Ninguna señal de cable".

El robot cortacésped no recibe ninguna señal de cable.

Conectar la estación de carga a la red eléctrica o el cable delimitador a la estación de carga y comprobar el indicador LED de la estación de carga. (⇒ 13.1)



Después de pulsar la tecla OK se repite la conexión.



Señal de cable invertida:

En el display se visualiza el texto "Conexiones

intercambiadas o robot corta fuera". El robot cortacésped recibe una señal de cable invertida.

Colocar el robot cortacésped en la estación de carga o conectar correctamente los extremos del cable delimitador en la estación de carga.

Después de pulsar la tecla OK se repite la conexión.



Comprobar la señal de cable:

En el display se visualiza el texto "Comprobar señal cable".

El robot cortacésped recibe una señal de cable interrumpida.

Posibles causas para ello son cables subterráneos de corriente, hormigón armado o metales perturbadores bajo el suelo de la estación de carga. También un cable de red enrollado en las cercanías de la estación de carga o señales extrañas (p. ej., la señal de otra estación de carga) pueden perturbar la señal de cable.

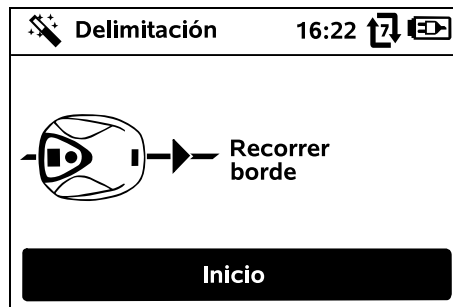
A ser posible hay que eliminar la fuente de interferencias o instalar la estación de carga en otro lugar.

Después de pulsar la tecla OK se repite la conexión.



Si la señal de cable no pudiera recibirse correctamente y las medidas descritas no resultaran útiles, habrá que contactar al distribuidor especializado VIKING.

9.9 Comprobar la instalación

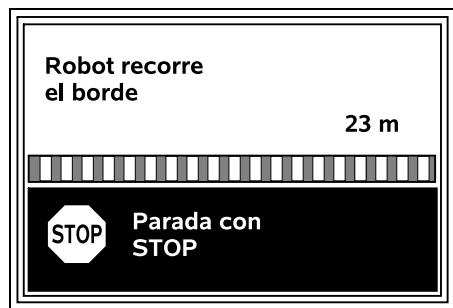


Iniciar una pasada de prueba pulsando la tecla OK. La cuchilla no es activada en este proceso.



MI 632 C, MI 632 PC:

Con la pasada de prueba se define la **zona delimitada** del robot cortacésped. (⇒ 14.5)



Durante el recorrido de borde, caminar detrás del robot cortacésped y asegurarse de que

- recorra el borde de la superficie a cortar como está planificado,
- la distancia con los obstáculos y los límites de la superficie a cortar coincidan,
- la conexión y desconexión de la estación de carga funcione correctamente.

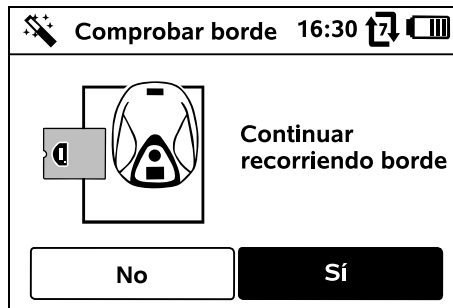
En el display se muestra la distancia recorrida. Esta indicación de metros se necesita para el ajuste de **puntos de inicio** en el borde de la superficie a cortar. (⇒ 11.15)

- Leer y anotar el valor mostrado en el lugar deseado. Ajustar manualmente el punto de inicio tras finalizar la primera instalación.

El recorrido del borde se interrumpe automáticamente si se detecta un obstáculo o si se recorren pendientes con una inclinación excesiva, o de forma manual pulsando la tecla STOP.

- En caso de que la pasada de prueba se haya interrumpido automáticamente, corregir la posición del cable delimitador y/o eliminar los obstáculos.
- Antes de continuar recorriendo el borde, comprobar la posición del robot cortacésped. El equipo debe encontrarse sobre el cable delimitador o dentro de la superficie a cortar con la parte delantera en dirección al cable delimitador.

Proseguir tras la interrupción:



Después de una interrupción, continuar recorriendo el borde seleccionando **Sí**.

Seleccionando **No**, finaliza el recorrido del cable delimitador y se procede al siguiente paso del asistente de instalación.

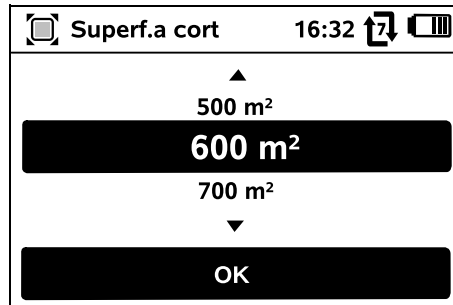
i VIKING recomienda no interrumpir la pasada de prueba. Pueden no detectarse posibles problemas que se produzcan al recorrer el borde de la superficie a cortar o al conectarse a la estación de carga.

En caso necesario, la pasada de prueba se puede volver a realizar tras la primera instalación.
(⇒ 11.14)

Finalización de la pasada de prueba:

Una vez realizada la conexión a la estación de carga después de una vuelta completa, se procede al siguiente paso del asistente de instalación.

9.10 Programar el robot cortacésped

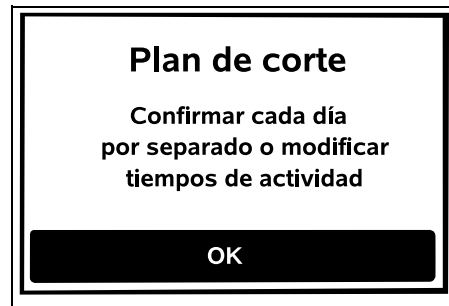


Introducir el tamaño de la superficie de césped y confirmar los datos con **OK**.

i Las superficies prohibidas o contiguas instaladas no se deben incluir en el cálculo del tamaño de la superficie a cortar.



Se calcula un nuevo plan de corte. Con la tecla STOP roja situada en la parte superior del equipo se puede interrumpir el proceso.




Confirmar la nota "Confirmar cada día por separado o modificar tiempos de actividad" pulsando la tecla OK.



Se muestra el plan diario del lunes y se activa el punto de menú **Confirmar plan diario**.

Con OK se confirman todos los tiempos de actividad del día y se muestra el siguiente plan diario.


i En superficies a cortar pequeñas no se utilizan todos los días de la semana para cortar. En ese caso, no se muestra ningún tiempo de actividad y desaparece el menú "Borrar tiempo actividad". Los planes diarios sin tiempos de actividad también se confirman con OK.

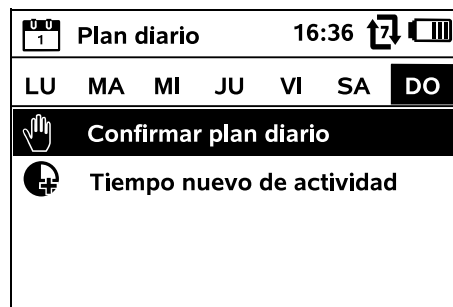
Los **tiempos de actividad** mostrados se pueden modificar. 


Seleccionar con el botón multidireccional el intervalo de tiempo deseado y abrirlo pulsando OK. (⇒ 11.7)

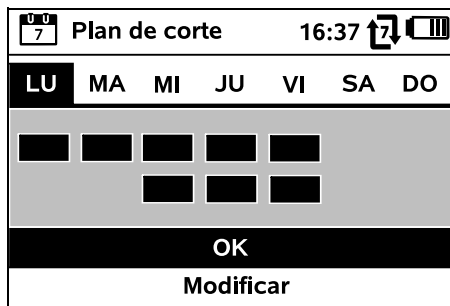
En caso de que se deseen tiempos de actividad adicionales, seleccionar el punto de menú **Tiempo nuevo de actividad** y abrirlo con OK. En la ventana de selección,


especificar el tiempo de inicio y de fin del nuevo tiempo de actividad y confirmarlo con OK. Son posibles hasta tres tiempos de actividad al día.

En caso de que se borren todos los tiempos de actividad mostrados, seleccionar el punto de menú **Borrar plan diario** y confirmarlo con OK. 




Tras la confirmación del plan diario del domingo, se muestra el plan de corte. 




Con OK se confirma el plan de corte mostrado y se procede al paso final del asistente de instalación. 

Si es necesario realizar modificaciones, seleccionar **Modificar** y ajustar individualmente los tiempos de actividad.

 Durante los tiempos de actividad se debe mantener a terceros alejados de la zona de peligro. Los tiempos de actividad se deben adaptar correspondientemente. Además, se deben respetar las normas locales sobre el uso de robots cortacésped y las notas del capítulo "Para su seguridad" (⇒ 6.) y, en caso necesario, modificarse los tiempos de actividad inmediatamente o una vez finalizada la primera instalación en el menú "Plan de corte". (⇒ 11.6) Especialmente se debería consultar a las autoridades responsables en qué horario de día y de noche se puede utilizar el equipo.


9.11 Finalizar la primera instalación


 Retirar de la superficie a cortar todos los cuerpos extraños (p. ej. juguetes, herramientas).

Robot listo para iniciar

VIKING recomienda aumentar el nivel de seguridad

OK

Finalizar la primera instalación pulsando la tecla OK. 

 Tras la primera instalación se encuentra activado el nivel de seguridad "Ninguna". VIKING recomienda seleccionar uno de los **niveles de seguridad** "Baja", "Media" o "Alta". De ese modo se garantiza que ninguna persona no autorizada pueda modificar los ajustes y poner en marcha el robot cortacésped con otras estaciones de carga. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:
VIKING recomienda activar adicionalmente el protector GPS. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:

Iniciar App
Ahora puede iniciarse la aplicación iMow de VIKING

OK

Para que puedan aprovecharse todas las funciones del robot cortacésped, hay que instalar e iniciar la **aplicación VIKING iMow** en un smartphone o una tableta con conexión a Internet y receptor GPS. (⇒ 10.)

Cerrar la ventana de diálogo con la tecla OK.

OK

9.12 Primer proceso de corte tras finalizar la primera instalación

Si la finalización de la primera instalación coincide con un tiempo de actividad, el robot cortacésped comienza inmediatamente a trabajar la superficie a cortar.



Si la finalización de la primera instalación se realiza fuera del tiempo de actividad, se puede iniciar un proceso de corte pulsando la tecla OK. Si no se desea que el robot cortacésped comience a cortar, seleccionar "No".

OK

10. Aplicación VIKING iMow

Los modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** pueden manejarse con la **aplicación VIKING iMow**.

La aplicación se puede obtener para todos los sistemas operativos convencionales en la App Store correspondiente.



Las normativas descritas en el capítulo "Para su seguridad" también son válidas especialmente para todos los usuarios de la **aplicación VIKING iMow**. (⇒ 6.)

Activación:

Para que la aplicación y el robot cortacésped puedan intercambiar datos, el distribuidor especializado VIKING deberá activar el equipo junto con la dirección de correo electrónico del propietario. A la dirección de correo electrónico se enviará un código y un enlace para realizar la activación. La **aplicación VIKING iMow** debería instalarse en un smartphone o una tableta con conexión a Internet y receptor GPS. El receptor del correo electrónico es definido como administrador y usuario principal de la aplicación y tiene pleno acceso a todas las funciones.



Guardar la dirección de correo electrónico y la contraseña en un lugar seguro, para que la **aplicación VIKING iMow** pueda instalarse otra vez después de cambiar el smartphone o la tableta (p. ej. tras una pérdida del móvil).

Tráfico de datos:

La transmisión de datos del robot cortacésped a Internet (servicio M2M) va incluida en el precio de compra por 3 años. Antes de que expire el contrato aparecerá

en el display y en la aplicación un mensaje que le recordará que el distribuidor especializado VIKING le ofrece un contrato de conexión.

La transmisión de datos no se realiza permanentemente, por lo cual puede durar algunos minutos.


Debido a la transmisión de datos de la aplicación a Internet e independientemente de su contrato, se generan costos con su proveedor de telefonía móvil o proveedor de Internet que deberá asumir usted mismo.



Sin conexión de telefonía móvil y aplicación, el protector GPS solo está disponible sin correo electrónico y sin notificación por SMS.

Funciones principales de la aplicación:

- Ver y modificar el plan de corte
- Iniciar el corte
- Conectar y desconectar el servicio automático
- Enviar el robot cortacésped a la estación de carga
- Corte en la zona deseada:
Una **zona deseada** es una zona de la superficie a cortar que se define con el receptor GPS del equipo de telefonía móvil se determina el centro de la zona deseada y un radio alrededor de esta coordenada. El robot cortacésped se desplaza a lo largo del cable delimitador de la zona deseada y allí se pone a cortar el césped.
- Modificar fecha y hora

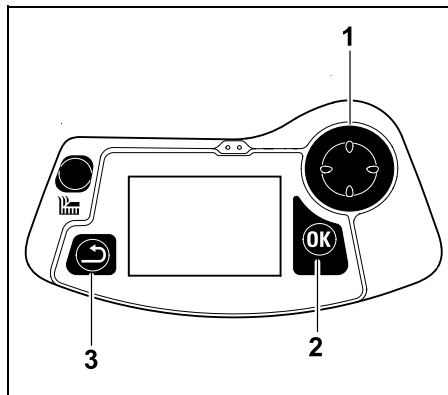
 La modificación del plan de corte, el inicio de un proceso de corte, la conexión y desconexión del servicio automático, el envío del robot cortacésped a la estación de carga y la modificación de la fecha y la hora, pueden dar lugar a actividades inesperadas para otras personas. Por esta razón siempre hay que informar de antemano a las personas afectadas sobre posibles actividades del robot cortacésped.

- Acceder a información del equipo y a la posición del robot cortacésped
- Dar un nombre al robot cortacésped
- Determinar un número de móvil para el envío de SMS
- Modificar una dirección de correo electrónico y los datos de acceso a la aplicación
- Añadir otros usuarios y crear un acceso de usuarios invitados a la aplicación para un uso temporalmente limitado. Otros usuarios e invitados solo tienen un acceso limitado a las funciones.

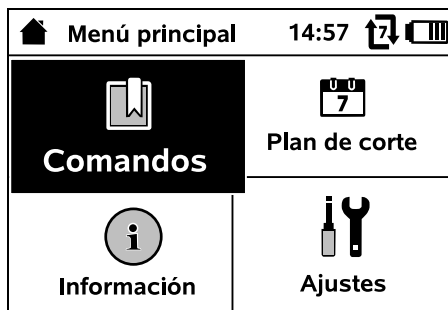
11. Menú

11.1 Instrucciones de manejo

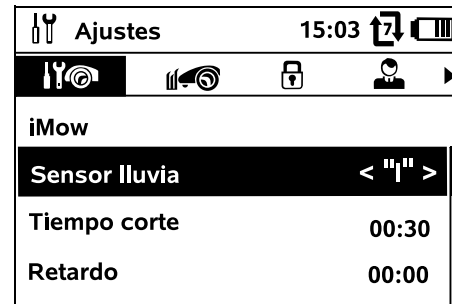
- En caso necesario, retirar la consola de mando. (⇒ 15.2)



El botón multidireccional (1) sirve para navegar por los menús. Con la tecla OK (2) se confirman los ajustes y se abren los menús. Con la tecla Volver (3) se puede salir de un menú.



El menú principal consta de 4 submenús, representados como botones. El submenú seleccionado se destaca en negro y se abre con la tecla OK.



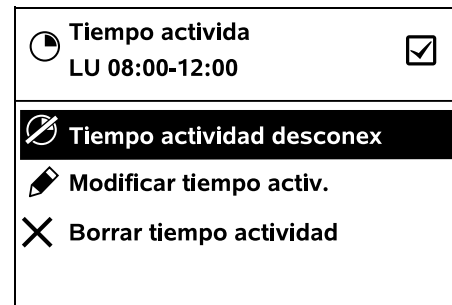
En el segundo nivel del menú los diferentes submenús se representan con fichas.

Las fichas se seleccionan pulsando el botón multidireccional hacia la izquierda o hacia la derecha, los submenús pulsando el botón multidireccional hacia arriba o hacia abajo.

Las fichas activas o las entradas de menú se destacan en negro.

La barra de desplazamiento situada en la parte derecha de la pantalla indica que pulsando el botón multidireccional hacia arriba o hacia abajo se pueden ver otras entradas.

Los submenús se abren pulsando la tecla OK.



En los submenús se listan las opciones. Las entradas de lista activas se destacan en negro. Pulsando la tecla OK se abre una ventana de selección o una ventana de diálogo.

Ventana de selección:

7	Fecha	10:09	
▲	▲	▲	
23	06	2014	
22	05	2013	
▼	▼	▼	
21	04	2012	
▼			
Día	Mes	Año	

Los valores de ajuste pueden modificarse pulsando el botón multidireccional. El valor actual aparece destacado en negro. Todos los valores se confirman con la tecla OK.

Ventana de diálogo:

Cód. PIN nuevo
1234

Modificar
OK

En caso de que se deban memorizar modificaciones o confirmarse mensajes, aparece una ventana de diálogo en el display. El botón activo se destaca en negro.

En caso de que haya posibilidad de selección, pulsando el botón multidireccional hacia la izquierda o la derecha, se puede activar el botón correspondiente.

Con la tecla OK se confirma la opción seleccionada y se abre el menú subordinado.

11.2 Indicador de estado

 Hora inicio LU 10:00	 Estado carga 95%
Robot listo p.servicio Servicio autom. conectado	

El indicador de estado aparece

- cuando se finaliza el modo de espera del robot cortacésped pulsando una tecla.
- cuando se pulsa la tecla Volver en el menú principal.
- mientras está funcionando el equipo.

 Hora inicio LU 10:00	 Estado carga 95%
MI 632 PC Robot listo p.servicio Servicio autom. conectado Protector GPS ON	

En la parte superior del indicador hay dos campos configurables en los que se puede ver diversa información sobre el robot cortacésped y los procesos de corte. (⇒ 11.13)

Información de estado sin actividad en curso – MI 632, MI 632 P:

Robot listo p.servicio
Servicio autom. conectado

En la parte inferior del indicador aparece el texto "Robot listo p.servicio" junto con el símbolo ilustrado y el estado del automático. (⇒ 11.5)

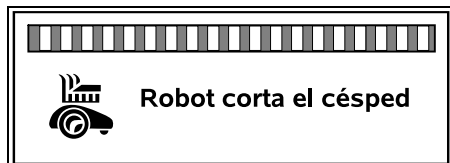
Información de estado sin actividad en curso – MI 632 C, MI 632 PC:

MI 632 PC
Robot listo p.servicio
Servicio autom. conectado
Protector GPS ON

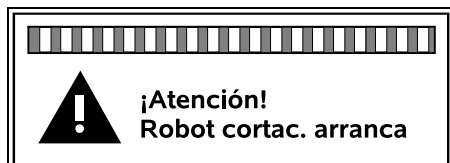
En la parte inferior del indicador aparece el nombre del robot cortacésped (⇒ 10.), el texto "Robot listo p.servicio" junto con el símbolo

ilustrado, el estado del automático (⇒ 11.5) e información sobre el protector GPS (⇒ 11.16).

Información de estado durante actividades en curso – todos los modelos:



Durante un **proceso de corte** aparece en el display el texto "Robot corta el césped" y un símbolo correspondiente. La información de texto y el símbolo se adaptan al proceso activo en ese momento.



Antes del **proceso de corte** se muestra el texto "¡Atención! – Robot cortac. arranca" junto con un símbolo de advertencia.

i Una iluminación parpadeante del display y una señal acústica avisan adicionalmente acerca del arranque inminente del motor de corte. La cuchilla se conecta solo unos segundos después de que el robot cortacésped se haya puesto en movimiento.

Cortar borde:

Mientras el robot cortacésped trabaja el borde de la superficie a cortar, aparece el texto "Se cortará el borde".



Ir a la estación de carga:

Si el robot cortacésped regresa a la estación de carga, en el display aparece el motivo concreto (p. ej., acumulador descargado, corte finalizado).

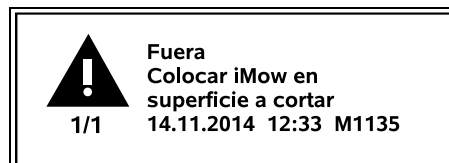


Carga del acumulador:

Al cargar el acumulador aparece el texto "Acumulador se está cargando".



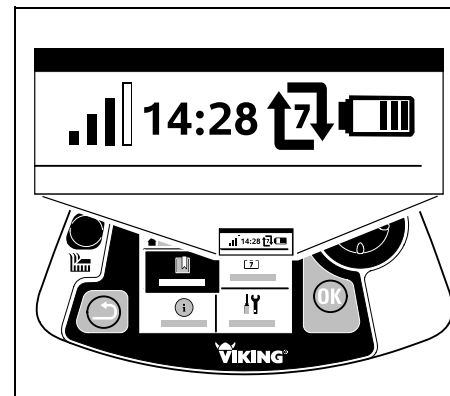
Indicación de mensajes – todos los modelos:



Las averías, anomalías o recomendaciones se indican junto con el símbolo de advertencia, la fecha, la hora y el código del mensaje. Si hay varios mensajes activos, estos aparecen de forma alternativa. (⇒ 24.)

i Si el robot cortacésped está listo para el servicio, aparecen alternativamente el mensaje y la información de estado.

11.3 Campo de información



En la esquina superior derecha del display se indica la siguiente información:

1. Estado de carga del acumulador o proceso de carga
2. Estado del servicio automático
3. Hora
4. Señal móvil (MI 632 C, MI 632 PC)

1. Estado de carga:

El **símbolo del acumulador** sirve para indicar el estado de carga.

Sin barra – Acumulador descargado
1 a 5 barras – Acumulador parcialmente descargado
6 barras – Acumulador completamente cargado



Durante el proceso de carga se muestra un **símbolo de enchufe de red** en vez del símbolo del acumulador.



2. Estado del servicio automático:



Con el servicio automático conectado se muestra el **símbolo del servicio automático**.

3. Hora:

La hora actual se visualiza en el formato de 24 horas.

4. Señal móvil:

La **intensidad de señal** de la conexión móvil (GPRS) se indica con 4 barras. Cuantas más barras estén completas, mejor será la recepción.



Un símbolo de recepción con una x minúscula indica que no existe una conexión con Internet.

Durante la inicialización del módulo de radio (Comprobación de hardware y software, p. ej., tras conectar el robot cortacésped) se muestra un signo de interrogación.

11.4 Menú principal



El menú principal se visualiza



– cuando se apaga el indicador de estado (⇒ 11.2) pulsando la tecla OK.

– cuando se pulsa la tecla Volver en el segundo nivel del menú.

1. Comandos (⇒ 11.5)

Bloquear robot cortacésped
Conectar y desconectar el automático



Ir a la estación de carga
Control manual
Iniciar el corte

Iniciar el corte con retardo
Omitir el siguiente tiempo de actividad
Cortar borde

2. Plan de corte (⇒ 11.6)

Plan diario
Plan semanal



3. Información (⇒ 11.9)

Mensajes
Incidencias
Estado robot cortac.
Estado césped
Estado módulo de radio (MI 632 C, MI 632 PC)



4. Ajustes (⇒ 11.10)

iMow
Instalación
Seguridad
Servicio
Área Distribui.



Seleccionar con el botón multidireccional el comando deseado y ejecutarlo pulsando OK.

1. Bloquear robot cortacésped
2. Conectar/Desconectar el automático
3. Ir a la estación de carga
4. Control manual
5. Iniciar el corte
6. Iniciar el corte con retardo
7. Omitir el siguiente tiempo de actividad
8. Cortar borde

1. Bloquear robot cortacésped:

Activar bloqueo de equipo. Para desbloquear el robot cortacésped, pulsar la combinación de teclas indicada. (⇒ 5.2)



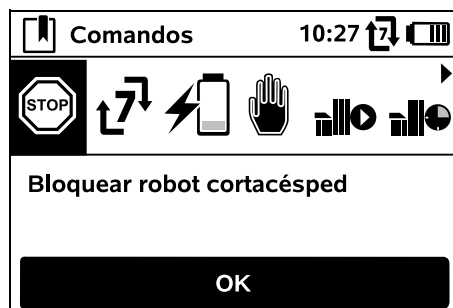
2. Conectar el automático/ Desconectar el automático:

Con el **automático conectado** en el indicador de estado aparece el texto "Autom. conectado", y junto con el símbolo del acumulador aparece en los menús el símbolo del automático. El robot cortacésped trabaja la superficie a cortar de forma totalmente automática.



Con el **automático desconectado** en el indicador de estado aparece el texto "Autom. desconec." y los tiempos de actividad del plan de corte aparecen inactivos (en gris). La superficie a cortar no se trabaja de forma automática. Los procesos de corte pueden iniciarse mediante los comandos "Iniciar el corte" e "Iniciar el corte con retardo".

11.5 Comandos





MI 632 C, MI 632 PC:

El servicio automático también puede conectarse y desconectarse con la aplicación. Después de desconectarse el servicio automático con la aplicación, el robot cortacésped regresa a la estación de carga. (⇒ 10.)

3. Ir a la estación de carga:

El robot cortacésped regresa a la estación de carga y carga el acumulador. Con el servicio automático conectado, el robot cortacésped vuelve a trabajar la superficie a cortar en el tiempo de actividad más cercano posible.



MI 632 C, MI 632 PC:

El robot cortacésped también puede enviarse de vuelta a la estación de carga con la aplicación. (⇒ 10.)

4. Control manual:

Cortar el césped manualmente. Por motivos de seguridad, la cuchilla solo se puede poner en marcha durante el corte manual si se acciona y se mantiene presionada la tecla OK y, a continuación, se pulsa la tecla de corte. El robot cortacésped se conduce con el botón multidireccional. (⇒ 15.6)



5. Iniciar el corte:

Después de la activación, el robot cortacésped inicia automáticamente el proceso de corte. Se debe determinar el final del proceso de corte.



Si se instaló una **superficie contigua**, hay que determinar después de presionar la tecla OK si el proceso de corte se realiza en una superficie contigua o en una superficie principal. (⇒ 11.14)
El ajuste estándar de la duración del

proceso de corte se puede modificar en los ajustes del equipo en "Tiempo corte". (⇒ 11.11)



En el menú principal (⇒ 11.4) también se puede activar el comando "Iniciar el corte" pulsando la **tecla de corte**.



MI 632 C, MI 632 PC:

"Iniciar el corte" también puede activarse en la aplicación. (⇒ 10.)

6. Iniciar el corte con retardo:

Después de la activación, el robot cortacésped inicia automáticamente el proceso de corte, aunque con retardo. Se deben determinar la hora de inicio y el final del proceso de corte.



Si se instaló una **superficie contigua**, hay que determinar después de presionar la tecla OK si el proceso de corte se realiza en una superficie contigua o en una superficie principal. (⇒ 11.14)

Los ajustes estándar de la duración del proceso de corte o el retardo se pueden modificar en los ajustes del equipo en "Tiempo corte" o "Retardo". (⇒ 11.11)

7. Omitir el siguiente tiempo de actividad:

Este comando se puede utilizar cuando el robot cortacésped no debe funcionar durante el siguiente tiempo de actividad (p. ej. porque hay una fiesta en el jardín).



Una vez confirmado, no se cortará el césped durante el siguiente tiempo de actividad. Los tiempos de actividad bloqueados de esta forma aparecen en gris en el plan de corte. Pueden restablecerse en el "Plan diario" para que el césped se corte. (⇒ 11.7)

Si el comando se ejecuta varias veces seguidas, se omitirá siempre el tiempo de actividad siguiente. Si durante la semana

en curso no queda ningún otro tiempo de actividad, aparecerá el mensaje "La próxima semana no se corta el césped".

8. Cortar borde:

Después de la activación, el robot cortacésped corta el borde de la superficie a cortar.



Después de una vuelta, el robot regresa a la estación de carga y carga el acumulador.

11.6 Plan de corte

Plan de corte							17:30		
LU	MA	MI	JU	VI	SA	DO			
Plan diario									
Plan semanal									

El **plan de corte memorizado** se abre mediante el menú "Plan de corte" del menú principal. Las superficies rectangulares de cada día representan los tiempos de actividad memorizados. En los tiempos de actividad marcados en negro se corta el césped. Las superficies grises representan tiempos de actividad sin procesos de corte (p. ej. en un tiempo de actividad desconectado o con el comando "Omitir tiempo de actividad"). (⇒ 11.5)



Con el servicio automático desconectado, todo el plan de corte está inactivo y todos los tiempos de actividad aparecen en gris.

Si se pulsa el botón multidireccional hacia arriba o hacia abajo, se pueden seleccionar y abrir con la tecla OK los submenús **Plan diario** (⇒ 11.7) o **Plan semanal** (⇒ 11.8).


Si se deben tratar los tiempos de actividad de **un solo día**, se debe activar el día con el botón multidireccional (pulsándolo hacia la izquierda o hacia la derecha) y abrirse el submenú Plan diario.


11.7 Plan diario



En los tiempos de actividad **con marca** (marcados en negro en el plan de corte) está permitido cortar el césped.

En los tiempos de actividad **sin marca** (marcados en gris en el plan de corte) no está permitido cortar el césped.

 Tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Tiempos de actividad". (⇒ 14.3)
Durante los tiempos de actividad se debe mantener a terceros alejados de la zona de peligro.

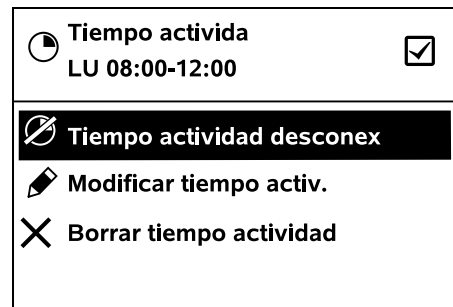
 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Los tiempos de actividad también se pueden trabajar con la aplicación. (⇒ 10.)

Los tiempos de actividad memorizados se pueden seleccionar y trabajar por separado.

La opción de menú **Tiempo nuevo de actividad** se puede seleccionar siempre que haya memorizados menos de 3 tiempos de actividad al día. Un tiempo de actividad adicional no se puede solapar con otros.

Si no se desea que el robot cortacésped corte en el día seleccionado, se debe seleccionar en el menú "**borrar plan diario**".


Modificar tiempo de actividad:



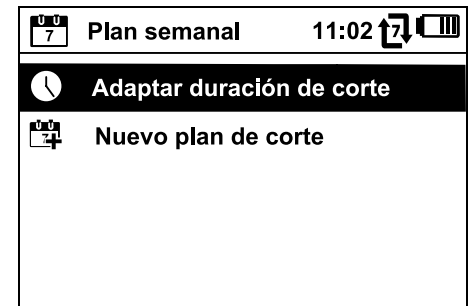
Con la opción **Tiempo actividad desconex** o **Tiempo actividad conexión** se bloquea o se activa el tiempo de actividad seleccionado para el corte automático.

Con la opción **Modificar tiempo activ.** se puede modificar los tiempos.


Si ya no se necesita el tiempo de actividad seleccionado, se debe seleccionar la opción de menú **Borrar tiempo actividad**.

 Si los plazos de tiempo no son suficientes para los cortes y los procesos de carga necesarios, se deben prolongar o añadir tiempos de actividad, o se debe reducir la duración del corte. En el display aparecerá un mensaje advirtiendo de ello.


11.8 Plan semanal











El tiempo de corte semanal se puede ajustar con la opción "**adaptar duración de corte**". El valor ajustado está adaptado al tamaño de la superficie a cortar. (⇒ 14.4)
Tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Adaptar programación". (⇒ 15.3)

 **MI 632 C, MI 632 PC:**
La duración de corte puede ajustarse también con la aplicación. (⇒ 10.)


El comando **Nuevo plan de corte** borra todos los tiempos de actividad memorizados. Se abre el paso "Programar el robot cortacésped" del asistente de la instalación. (⇒ 9.10)

 Si el momento de finalización de la nueva programación coincidiera con un tiempo de actividad, el robot cortacésped iniciará un proceso de corte automático tras confirmarse cada uno de los planes diarios.


11.9 Información


 Información	10:32  
    	
Mensajes	
Lluvia detectada	VI 13:52
Recomendación	DO 15:00

1. Mensajes:

 Lista de todas las averías, anomalías y recomendaciones activas, indicadas junto con el momento de su aparición. Si el equipo funciona sin problemas, aparece el texto "No hay mensajes". Los detalles de los mensajes se visualizan pulsando la tecla OK. (⇒ 24.)



2. Incidencias:

 Lista de las últimas actividades del robot cortacésped. Los detalles de las incidencias (texto adicional, momento y código) se visualizan pulsando la tecla OK.

 Si algunas actividades aparecen con excesiva frecuencia, consulte a su distribuidor especializado VIKING para que le dé más detalles. Las averías durante el servicio normal se documentan en los mensajes.

3. Estado robot cortac.: Información sobre el robot cortacésped



- Estado carga:
Carga del acumulador en porcentaje
 - Resto tiempo:
Duración de corte restante en la semana en curso, en horas y minutos
 - Fecha y hora
 - Hora inicio:
Inicio del siguiente proceso de corte planificado
 - Número de todos los procesos de corte finalizados
 - Horas de corte:
Duración de todos los procesos de corte finalizados en horas
 - Recorrido:
Recorrido total en metros
 - Ser.-No.:
Número de serie del robot cortacésped que también aparece en la placa de modelo en el compartimento debajo de la consola de mando.
 - Acumulador:
Número de serie del acumulador
 - Software:
Software instalado en el equipo
- ### 4. Estado césped: Información sobre la superficie de césped
- 
- 
- Superficie a cortar en metros cuadrados:
El valor se introduce en la primera instalación o en una nueva instalación. (⇒ 9.4)
 - Tiempo vuelta:
Duración de una vuelta en la superficie a cortar en minutos y segundos

- Puntos inicio 1 – 4:
Distancia entre el punto de inicio respectivo y la estación de carga en metros, medida en el sentido de las agujas del reloj. (⇒ 11.14)
- Volumen:
Volumen de la superficie a cortar en metros
- Cortar borde:
Frecuencia semanal del corte de bordes (⇒ 11.14)

5. Estado módulo de radio (MI 632 C, MI 632 PC):



- Información sobre el módulo de radio
- Satélites:
Número de satélites accesibles
 - Posición:
Posición actual del robot cortacésped; disponible suficientes conexiones satélites
 - GPRS:
Intensidad de señal de conexión móvil; la conexión mejora en función del número de signos "+" ("++++" como máx.)
 - Red:
Identificación de red, compuesta por el código de país (MCC) y el código de proveedor (MNC)
 - N° móvil:
Número de móvil del propietario; se introduce en la aplicación. (⇒ 10.)
 - IMEI:
Número de hardware del módulo de radio
 - IMSI:
Identificación internacional del abonado de telefonía móvil

- Contrato hasta:
Fecha de expiración del contrato de servicio M2M actual
- SW:
Versión de software del módulo de radio
- Ser.-No.:
Número de serie del módulo de radio

11.10 Ajustes



1. iMow:

Adaptación de los ajustes del equipo (⇒ 11.11)



2. Instalación:

Adaptación y comprobación de la instalación (⇒ 11.14)



3. Seguridad:

Adaptación de los ajustes de seguridad (⇒ 11.16)



4. Servicio:

Mantenimiento y servicio técnico (⇒ 11.17)



5. Área Distribuidor:

El menú está protegido por el **código del distribuidor**. El Distribuidor Especializado VIKING realiza diferentes tareas de mantenimiento y servicio técnico con ayuda de este menú.



11.11 iMow – Ajustes del equipo

1. Sensor de lluvia:

El sensor de lluvia se puede ajustar para que el corte se interrumpa o no se inicie en caso de lluvia.



- Ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)

2. Tiempo de corte:

Ajustar la duración estándar de un proceso de corte después de activar el comando "Iniciar el corte". (⇒ 11.5)



3. Retardo:

Ajustar el retardo estándar después de activar el comando "Iniciar el corte con retardo". (⇒ 11.5)



4. Indicador de estado:

Seleccionar la información que debe aparecer en el indicador de estado. (⇒ 11.13)



- Ajustar el indicador de estado (⇒ 11.13)

5. Hora:

Ajustar la hora actual.



Para evitar que el robot cortacésped trabaje en momentos no deseados, la hora ajustada debe coincidir con la hora real.

MI 632 C, MI 632 PC:

La hora puede ajustarse también con la aplicación. (⇒ 10.)

6. Fecha:

Ajustar la fecha actual.



Para evitar que el robot cortacésped arranque inesperadamente, la fecha ajustada debe coincidir con la fecha real.

MI 632 C, MI 632 PC:

La fecha puede ajustarse también con la aplicación. (⇒ 10.)

7. Formato fecha:


Ajustar el formato de fecha deseado.



8. Desplaz. vía:

El robot cortacésped se desplaza por defecto 6 cm hacia dentro a lo largo del cable delimitador. Con este valor se garantiza una carga óptima. La regla virtual también está diseñada para un desplazamiento de vía de 6 cm.



 VIKING recomienda no modificar el ajuste estándar de 6 cm.

- Abrir la ventana de selección con OK sólo en caso necesario y ajustar el valor deseado (de 3 cm a 9 cm).

9. Idioma:

Ajustar el idioma deseado del display. Por defecto está configurado el idioma que se seleccionó en la primera instalación.



10. Contraste:

El contraste del display se puede ajustar en caso necesario.



11. Modo energía

(MI 632 C, MI 632 PC):

En **GPRS** (Ajuste estándar) el robot cortacésped está en todo momento conectado a Internet y se puede acceder a él mediante la aplicación. (⇒ 10.)



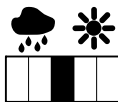
En **ECO** se desactiva la radiocomunicación en períodos de reposo para reducir el consumo de energía; en tales casos no se puede acceder al robot cortacésped mediante la aplicación. En la aplicación se visualizan los últimos datos disponibles.

11.12 Ajustar el sensor de lluvia

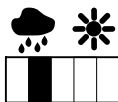
Para ajustar el sensor de 5-niveles, pulsar el botón multidireccional hacia la izquierda o hacia la derecha. El valor actual se representa en el menú "Ajustes" con un gráfico de trazos.

La sensibilidad del sensor de lluvia puede adaptarse al clima local y a los deseos del usuario. Especialmente se puede ajustar también cuánto tiempo debe esperar el robot cortacésped después de la lluvia a que se seque la superficie a cortar.

Con una **sensibilidad media** el robot cortacésped está preparado para su uso en condiciones externas normales.



Desplazar la barra más **hacia la izquierda** para ajustar el corte con mayor humedad. Cuando está situado el máximo a la izquierda, el robot cortacésped corta incluso en condiciones externas de humedad y no interrumpe el proceso de corte aunque el sensor detecte gotas de lluvia.



Desplazar la barra más **hacia la derecha** para ajustar el corte con menor humedad. Con la barra totalmente a la derecha, el robot cortacésped cortará únicamente cuando el sensor de lluvia esté completamente seco.



11.13 Ajustar el indicador de estado

Para configurar el indicador de estado, seleccionar el indicador izquierdo o derecho con el botón multidireccional y confirmar con OK.

Estado carga:

Indicador del símbolo del acumulador junto con el estado de carga en porcentaje



Resto tiempo:

Duración de corte restante de la semana en curso, en horas y minutos



Hora y fecha:

Fecha y hora actual



Hora inicio:

Inicio del siguiente proceso de corte planificado



Proceso corte:

Número de todos los procesos de corte realizados hasta ahora



Horas corte:

Duración de todos los procesos de corte realizados hasta ahora



Recorrido:

Recorrido total



Recepción GPRS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Intensidad de señal de la conexión móvil con identificación de red. Una x minúscula o un signo de interrogación indican que el robot cortacésped no está conectado a Internet. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



Recepción GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Coordenadas GPS del robot cortacésped. (⇒ 11.9)



11.14 Instalación

1. Nueva instalación:

El asistente de instalación se vuelve a iniciar y el plan de corte existente se borra. (⇒ 9.4)



2. Puntos de inicio:

El robot cortacésped comienza los procesos de corte ya sea en la estación de carga (Ajuste estándar) o en uno de los puntos de inicio.



Los puntos de inicio deben definirse

- si se pretende recorrer de forma controlada partes de la superficie que no se están trabajando lo suficiente.
- si solo se puede acceder a ciertas zonas a través de un pasillo. En estas partes de la superficie hay que determinar por lo menos un punto de inicio.

MI 632 C, MI 632 PC:

A los puntos de inicio se les puede asignar un **radio**. En tal caso, cuando inicia el proceso de corte en el punto de inicio respectivo, el robot cortacésped comienza a cortar siempre dentro del área del círculo alrededor del punto de inicio. Solo después de haber trabajado esta parte de la superficie se continúa el proceso de corte en la superficie restante.


- Ajustar los puntos de inicio (⇒ 11.15)

3. Comprobar borde:

Iniciar una pasada de prueba para comprobar si el cable está tendido correctamente.




Se abre el paso del asistente de la instalación "Comprobar instalación". (⇒ 9.9)

 Para comprobar el tendido correcto del cable alrededor de superficies prohibidas, colocar el robot cortacésped en la superficie a cortar con la parte delantera orientada hacia la superficie prohibida e iniciar la pasada de prueba.

MI 632 C, MI 632 PC:

Durante el recorrido de borde se define la zona delimitada del robot cortacésped. Una zona delimitada que ya ha sido memorizada se amplía cuando es necesario. (⇒ 14.5)

4. Cortar borde:

Determinar la frecuencia del corte de bordes. 

Nunca – Ajuste estándar

Una vez – El borde se corta una vez por semana.

Dos veces – El borde se corta dos veces por semana.

5. Superficies contiguas:

Habilitar superficies contiguas. 

Inactivo – Ajuste estándar


Activo – Ajuste para cuando hay que cortar en superficies contiguas. En el caso de los comandos "Iniciar el corte" y "Iniciar el corte con retardo" hay que seleccionar la superficie a cortar (superficie principal/superficie contigua). (⇒ 15.5)

11.15 Ajustar los puntos de inicio

Para ajustar se puede decidir

- grabar los puntos de inicio
- o
- seleccionar el punto de inicio deseado y definirlo manualmente.

Grabar puntos inicio:

Todos los puntos de inicio existentes se borran y el robot cortacésped realiza una vuelta alrededor de la superficie a cortar a lo largo del cable delimitador. 


MI 632 C, MI 632 PC:

Durante la marcha de grabación se define la zona delimitada del robot cortacésped. Una zona delimitada que ya ha sido memorizada se amplía cuando es necesario. (⇒ 14.5)

Durante la marcha se pueden especificar hasta 4 puntos de inicio pulsando la tecla OK. A continuación, el robot cortacésped vuelve a conectarse a la estación de carga. En caso necesario, el proceso de grabación se puede interrumpir con la tecla STOP. Si se detectan obstáculos en el borde de la superficie a cortar, también se interrumpe la marcha. Después de conectarse a la estación de carga o después de la interrupción, confirmando con la tecla OK se almacenan los nuevos puntos de inicio. A los puntos memorizados se les asigna una frecuencia de inicio del 15 %.

- En caso necesario, después de grabar los puntos se puede modificar la frecuencia de inicio.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** En caso necesario, determinar el radio una vez grabados los puntos. De forma estándar, a los puntos de inicio no se les ha asignado un radio.
- En caso de que el proceso de grabación haya finalizado antes, enviar el robot cortacésped a la estación de carga con un comando. (⇒ 11.5)

Ajustar manualmente el punto de inicio 1 a 4:



Especificar la distancia entre el punto de inicio y la estación de carga y definir la frecuencia de inicio. 

La **distancia** equivale al recorrido desde la estación de carga hasta el punto de inicio en metros, medido en sentido de las agujas del reloj.

La **frecuencia de inicio** puede ser entre 0 % y 25 % y define la frecuencia en la que debe iniciarse un proceso de corte en ese punto de inicio.

MI 632 C, MI 632 PC:

Alrededor del punto de inicio puede determinarse un **radio** de 1 m a 30 m.

 La **estación de carga** se define como **punto de inicio**  **0**. De forma estándar, los procesos de corte se inician desde allí. La frecuencia de inicio equivale al valor restante calculado sobre 100 %.

11.16 Seguridad

1. Bloq. equipo
2. Nivel
3. Protector GPS (MI 632 C, MI 632 PC)
4. Modificar código PIN
5. Tonos aviso
6. Tonos menú
7. Bloq. teclado
8. Conexión robot+est.carg.

1. Bloq. equipo:

Con OK se activa el bloqueo del equipo; el robot cortacésped no



puede ponerse en servicio. Antes de cualquier trabajo de mantenimiento y de limpieza, así como antes del transporte o la revisión del cortacésped, se debe bloquear el robot cortacésped. (⇒ 5.2)

- Para anular el bloqueo del equipo, pulsar la combinación de teclas indicada (tecla de corte y tecla OK).



2. Nivel:

Se pueden ajustar 4 niveles de seguridad y según el nivel se activarán determinados bloqueos y dispositivos de protección.



Ninguna:

El robot cortacésped no está protegido.

Baja:

Introducción del código PIN para la conexión del robot cortacésped y la estación de carga, así como para restablecer el equipo a los ajustes de fábrica. El bloqueo temporal está activado.

Media:

Igual que en el modo "Baja", los ajustes también pueden modificarse solo tras introducir el código PIN.

Alta:

Igual que en el modo "Media", además de la consulta del código PIN está activada una protección antirrobo.



VIKING recomienda ajustar uno de los niveles de seguridad "Baja", "Media" o "Alta".

- Seleccionar el nivel deseado y confirmarlo con OK. En caso necesario, introducir el código PIN de 4 cifras.

Reseteo con PIN:

Consultar el código PIN antes de restablecer el equipo a los ajustes de fábrica.

Conex. con PIN:

Consulta del código PIN antes de conectar el robot cortacésped a la estación de carga.

Bloq.temporal:

Consulta del código PIN para modificar un ajuste si no se ha introducido el código PIN durante más de 1 mes.

Ajustes con PIN:

Consulta del código PIN si se modifican los ajustes.

Prot. antirrobo:

Si el cortacésped se levanta durante más de 10 segundos por la empuñadura, se solicita el código PIN. Si no se introduce el código PIN en el intervalo de 1 minuto, suena un tono de alarma y se desconecta el automático.

3. Protector GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Conexión o desconexión del control de posición. (⇒ 5.10)



VIKING recomienda conectar siempre el protector GPS. Antes de la conexión hay que registrar el **número del móvil** del propietario en la aplicación (⇒ 10.) y ajustar en el robot cortacésped uno de los niveles de seguridad "Baja", "Media" o "Alta".

4. Modificar código PIN:

El código PIN de 4 cifras se puede modificar en caso necesario.



La opción de menú "Modificar código PIN" sólo se muestra en los niveles de seguridad "Baja", "Media" o "Alta".

- Introducir primero el código PIN antiguo y confirmar con OK.
- Ajustar el nuevo código PIN de 4 cifras y confirmar con OK.



VIKING recomienda tomar nota del código PIN cuando se modifica.

Si se introduce el código PIN incorrectamente 5 veces, es necesario introducir un **Código maestro** de 4 cifras y además se desconecta el automático.

Para crear el código maestro, se debe comunicar al distribuidor especializado VIKING el número de serie de 9 cifras y la fecha de 4 cifras que aparecen en la ventana de selección.

5. Tonos de aviso:

Conexión o desconexión de la señal acústica que suena cuando el robot cortacésped choca con algún obstáculo.



6. Tonos de menú:

Conexión o desconexión de la señal de clic que suena cuando se abre un menú o se confirma una selección con OK.



7. Bloq. teclado:

Si el bloqueo de teclado está activado, sólo se pueden utilizar las teclas de la consola de mando si antes se ha pulsado y mantenido pulsada la tecla **Volver** y, a continuación, se ha pulsado el botón multidireccional **hacia delante**.



El bloqueo del teclado se activa 2 minutos después de que se haya pulsado una tecla por última vez.

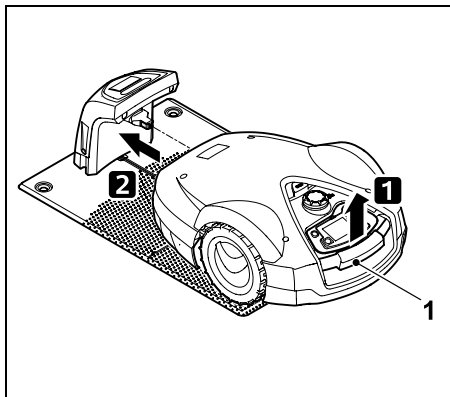
8. Conex. robot+est.car.:

El robot cortacésped funciona tras la primera puesta en servicio exclusivamente con la estación de carga suministrada.



Después de cambiar la estación de carga o componentes electrónicos en el robot cortacésped, o para la puesta en servicio de éste en otra superficie a cortar con otra estación de carga, se deben conectar el robot cortacésped y la estación de carga.

- Instalar la estación de carga y conectar el cable delimitador. (⇒ 9.5), (⇒ 9.7)



Levantar ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte (1) y descargar las ruedas motrices. Desplazar el equipo a la estación de carga apoyado sobre las ruedas delanteras.

- Después de pulsar la tecla OK, introducir el código PIN. A continuación, el robot cortacésped buscará la señal de cable y la memorizará automáticamente. El proceso dura varios minutos. (⇒ 9.8)

i En el nivel de seguridad "Ninguna" no es necesario el código PIN.

11.17 Servicio

1. Cambio de cuchilla:

El montaje de una nueva cuchilla se confirma con OK.

i En caso de que la cuchilla se haya utilizado durante más de 200 horas, aparecerá el mensaje "Cambiar la cuchilla". (⇒ 16.4)


2. Búsqueda de rotura de cable:

Si en la estación de carga parpadea el LED rojo, el cable delimitador se habrá interrumpido. (⇒ 13.1)
Con OK se activa un asistente para buscar el punto de rotura.

- Buscar rotura cable (⇒ 16.6)


3. Restablecim. ajustes:

Con OK se restablece el robot cortacésped a los ajustes de fábrica y el asistente de instalación se vuelve a iniciar. (⇒ 9.4)

- Después de pulsar la tecla OK, introducir el código PIN. 

i En el nivel de seguridad "Ninguna" no es necesario el código PIN.

12. Cable delimitador

i Antes de tender el cable delimitador, especialmente antes de la primera instalación, leer el capítulo completo y planificar el tendido de cable. 

Realizar la primera instalación con el asistente de instalación. (⇒ 9.)

Si necesitara ayuda, acuda a su Distribuidor Especializado VIKING para preparar la superficie a cortar e instalar el cable delimitador.

Antes de fijar definitivamente el cable delimitador, se debe comprobar la instalación. (⇒ 9.9) Los ajustes a los cables suelen ser necesarios en callejones, áreas estrechas o superficies prohibidas.

Se pueden producir desviaciones

- cuando se llevan al extremo las posibilidades técnicas del robot cortacésped, por ejemplo, en calles muy largas o cuando se utiliza en zonas con objetos de metal o con metal bajo el césped,
- cuando se altera estructuralmente la superficie a cortar para adaptarla a la aplicación del robot cortacésped.

12.1 Planificar el tendido del cable delimitador

i Tenga en cuenta los **ejemplos de instalación** que aparecen al final del manual de instrucciones. (⇒ 27.)

Instalar superficies prohibidas, pasillos, superficies contiguas y reservar cable durante el tendido del cable delimitador para evitar correcciones posteriores.

- Especificar la **posición de la estación de carga** (⇒ 9.5)
- Eliminar los **obstáculos** de la superficie a cortar o prever superficies prohibidas (⇒ 12.8)
- El cable delimitador debe tenderse en un lazo continuo alrededor de toda la superficie a cortar. Máxima longitud **500 m**
- **Pasillos y superficies contiguas:** Para cortar con el servicio automático, conectar todas las zonas de la superficie a cortar con **pasillos**. (⇒ 12.10)
Si no hay espacio suficiente, se deben acondicionar **superficies contiguas** (⇒ 12.9)

- Al tender el cable delimitador se deben tener en cuenta las **distancias** (⇒ 12.3):
 - 9 cm** en obstáculos que se pueden superar (p. ej. caminos)
 - 18 cm** en el caso de pasillos
 - 27 cm** en obstáculos altos (p. ej. muros, árboles)
 - 54 cm** de distancia mínima de cable en pasos estrechos
 - 100 cm** en superficies con agua y puntos que podrían provocar una caída (bordes, escalones)
- **Esquinas:**
Evitar el tendido en ángulos estrechos (de menos de 90°)
- **Reservas de cable:**
Con el fin de que el tendido del cable delimitador se pueda modificar posteriormente con mayor facilidad, se deberían instalar varias reservas de cable. (⇒ 12.11)

12.2 Preparar un croquis de la superficie a cortar



Al instalar el robot cortacésped y la estación de carga es recomendable preparar un croquis de la superficie a cortar. Hay una página con indicaciones al respecto al principio de este manual de instrucciones.

Este croquis se debe actualizar en caso de que haya modificaciones posteriores.

Contenido del croquis:

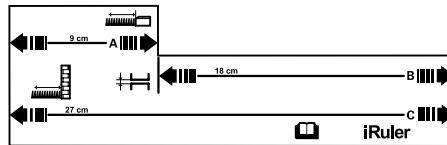
- **Contorno de la superficie a cortar** con obstáculos importantes, límites y otras superficies prohibidas en las que no puede trabajar el robot cortacésped. (⇒ 27.)
- Posición de la **estación de carga** (⇒ 9.5)

- Posición del **cable delimitador**
Después de un breve tiempo en el suelo, el cable delimitador queda incrustado y ya no es visible. Tenga especialmente en cuenta los obstáculos a la hora de tender el cable. (⇒ 9.6)
- Posición del **conector de cable**
El conector de cable utilizado deja de ser visible transcurrido un tiempo. Es conveniente conocer su posición para poder sustituirlo en caso necesario. (⇒ 12.12)

12.3 Regla virtual

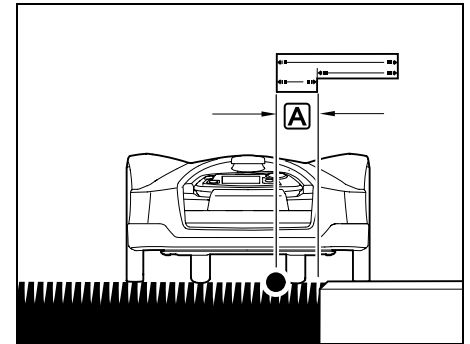
Medir la distancia:

Para que el cable delimitador se coloque a una distancia adecuada del borde de la superficie a cortar y de los obstáculos, se debería utilizar la regla virtual para medir la distancia.



A – 9 cm

Distancia entre el borde de la superficie a cortar y el cable delimitador.



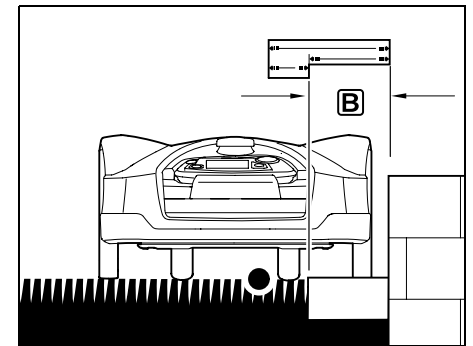
El robot cortacésped puede desplazarse por fuera de la superficie a cortar con una rueda trasera, de modo que el césped queda cortado hasta el borde.

B – 18 cm

Distancia del cable en los pasillos. (⇒ 12.10)

Un pasillo sirve para conectar varias superficies a cortar o para superar pasos estrechos.

Ancho mínimo de bordillos transitables.

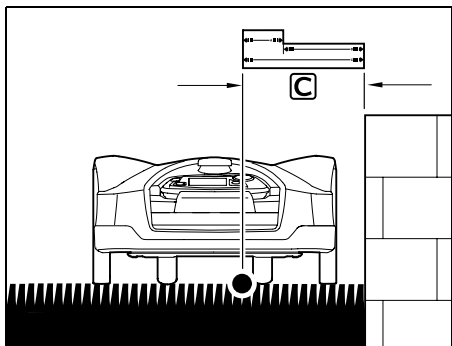


Los bordillos transitables deben tener un ancho mínimo de 18 cm.

i Tender el cable delimitador alrededor de esquinas exteriores con una mayor distancia hacia los bordillos. (⇒ 9.6)
Utilizar bordillos más anchos si fuera necesario.

C – 27 cm

Distancia entre un obstáculo y el cable delimitador.

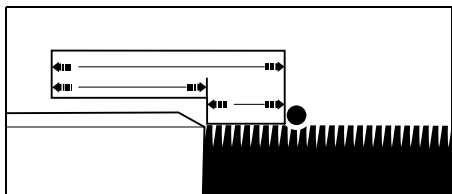


El robot cortacésped debe encontrarse completamente en la superficie a cortar y no debe tocar el obstáculo.

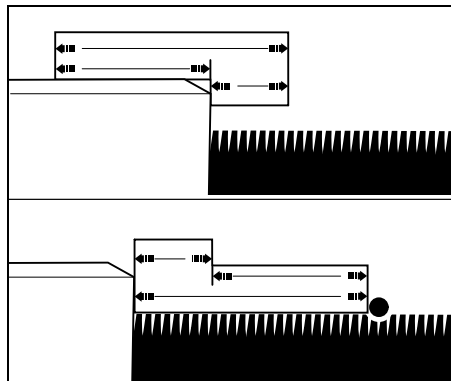
La distancia doble **C** (54 cm, que equivale a 2 longitudes de regla virtual o al ancho del equipo) es la distancia mínima del cable en las zonas estrechas. (⇒ 12.4)

Medir la altura de los obstáculos:

El robot cortacésped puede recorrer obstáculos como caminos si la terraza que se debe superar es menor de 3 cm. En la regla virtual, el nivel corresponde exactamente a esa altura.



El obstáculo es inferior a 3 cm: Tender el cable delimitador a la distancia **A** (9 cm).



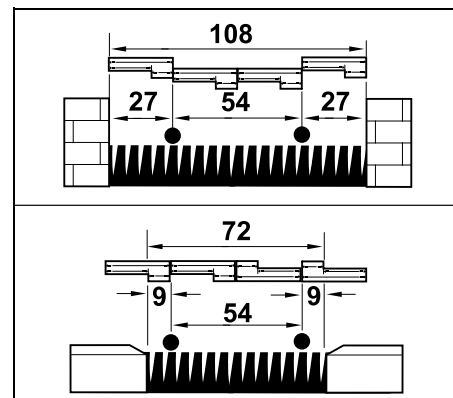
El obstáculo es superior a 3 cm: Tender el cable delimitador a la distancia **C** (27 cm).

i En caso necesario, ajustar la **altura de corte** de forma que el robot cortacésped con el equipo de corte no choque con obstáculos. Si se ajusta la altura de corte mínima, por esa razón el robot cortacésped podrá superar menos de 3 cm.

12.4 Pasos estrechos

El robot cortacésped recorre automáticamente todos los pasos estrechos siempre que se mantenga la distancia mínima con el cable. Las zonas más estrechas de la superficie a cortar deben limitarse tendiendo el cable delimitador correspondientemente.

Si hay dos superficies a cortar conectadas entre sí por una zona estrecha transitable, se puede instalar un pasillo. (⇒ 12.10)



La distancia mínima con el cable es de **54 cm**, lo que equivale a 2 longitudes de regla virtual o la anchura del equipo.

En los **pasos estrechos** el espacio necesario es el siguiente:

- entre los obstáculos altos de más de 3 cm de altura, como muros, **108 cm**,
- entre los obstáculos que se pueden superar de menos de 3 cm de altura, como caminos, **72 cm**.

12.5 Tender el cable delimitador



Utilizar exclusivamente piquetas y cable delimitador originales.

En caso necesario se puede seleccionar la dirección de tendido del cable (en sentido horario o en sentido antihorario).


No extraer nunca las piquetas con ayuda del cable delimitador. Utilizar siempre una herramienta adecuada (p. ej., un alicata).


Registrar el recorrido del cable delimitador en un croquis. (⇒ 12.2)

El cable delimitador también puede enterrarse en una hendidura de hasta 10 cm de profundidad.

- Instalar la estación de carga. (⇒ 9.5)
- Tender el cable delimitador desde la estación de carga alrededor de la superficie a cortar y los posibles obstáculos (⇒ 12.8), y fijarlo al suelo con piquetas. Comprobar la distancia con ayuda de la regla virtual. (⇒ 12.3) Tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Primera instalación". (⇒ 9.6)
- Conectar el cable delimitador. (⇒ 12.6)

12.6 Conectar el cable delimitador

- Retirar el enchufe de red y, a continuación, la cubierta de la estación de carga. 
- Colocar el cable delimitador en la guía de cables de la placa base, pasarlo por la base, acoplar el conector y conectarlo a la estación de carga. Tener en cuenta las indicaciones del capítulo "Primera instalación". (⇒ 9.7)

- Montar la cubierta de la estación de carga y, a continuación, conectar el enchufe de red. 
- Comprobar la señal cable. (⇒ 13.1)
- Comprobar la conexión a la estación de carga. (⇒ 15.7)
En caso necesario, corregir la posición del cable delimitador en la zona de la estación de carga.

12.7 Instalar tramos de unión

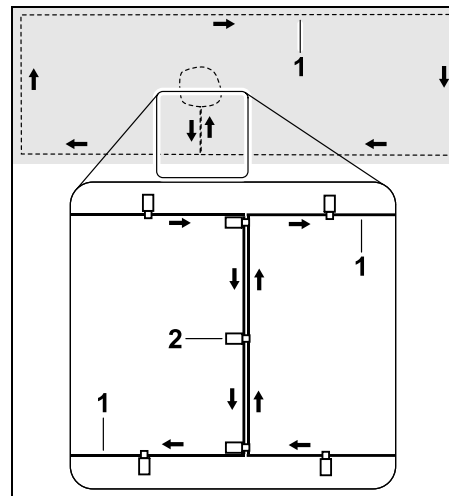
El robot cortacésped ignora la señal del cable delimitador si los cables se tienden bien juntos entre sí y en paralelo. Los tramos de unión se deben instalar

- si hay que instalar superficies contiguas. (⇒ 12.9)
- si son necesarias superficies prohibidas. (⇒ 12.8)



VIKING recomienda tender tramos de unión junto con las superficies prohibidas o contiguas correspondientes durante el tendido de cable.

En una instalación posterior, el lazo del cable se debe separar y los tramos de unión se deben unir mediante los conectores de cable suministrados. (⇒ 12.12)



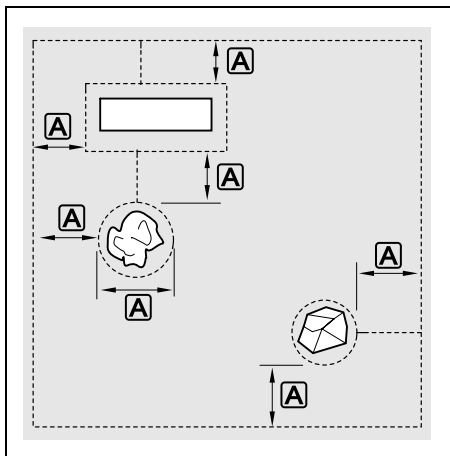
En los tramos de unión, el cable delimitador se tiende (1) en paralelo, los cables no pueden cruzarse y deben colocarse juntos entre sí. Fijar al suelo los tramos de unión con una cantidad suficiente de piquetas (2).

12.8 Instalar las superficies prohibidas

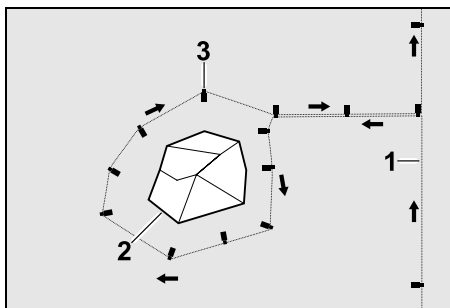
Para que el robot cortacésped no pueda tocar obstáculos de menos de 10 cm o que no sean suficientemente estables para resistir el impacto, se deben instalar superficies prohibidas.

VIKING recomienda

- Retirar los obstáculos o acotar la superficie prohibida.
- Comprobar las superficies prohibidas tras la primera instalación o tras realizar cambios en la instalación de cables por medio del comando "Comprobar borde". (⇒ 11.14)



Las superficies prohibidas deben tener un **diámetro mínimo** de 54 cm y la **distancia hasta el lazo del borde A** también debe ser superior a 54 cm. 54 cm equivalen a la longitud de 2 reglas virtuales.

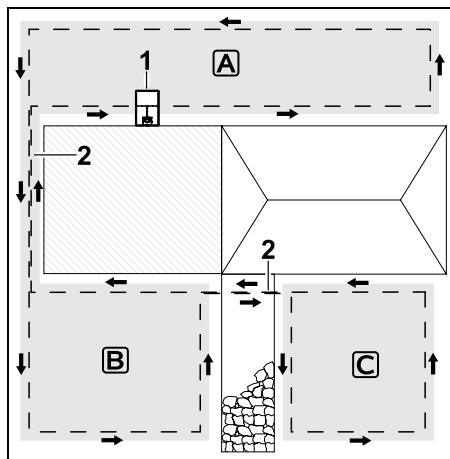


Pasar el cable delimitador (1) desde el borde hasta el obstáculo, colocarlo a la distancia adecuada (utilizar la regla virtual) alrededor del obstáculo (2) y fijar una cantidad suficiente de piquetas (3) en el suelo. A continuación, volver a colocar el cable delimitador hasta el borde.

El cable delimitador debe colocarse en un tramo de unión entre el obstáculo y el borde **en paralelo y sin cruzarse**. (⇒ 12.7)

12.9 Superficies contiguas

Las superficies contiguas son zonas de la superficie a cortar que el robot cortacésped **no puede trabajar de forma automática** porque no es posible el acceso. De ese modo se pueden rodear con un solo cable delimitador varias superficies a cortar separadas. El robot cortacésped debe transportarse manualmente de una superficie a otra. El proceso de corte puede iniciarse con el comando "Iniciar el corte" (⇒ 11.5) o "Iniciar el corte con retardo" (⇒ 11.5).



La estación de carga (1) se instala en la superficie a cortar **A** y adapta el plan de corte de forma totalmente automática. Las superficies contiguas **B** y **C** están conectadas a la superficie a cortar **A** con tramos de unión (2). En todas las

superficies se debe tender el cable delimitador en la misma dirección. El cable delimitador no debe cruzarse en las rutas.

- Activar superficies contiguas en el menú "Ajustes – Instalación". (⇒ 11.14)

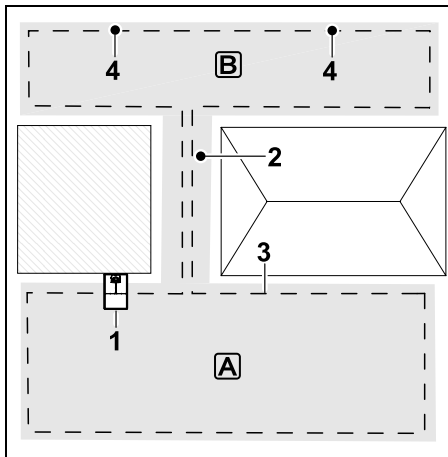
12.10 Pasillos

Si se deben cortar varias superficies (p. ej. las superficies delantera y trasera de la casa), se puede instalar un pasillo para conectarlas. De esa forma se pueden trabajar todas las superficies a cortar **automáticamente**.

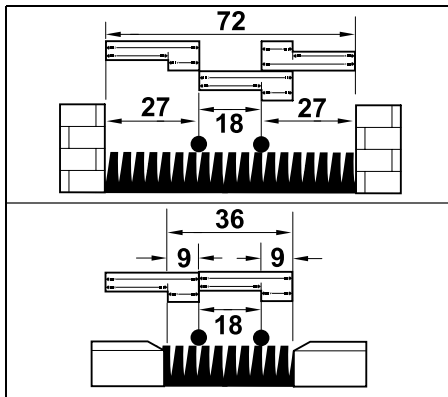
- i** En los pasillos, la hierba se corta únicamente recorriendo el cable delimitador. En caso necesario, activar el corte automático de bordes o cortar manualmente la zona del pasillo con regularidad. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Requisitos:

- **Ancho mínimo** entre los obstáculos fijos del área del pasillo 72 cm, entre los caminos transitables 36 cm.
- El pasillo se puede transitar.
- En la zona de la segunda superficie a cortar se define 1 **punto de inicio** como mínimo. (⇒ 11.15)



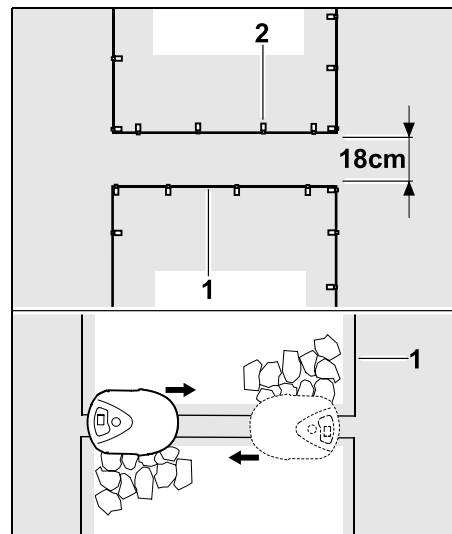
La estación de carga (1) se instala en la superficie a cortar **A**. La superficie a cortar **B** está conectada por un pasillo (2) con la superficie a cortar **A**. El robot cortacésped puede recorrer el cable delimitador (3). Para tratar la superficie a cortar **B** se deben definir puntos de inicio (4). (⇒ 11.15)
Algunos procesos de corte comienzan en los puntos de inicio en función del ajuste (frecuencia de inicio).



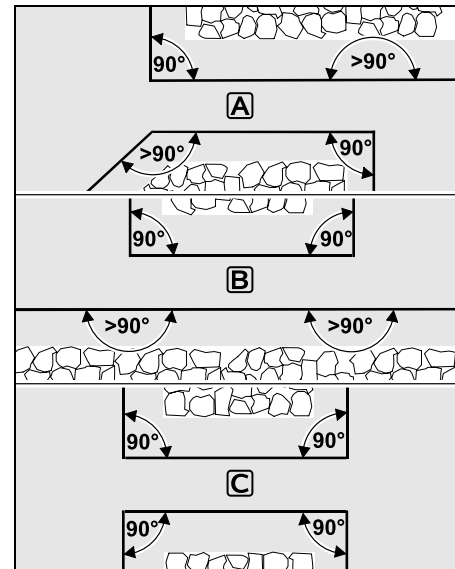
En los pasillos, la distancia del cable siempre es de **18 cm**.

El espacio necesario es el siguiente:

- entre los obstáculos altos de más de 3 cm de altura, como muros, **72 cm**,
- entre los caminos u obstáculos que se pueden superar de menos de 3 cm de altura, como caminos, **36 cm**.



En los pasillos, el cable delimitador (1) se tiende en paralelo con 18 cm de distancia y se fija al suelo con un número suficiente de piquetas (2).



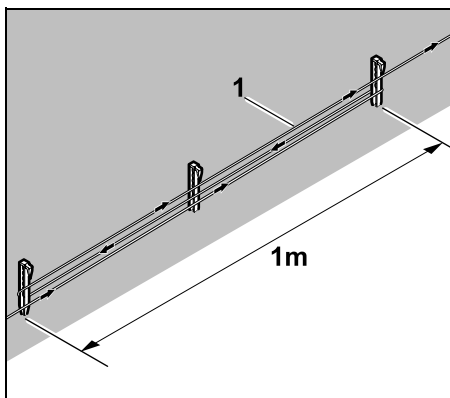
A, B, C – Ejemplos de pasillos.

i No tender el cable delimitador en ángulos estrechos (de menos de 90°).

12.11 Instalar reservas de cable

Si hay reservas de cable instaladas a una distancia regular, resulta fácil hacer las correcciones necesarias para modificar posteriormente la posición de la estación de carga o el recorrido del cable delimitador.

Las reservas de cable se deberían instalar especialmente cerca de pasos difíciles.

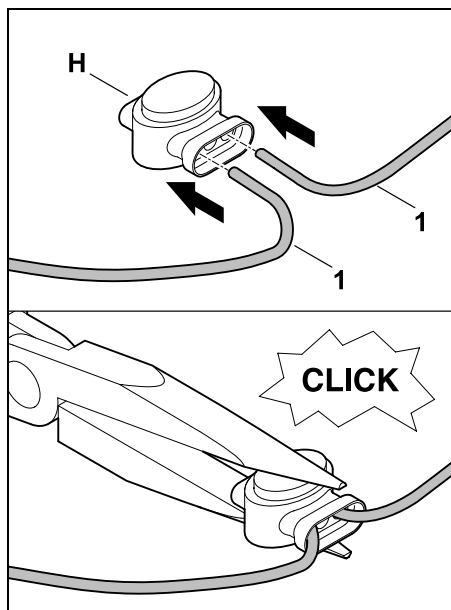


Tender el cable delimitador (1) en una longitud de aprox. 1 m entre las 2 piquetas tal como muestra la imagen. Fijar al suelo la reserva de cable por el centro con otra piqueta.

12.12 Utilizar conector de cable

Para prolongar el cable delimitador o conectar extremos de cable sueltos, se deben utilizar exclusivamente los conectores de cable suministrados. Evitan un rápido desgaste (p. ej. por corrosión en los extremos del cable) y garantizan una conexión óptima.

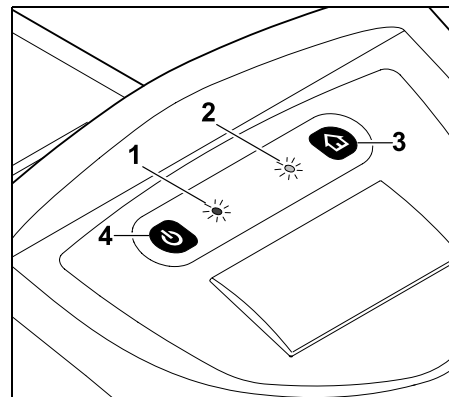
Anotar la posición del conector de cable en el croquis de la superficie a cortar.
(⇒ 12.2)



Introducir los extremos de cable sueltos (1) en el conector de cable (H) hasta el tope. Comprimir el conector de cable con unos alicates adecuados. Asegurarse de que encaja correctamente.

13. Estación de carga

13.1 Mandos de la estación de carga



Un LED rojo (1) y un LED verde (2) informan sobre el estado de la estación de carga y la señal de cable. Con la tecla Home (3) el robot cortacésped puede regresar a la estación de carga durante el proceso de corte. Con la tecla ON/OFF (4) se pueden activar y desactivar la estación de carga y con ella la señal de cable.

- Se enciende el LED rojo
- ☀ El LED rojo parpadea
- Se enciende el LED verde
- ☀ El LED verde parpadea
- El LED está apagado

Actividad	Rojo	Verde
Modo de espera	○	○
Señal cable OK	●	○
Cargar	○	○
Ir a est.	●	☀
Rotura de cable	☀	○
Búsqueda de rotura de cable	☀	●
Avería	☀	☀

Tecla Home:

Durante un proceso de corte, el regreso a la estación de carga se puede activar pulsando la tecla Home. Cuando el robot cortacésped finaliza el corte que se está ejecutando, busca el cable delimitador y regresa a la estación de carga para cargar el acumulador. Durante el tiempo de actividad activo, no tiene lugar ningún otro proceso de corte.



El regreso a la estación de carga permanece activo hasta que el robot cortacésped se conecta a la estación de carga o se vuelve a pulsar la tecla Home.

Tecla ON/OFF:

Para tratar de forma automática la superficie a cortar, no es necesario accionar la tecla ON/OFF. La señal de cable se activa y desactiva de forma totalmente automática.

Si el robot cortacésped no está conectado a la estación de carga, ésta se activa pulsando la tecla ON/OFF. La señal de cable permanece activa durante 48 horas a menos que el robot cortacésped se conecte antes a la estación de carga.



Con el servicio en funcionamiento, pulsando la tecla durante 3 segundos se desactiva la señal de cable y el robot cortacésped permanece en la superficie a cortar. En el display del robot cortacésped aparece un mensaje advirtiendo de ello.

14. Indicaciones para cortar

14.1 Información general

El robot cortacésped está concebido para trabajar automáticamente superficies de césped. El césped se mantiene corto, ya que se trabaja sobre él con regularidad. El resultado es un césped bonito y tupido.

Las superficies de césped que no se han cortado antes con un cortacésped convencional se trabajan después de varios procesos de corte. Sobre todo cuando la hierba es un poco más alta, después de un par de procesos de corte, la calidad del corte es mayor.

En climas calurosos y secos el césped debe mantenerse bastante corto, puesto que de lo contrario el sol lo quemará y tendrá mal aspecto;

Con una cuchilla afilada se consigue una mejor calidad de corte que con una cuchilla desafilada, por lo que debe sustituirse periódicamente.

14.2 Mulching

El robot cortacésped es un cortacésped para mulching.

Durante el mulching, una vez cortados los tallos de hierba se desmenuzan aún más en la carcasa del equipo de corte. A continuación, vuelven a caer al césped, donde se quedan hasta que se pudren.

El material cortado fino devuelve al suelo nutrientes orgánicos en forma de abono natural. De este modo se reduce considerablemente la necesidad de usar abono.

14.3 Tiempos de actividad

Durante los tiempos de actividad, el robot cortacésped puede abandonar la estación de carga en cualquier momento y cortar el césped. Por tanto, durante estos tiempos, tienen lugar los **procesos de corte, procesos de carga y fases de parada**. El robot cortacésped distribuye automáticamente los procesos de corte y de carga necesarios en el plazo disponible.

En la instalación se distribuyen automáticamente los tiempos de actividad a lo largo de toda la semana. Se tienen en cuenta las reservas de tiempo. De ese modo se garantiza un cuidado óptimo del césped incluso cuando no se lleva a cabo algún proceso de corte (p. ej. a causa de la lluvia).



Durante los tiempos de actividad se debe mantener a terceros alejados de la zona de peligro. Los tiempos de actividad se deben adaptar correspondientemente.

Además, se deben respetar las normas locales sobre el uso de robots cortacésped y las notas del capítulo "Para su seguridad" (⇒ 6.) y modificarse los tiempos de actividad en el menú "Plan de corte". (⇒ 11.7)

Especialmente se debería consultar a las autoridades responsables en qué horario de día y de noche se puede utilizar el equipo.

14.4 Duración de corte

La duración de corte indica cuántas horas a la semana se debe cortar el césped. Se puede prolongar o acortar en los ajustes de la semana (⇒ 11.8).

La duración de corte equivale al tiempo durante el cual el robot cortacésped corta la hierba. El tiempo en el que el acumulador se está cargando no se incluye en la duración de corte.

En la primera instalación, el robot cortacésped calcula la duración de corte automáticamente a partir del tamaño indicado de la superficie a cortar. Este valor indicativo se determina teniendo en cuenta un césped normal en un clima seco.

Capacidad de trabajo:

Para 100 m² el robot cortacésped necesita un promedio de:

MI 632, MI 632 C:	85 minutos
MI 632 P, MI 632 PC:	65 minutos

14.5 Zona delimitada (MI 632 C, MI 632 PC)

El robot cortacésped reconoce su emplazamiento con la ayuda del receptor GPS integrado. En cada pasada de prueba para comprobar el tendido correcto del cable (⇒ 9.9) y al grabar los puntos de inicio (⇒ 11.15), el robot cortacésped memoriza las coordenadas del punto ubicado más al oeste, este, sur y norte.

Esta superficie está definida como zona delimitada; esta es la zona en la que puede usarse el robot cortacésped. Las coordenadas se actualizan cada vez que se repite una pasada de prueba.

Si el robot cortacésped es retirado de la zona delimitada estando activo el **protector GPS**, el propietario registrado es informado mediante SMS y correo electrónico; en el display del robot cortacésped se pide además que se ingrese el código PIN.

14.6 Corte manual

No se debe activar la cuchilla en hierba alta o con la altura de corte mínima.

El robot cortacésped puede someterse a esfuerzo sólo en la medida en que no se haga descender la velocidad del motor de corte por debajo de límites prudenciales. Si el nivel de revoluciones desciende o el robot cortacésped se desplaza más despacio, habrá que ajustar una altura de corte superior.

15. Poner el equipo en servicio

15.1 Preparación



Para la **primera instalación** hay disponible un asistente de instalación. (⇒ 9.)

- Instalar la estación de carga (⇒ 9.5)
- Tender el cable delimitador (⇒ 9.6) y conectarlo (⇒ 9.7)
- Retirar de la superficie a cortar los cuerpos extraños (p. ej. juguetes, herramientas).
- Cargar acumulador (⇒ 15.8)
- Ajustar hora y fecha (⇒ 11.11)
- Comprobar el plan de corte y, en caso necesario, ajustarlo. Durante los tiempos de actividad se debe mantener a terceros alejados de la zona de peligro. (⇒ 11.6)



Cortar ligeramente el césped muy alto con un cortacésped convencional antes de utilizar el robot cortacésped (p. ej. después de una interrupción prolongada).

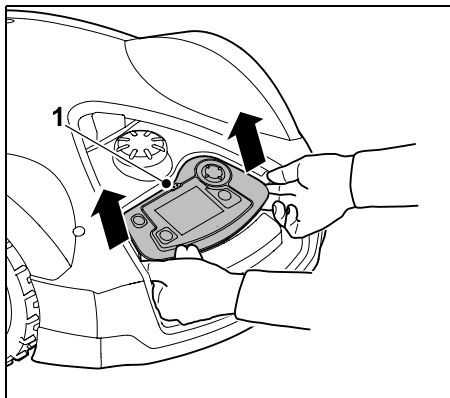
15.2 Retirar y colocar la consola de mando

La consola de mando se puede retirar del robot cortacésped en caso necesario para realizar el corte manual o, p. ej. para modificar la programación.

El servicio automático del robot cortacésped sólo es posible con una consola de mando.

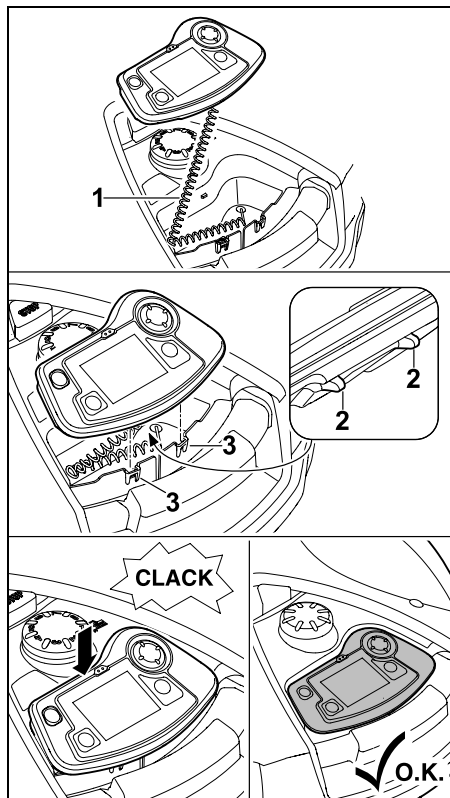
Retirar la consola de mando:

- Durante el funcionamiento, antes de retirar la consola de mando, pulsar la tecla STOP.



Levantar la consola de mando (1) por la parte trasera con un ligero tirón y extraerla del robot cortacésped. Seguirá unida al equipo por el cable en espiral.

Colocar consola de mando:



Guardar el cable en espiral (1) en el compartimento de la carcasa. Abatir la consola de mando hacia atrás, introducir las pestañas (2) en los rebajes de la carcasa (3) y a continuación encajar la consola de mando presionando ligeramente por la parte delantera.

15.3 Adaptar la programación

La programación actual se puede ver en el **plan de corte** o en los modelos MI 632 C, MI 632 PC en la **aplicación VIKING iMow**. (⇒ 11.6)

El plan de corte se calcula en la instalación o al crear un nuevo plan de corte a partir del tamaño de la superficie a cortar.

Los **tiempos de actividad** y la **duración de corte** se pueden modificar por separado. Los procesos de corte necesarios se distribuyen automáticamente en los tiempos de actividad posibles. En caso necesario, tienen lugar varios procesos de corte y carga durante un tiempo de actividad. Si se desea, el borde de la superficie a cortar se corta automáticamente a intervalos regulares. (⇒ 11.14)

Son posibles hasta tres tiempos de actividad diferentes al día. (⇒ 11.6)

Si el robot cortacésped debe recorrer determinadas áreas de la superficie a cortar, se deben definir puntos de inicio específicos. (⇒ 11.15)

i En algunos casos (p. ej. en días despejados o espacios de tiempo amplios), no se utilizan todos los tiempos de actividad para conseguir un cuidado óptimo del césped.

Modificar los **tiempos de actividad**: (⇒ 11.7)

- Tiempos de actividad adicionales para otros procesos de corte
- Ajustar los plazos de tiempo, p. ej. para evitar que se corte el césped por la mañana o por la noche.
- Omitir algunos tiempos de actividad porque la superficie a cortar se va a ocupar, p. ej. para una fiesta.

Prolongar la **duración del corte**: (⇒ 11.8)

- Hay áreas que no se cortan suficientemente, p. ej. porque la superficie a cortar es de difícil acceso.

- Crecimiento intensivo de la hierba en el período de crecimiento
- Césped especialmente denso

Reducir la **duración de corte:** (⇒ 11.8)

- Disminución del crecimiento de la hierba por causa del calor, el frío o la sequedad

Crear un **nuevo plan de corte:** (⇒ 11.8)

- El tamaño de la superficie se ha modificado.

Nueva instalación: (⇒ 11.14)

- Nueva posición de la estación de carga
- Primera puesta en marcha en una nueva superficie a cortar

15.4 Corte con automático

- Conectar el automático:
Con el automático conectado, en el display aparece el símbolo del automático junto con el símbolo del acumulador. (⇒ 11.5)
- **Iniciar procesos de corte:**
Los procesos de corte se distribuyen automáticamente en los tiempos de actividad disponibles. (⇒ 14.3)



- **Finalizar procesos de corte:**
Cuando el acumulador está descargado, el robot cortacésped regresa automáticamente a la estación de carga. (⇒ 15.7)
Con la **tecla STOP** el proceso de corte en curso se puede finalizar manualmente en cualquier instante. (⇒ 5.1)
Con la **tecla Home** en la estación de carga el proceso de corte en curso también se puede finalizar inmediatamente. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
El proceso de corte también puede finalizarse con la aplicación. Enviar el robot cortacésped a la estación de carga. (⇒ 10.)



Las superficies a cortar a las que accede el robot cortacésped mediante un **pasillo** solo se trabajan si hay puntos de inicio definidos en esa superficie.

15.5 Corte independientemente de los tiempos de actividad

Superficies a cortar con estación de carga:

- Para trabajar una zona de la superficie a cortar a la que sólo se accede mediante un **pasillo**, trasladar o conducir el robot cortacésped hasta allí.
- Cortar inmediatamente:
Abrir el comando **Iniciar el corte** (⇒ 11.5) o pulsar la **tecla de corte**. El proceso de corte comienza inmediatamente y prosigue hasta la hora seleccionada.

- Iniciar el corte con retardo:
Abrir el comando **Iniciar el corte con retardo**. (⇒ 11.5)
El proceso de corte comienza a la hora de inicio seleccionada y prosigue hasta el fin seleccionado.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Iniciar el corte con la aplicación. (⇒ 10.)
El proceso de corte comienza a la hora de inicio seleccionada y prosigue hasta el fin seleccionado.
- Finalizar el corte manualmente:
Con la **tecla STOP** el proceso de corte en curso se puede finalizar en cualquier momento. (⇒ 5.1)
Con la **tecla Home** en la estación de carga el proceso de corte en curso también se puede finalizar inmediatamente. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
El proceso de corte también puede finalizarse con la aplicación. Enviar el robot cortacésped a la estación de carga. (⇒ 10.)




En caso necesario, el robot cortacésped carga el acumulador mientras tanto y a continuación prosigue con el proceso de corte hasta el fin seleccionado.


Superficies contiguas:


- Trasladar o conducir el robot cortacésped a la superficie contigua.
- Activar superficie contigua. (⇒ 11.14)
- Cortar inmediatamente:
Abrir el comando **Iniciar el corte** (⇒ 11.5) o pulsar la **tecla de corte**. El proceso de corte comienza inmediatamente y prosigue hasta la hora seleccionada.



- Iniciar el corte con retardo:
Abrir el comando **Iniciar el corte con retardo**. (⇒ 11.5)
El proceso de corte comienza a la hora de inicio seleccionada y prosigue hasta el fin seleccionado.
- Finalizar el corte:
Una vez alcanzado el fin seleccionado, el robot cortacésped se traslada al cable delimitador y se detiene. Para cargar el acumulador, llevar el equipo a la estación de carga y confirmar el mensaje visualizado. (⇒ 24.)
Con la **tecla STOP** el proceso de corte en curso se puede finalizar manualmente en cualquier instante. (⇒ 5.1)

 Si el acumulador se descargara antes del fin seleccionado, el proceso de corte se acortará correspondientemente.

15.6 Corte manual

 El sensor de impacto y la delimitación de los bordes están inactivos durante el corte manual.

- Cargar acumulador en caso necesario (⇒ 15.8)
- Retirar la consola de mando (⇒ 15.2)
- Activar el comando **Control manual** (⇒ 11.5)
- Mover y conducir el robot cortacésped con el botón multidireccional. 
Hay 2 velocidades disponibles para avanzar hacia delante:
lento pulsando la tecla ligeramente,
rápido pulsando la tecla de forma prolongada.


- Antes de conectar la cuchilla, procurar mantener los pies lo suficientemente alejados del equipo de corte. Mantenerse siempre detrás del robot cortacésped. (⇒ 4.2)
- Para conectar la cuchilla, accionar y mantener presionada la **tecla OK** con el pulgar derecho y, a continuación, pulsar la **tecla de corte** con el pulgar izquierdo.  
La cuchilla girará mientras se mantenga pulsada la tecla de corte.
- Durante el corte manual, mantener presionada la tecla de corte y accionar el botón multidireccional con la mano derecha.
- Para desconectar la cuchilla, soltar la tecla de corte.
- Cargar el acumulador después del corte manual. (⇒ 15.8)


15.7 Conectar el robot cortacésped a la estación de carga

Conexión a la estación de carga con el automático:


El robot cortacésped se desplaza automáticamente a la estación de carga cuando finaliza el tiempo de actividad o cuando el acumulador está descargado.

Forzar conexión a la estación de carga:

- En caso necesario, colocar la consola de mando (⇒ 15.2)
- En caso necesario, conectar la estación de carga (⇒ 13.1) 

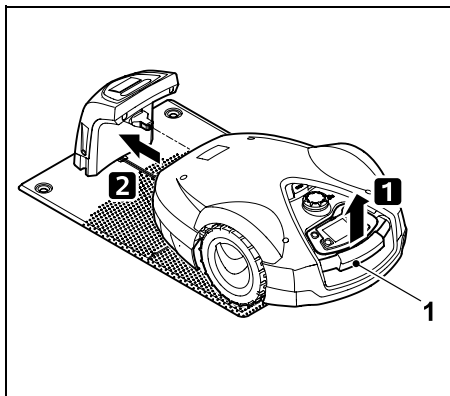
- Activar el comando **Ir a la estación de carga**. (⇒ 11.5)
Durante un proceso de corte, se puede pulsar alternativamente la **tecla Home** en la estación de carga. 

- **MI 632 C, MI 632 PC:**
En la aplicación, enviar el robot cortacésped a la estación de carga. (⇒ 10.)
- Tras efectuarse la conexión a la estación de carga, no puede quedar ningún LED encendido en ésta. (⇒ 13.1)

 En el tiempo de actividad actual, no tiene lugar ningún otro proceso de corte después de la conexión a la estación de carga.

Conexión manual a la estación de carga:


- Desplazar el robot cortacésped a la estación de carga utilizando la consola de mando. Para ello, retirar la consola de mando (⇒ 15.2) y activar el comando **Control manual** (⇒ 11.5).
- o
- Desplazar el robot cortacésped manualmente a la estación de carga.



Levantar ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte (1) y descargar las ruedas motrices. Desplazar el equipo a la estación de carga apoyado sobre las ruedas delanteras.

- Colocar la consola de mando (⇒ 15.2)
- Tras efectuarse la conexión a la estación de carga, no puede quedar ningún LED encendido en ésta. (⇒ 13.1)


15.8 Cargar el acumulador

 Cargar el acumulador exclusivamente mediante la estación de carga.

Nunca desmontar el acumulador ni cargarlo con un cargador externo.

Carga automática:


Durante el **corte** la carga se realiza de forma automática al finalizar el proceso de corte cuando el robot cortacésped está conectado a la estación de carga.


 Cuando el equipo esté conectado a la estación de carga, no puede quedar ningún LED encendido en ésta. (⇒ 13.1)

Iniciar el proceso de carga manualmente:


- Después de usarlo en **superficies contiguas**, llevar el robot cortacésped a la superficie a cortar y conectarlo a la estación de carga. (⇒ 15.7)
- Después de la **interrupción de un proceso de corte**, conectar el robot cortacésped a la estación de carga. (⇒ 15.7)
- En caso necesario, finalizar el modo de espera del robot cortacésped pulsando una tecla. El proceso de carga se inicia automáticamente.

Proceso de carga:

Durante el proceso de carga se muestra en el **indicador de estado**  el texto "Acumulador se está cargando".

En todos los demás menús aparece en el campo de información del display el símbolo de un enchufe de red en lugar del símbolo del acumulador. 

La duración del proceso de carga varía y se adapta automáticamente al siguiente uso.

 En caso de problemas de carga, en el display aparece un mensaje advirtiendo de ello. (⇒ 11.9)

La carga del acumulador se lleva a cabo cuando la tensión está por debajo de un determinado valor.

Estado de carga:


En el **indicador de estado** se puede leer directamente el estado de carga actual si se ha seleccionado el indicador correspondiente. (⇒ 11.13)



En todos los demás menús, el **símbolo del acumulador** en el campo de información del display sirve para mostrar el estado de carga. (⇒ 11.3)



16. Mantenimiento

 **¡Peligro de lesiones!** Antes de realizar trabajos de mantenimiento o limpieza en el equipo, leer detenidamente el capítulo "Para su seguridad" (⇒ 6.), especialmente el subcapítulo "Mantenimiento y reparación" (⇒ 6.9) y seguir detenidamente todas las instrucciones de seguridad.

Antes de realizar cualquier trabajo de mantenimiento o limpieza hay que activar el bloqueo de equipo. (⇒ 5.2)



Antes de ejecutar cualquier trabajo de mantenimiento en la estación de carga debe extraerse el enchufe de la red.



En todos los trabajos de mantenimiento, utilizar guantes, sobre todo al realizar cualquier trabajo en la cuchilla.



16.1 Plan de mantenimiento

Los intervalos de mantenimiento se miden por las horas de trabajo, entre otros. El contador correspondiente "Horas de corte" se puede abrir en el menú "Información". (⇒ 11.9)

Los intervalos de mantenimiento indicados se deben respetar rigurosamente.

Trabajos de mantenimiento en días con tiempos de actividad:

- Comprobar el estado general del equipo y de la estación de carga visualmente.
- Comprobar en el display la hora actual y el inicio de la siguiente puesta en servicio del corte.
- Compruebe la superficie a cortar y, en caso necesario, retire cualquier objeto extraño, etc.
- Comprobar si se está cargando el acumulador. (⇒ 15.8)

Trabajos de mantenimiento semanales:

- Limpiar el equipo. (⇒ 16.2)
- Comprobar visualmente si la cuchilla, la fijación de la cuchilla y el equipo de corte presentan daños o desgaste (muescas, fisuras, puntos de rotura, etc.). (⇒ 16.3)

Cada 200 horas:

- Sustituir la cuchilla. En el display aparece un mensaje de recordatorio. (⇒ 16.4)

Trabajos de mantenimiento anuales:

- VIKING recomienda encargar un revisión anual a los Distribuidores Especializados VIKING durante los meses de invierno. En ella se realiza el mantenimiento en especial del acumulador, la electrónica y el software.

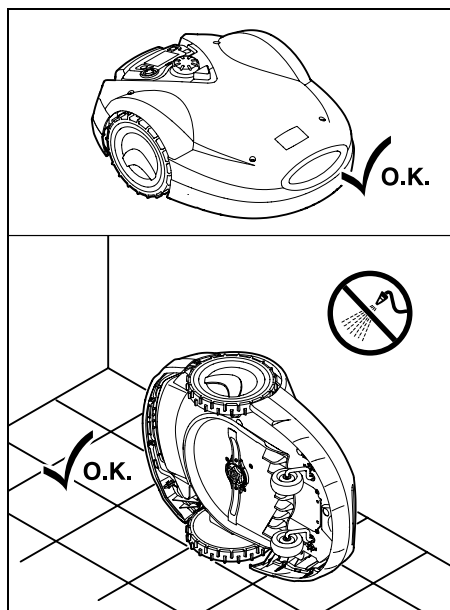


Con el fin de que el Distribuidor Especializado pueda realizar correctamente todos los trabajos de mantenimiento, modificar el nivel de seguridad a "Ninguna" o comunicarle el código PIN utilizado.

16.2 Limpiar el equipo

Un tratamiento cuidadoso evita daños en el equipo y alarga su vida útil.

Posición de limpieza y mantenimiento:



Para limpiar la **parte superior del equipo** (capó, control remoto), colocar el equipo sobre una superficie plana, firme y nivelada. Para limpiar la **parte inferior del equipo** (cuchilla, equipo de corte), apoyar el robot cortacésped por el lado izquierdo del equipo tal como se muestra en la ilustración, y apoyarlo contra una pared.

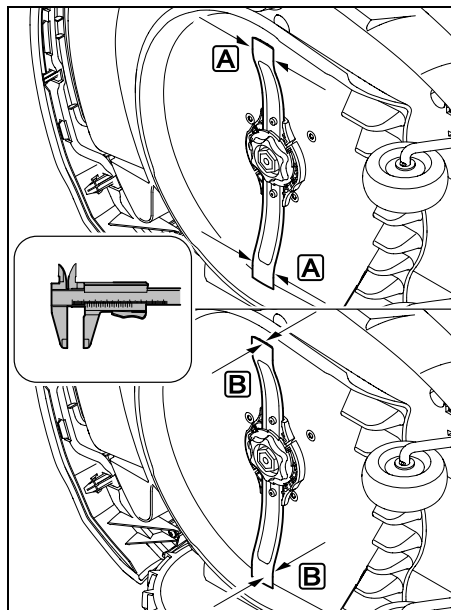
- Eliminar la suciedad con un poco de agua, con un cepillo o con un paño. Limpiar sobre todo también la cuchilla y la estación de carga.
- Eliminar previamente los restos endurecidos de hierba de la carcasa y del equipo de corte con un palo de madera.
- En caso necesario, utilizar un limpiador especial (p. ej. el limpiador especial STIHL).

16.3 Comprobar los límites de desgaste de la cuchilla

¡Peligro de lesiones! Una cuchilla desgastada puede romperse y causar lesiones graves. Por ello deben cumplirse las indicaciones para el mantenimiento de las cuchillas. Las cuchillas se desgastan con diferente intensidad dependiendo del lugar de utilización y del tiempo de servicio. Si se utiliza el equipo en terrenos arenosos o a menudo bajo condiciones de sequedad, las cuchillas sufren un mayor esfuerzo y se desgastan con una rapidez superior al promedio.

La cuchilla se debe cambiar como mínimo cada 200 horas de trabajo. Para afilar una cuchilla desafilada se debe acudir a un Distribuidor Especializado VIKING. (⇒ 16.5)


- Activar bloqueo de equipo. (⇒ 5.2)
- Colocar de costado el robot cortacésped y apoyarlo con cuidado contra una pared estable. Limpiar minuciosamente el equipo de corte y las cuchillas. (⇒ 16.2)



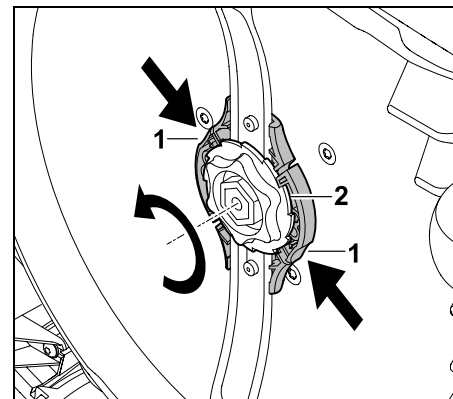
Comprobar la **anchura de la cuchilla A** y el **grosor de la cuchilla B** con un calibre de pie de rey. Si la cuchilla en algún punto tiene menos de **25 mm** de anchura o menos de **1,3 mm** de grosor, se debe sustituir.


16.4 Desmontar y montar la cuchilla

¡! La cuchilla está diseñada para una vida útil de 200 horas. Transcurrido ese tiempo, aparece en el display un mensaje advirtiendo de ello.

- Activar bloqueo de equipo (⇒ 5.2) y llevar guantes. 
- Colocar de costado el robot cortacésped y apoyarlo con cuidado contra una pared estable. Limpiar minuciosamente el equipo de corte y las cuchillas. (⇒ 16.2)

Desmontar la cuchilla:



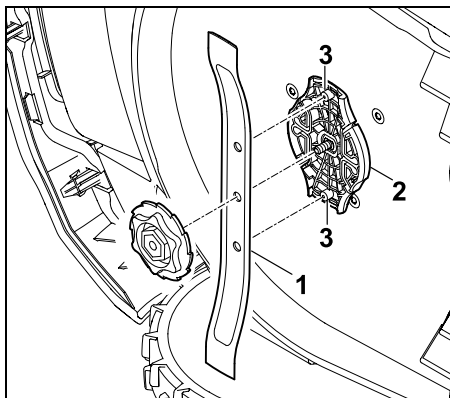
Mantener presionadas ambas lengüetas (1) del soporte de cuchillas con una mano. Desenroscar las tuercas de fijación (2) con la otra mano. Retirar la cuchilla junto con la tuerca de fijación. 

Montar la cuchilla:

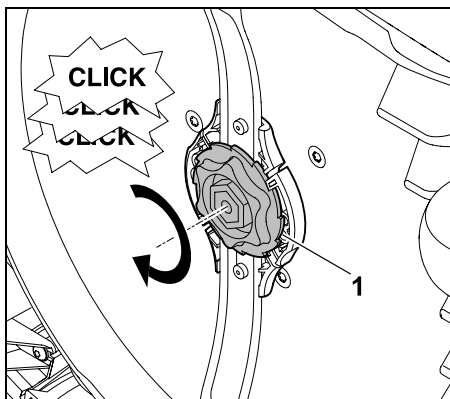
¡Peligro de lesiones! Comprobar que la cuchilla no presenta daños antes de montarla. La cuchilla debe sustituirse cuando se detecten mellas o fisuras o cuando los filos se hayan desgastado más de 25 mm en algún punto o cuando tengan menos de 1,3 mm de grosor. (⇒ 16.3)

El **soporte de cuchillas** y la **tuerca de fijación** también deben sustituirse si están dañadas (p. ej. rotas o desgastadas). Especialmente la tuerca de fijación debe encajar perfectamente en el soporte de cuchillas.

- Antes del montaje, limpiar la cuchilla, el soporte de cuchillas y las tuercas de fijación.



Colocar la cuchilla (1) sobre el soporte de cuchillas (2) como se muestra en la ilustración. Asegurarse de que la posición de las pestañas (3) de la cuchilla sea correcta.



Enroscar las tuercas de fijación (1) hasta el tope. Al apretarlas se oirá un clic varias veces. Comprobar que la cuchilla está bien colocada sacudiéndola con cuidado.

- Una vez montada la nueva cuchilla, confirmar el cambio de cuchilla en el menú "Servicio". (⇒ 11.17)

16.5 Afilar la cuchilla

VIKING recomienda sustituir siempre las cuchillas cuando estén desafiladas. Para afilar una cuchilla desafilada se debe acudir a un Distribuidor Especializado VIKING, que dispone de los conocimientos necesarios y las herramientas especiales.



Para que el equipo funcione correctamente, es necesario que la cuchilla se haya equilibrado con mucha precisión.

Una cuchilla mal afilada (p. ej. con vibraciones o un ángulo de afilado incorrecto) aumenta las emisiones de ruido y puede dañar el equipo.

16.6 Buscar rotura cable



En caso de rotura de cable, se enciende el LED rojo en la estación de carga. (⇒ 13.1) En el display del robot cortacésped aparece un mensaje advirtiendo de ello.

La rotura de cable se puede realizar con la consola de mando retirada o montada. Para una búsqueda precisa debería estar montada la consola de mando.

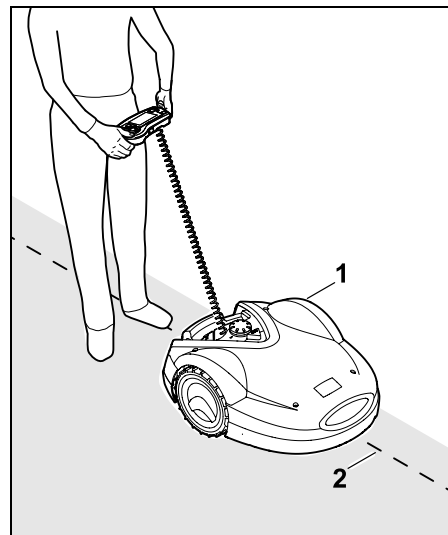
En caso de que la rotura de cable no pueda encontrarse del modo descrito, póngase en contacto con su Distribuidor especializado VIKING.

- Pulsar y mantener pulsada la tecla **Home** en la estación de carga, al mismo tiempo, pulsar dos veces la **tecla ON/OFF**. Se encenderá el LED verde parpadeará el LED rojo. (⇒ 13.1)



- En caso necesario, retirar la consola de mando. (⇒ 15.2)
- En el menú "Servicio técnico", seleccionar la opción "Buscar rotura cable" y confirmar con OK. (⇒ 11.17)

Búsqueda con la consola de mando retirada:



Con el robot cortacésped (1) seguir desde la estación de carga el borde de la superficie a cortar **en sentido horario**. Para ello, dirigir el equipo con el botón multidireccional y asegurarse de que el cable delimitador (2) pasa por debajo de los sensores de cable. Los sensores de cable están montados con protección a la izquierda y a la derecha del área delantera

del robot cortacésped.
En el display, durante la búsqueda de la rotura de cable, se muestra la **intensidad de señal**, los sensores de cable están colocados de forma óptima por encima del cable delimitador cuando el valor es el máximo.

Mientras los sensores de cable reciben correctamente la señal de cable, aparece en el display el símbolo **Señal cable OK**.



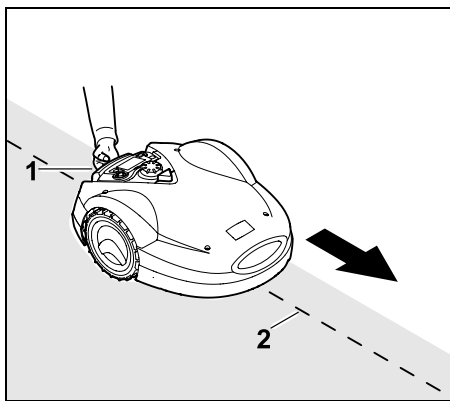
En el área de la rotura de cable, la intensidad de señal baja y en el display aparece el símbolo de **Comprobar señal cable**.



- Solucionar la rotura mediante un conector de cable (⇒ 12.12). En caso necesario, volver a tender el cable delimitador en la zona de la rotura.
- Pulsar la **tecla ON/OFF** de la estación de carga. Si la rotura de cable se ha solucionado correctamente, se encenderá el LED rojo. (⇒ 13.1)



Búsqueda precisa con la consola de mando montada:



Levantar ligeramente el robot cortacésped por el asa de transporte (1) y descargar las ruedas motrices. Seguir el cable delimitador (2) con el equipo apoyado sobre las ruedas delanteras.
El resto de procedimientos corresponden a la búsqueda con la consola de mando retirada.

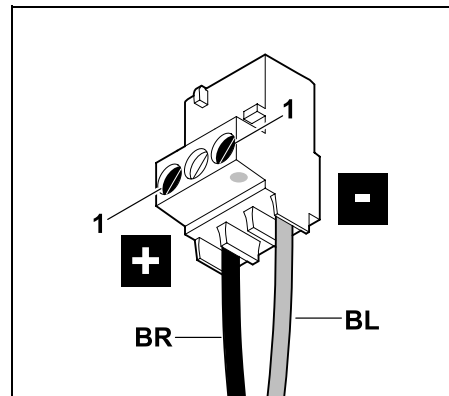
16.7 Enchufe de fuente de alimentación

La fuente de alimentación cuenta con un enchufe que se puede desatornillar. Este enchufe se puede desmontar si la fuente de alimentación se instala dentro de un edificio y por eso hubiera que guiar el cable eléctrico a través del orificio de un muro.



¡Peligro de lesiones!

Antes de realizar cualquier trabajo en la fuente de alimentación, extraer el enchufe de red y desconectar la fuente de alimentación de la estación de carga.
Observar las instrucciones de seguridad que se encuentran en el capítulo "Advertencia de peligros causados por la corriente eléctrica". (⇒ 6.3)

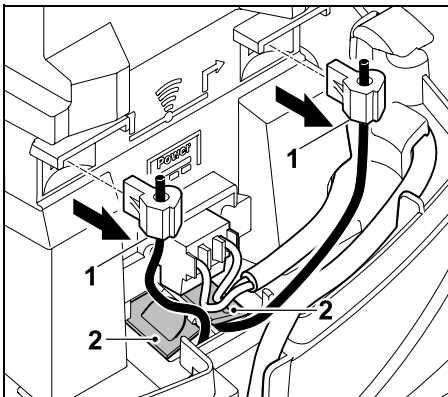


Montar el cable azul (BL) y el cable marrón (BR) en el enchufe tal como se muestra en la ilustración. Apretar los tornillos (1).

16.8 Almacenamiento y parada invernal

Si el robot cortacésped va a estar parado por un tiempo prolongado (p. ej., por parada invernal), hay que tener en cuenta los puntos siguientes:

- Cargar el acumulador (⇒ 15.8)
- Desconectar servicio automático (⇒ 11.5)
- Activar el máximo nivel de seguridad (protección antirrobo) (⇒ 11.16)
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Activar modo de energía ECO (⇒ 11.11)
- Activar bloqueo de equipo (⇒ 5.2)
- Retirar el enchufe de la red de alimentación
- Retirar la cubierta de la estación de carga (⇒ 9.5)



Desconectar el cable delimitador (1). Abrir las cubiertas del canal para cables (2) y sacar el cable delimitador de la base de la estación de carga junto con los conectores de sujeción.

! No desmontar los conectores de sujeción del cable delimitador. Son de un solo uso. Podrá encontrar conectores de sujeción adicionales en su distribuidor especializado VIKING. (⇒ 17.)

No retirar el cable delimitador de la superficie a cortar.

- Desconectar el cable eléctrico de la estación de carga
- Montar la cubierta de la estación de carga (⇒ 9.5)
- Desmontar la estación de carga
- Proteger los extremos libres (conectores) del cable delimitador de la influencia del entorno (p. ej., cubrirlos con una cinta aislante adecuada).
- Limpiar a fondo todos los componentes externos del robot cortacésped y de la estación de carga

- Guardar el robot cortacésped junto con la estación de carga y la fuente de alimentación en posición normal y en un lugar seco, cerrado y sin polvo. Conectar el robot cortacésped a la estación de carga. Asegúrese de que el equipo quede fuera del alcance de los niños.
- Guardar el robot cortacésped sólo en un estado de servicio seguro
- Mantener todos los tornillos firmemente apretados, sustituir las indicaciones de advertencia y peligro del equipo que sean ilegibles, y revisar la máquina completa para ver si presenta signos de desgaste o daños. Sustituya las piezas desgastadas o dañadas.
- Deben eliminarse siempre las posibles anomalías presentes en el equipo antes de guardarlo.



No depositar ni almacenar nunca objetos en el robot cortacésped o la estación de carga.

Nueva puesta en marcha del robot cortacésped tras una interrupción prolongada:

- Preparar la superficie a cortar: Retirar los cuerpos extraños y cortar primero el césped muy alto con un cortacésped convencional.
- Instalar la estación de carga (⇒ 9.5) y conectar el cable delimitador. (⇒ 9.7)
- Cargar el acumulador. (⇒ 15.8)
- Comprobar la hora y la fecha y ajustarlas en caso necesario. (⇒ 11.11)
- Comprobar el plan de corte y cambiarlo en caso necesario. (⇒ 11.6)
- Conectar el automático. (⇒ 11.5)

• MI 632 C, MI 632 PC:

En caso necesario, activar el modo de energía GPRS (⇒ 11.11) y conectar el protector GPS. (⇒ 11.16)

17. Piezas de recambio habituales

Cuchilla:

6309 702 0100

Acumulador AAI 130 (MI 632):

6309 400 6510

Acumulador AAI 200 (MI 632 P):

6309 400 6500

Piqueta AFN 051:

6309 007 1000

Cable delimitador ARB 150:

0000 400 8610

Conector de cable ADV 010:

6909 007 1090

Conector AKS 010:

6909 007 1095

18. Accesorios

Hay disponibles otros accesorios para el equipo.

Encontrará más información en su Distribuidor especializado VIKING, en Internet (www.stihl.es) o en el catálogo VIKING.



Por motivos de seguridad, con el equipo sólo pueden utilizarse accesorios autorizados por VIKING.

19. Reducir el desgaste y prevenir daños

Información importante referente al mantenimiento y cuidado del grupo de productos

Robot cortacésped, de acumulador

VIKING no se hace responsable de los daños personales y materiales ocasionados por la no observación de las indicaciones contenidas en las instrucciones de funcionamiento, especialmente en lo referente a la seguridad, el funcionamiento y el mantenimiento, o de los daños que aparezcan debidos a una utilización de accesorios o de piezas de repuesto no autorizadas.

Siga siempre las instrucciones siguientes, que son importantes para evitar daños o un desgaste excesivo de su equipo VIKING:

1. Piezas de desgaste

Algunas piezas del equipo VIKING están sometidas a un desgaste normal, incluso utilizando el equipo de manera adecuada, por lo que deberán ser sustituidas a tiempo (dependiendo del tipo y de la duración de uso).

Estas son, entre otras:

- Cuchilla
- Acumulador

2. Observación de las indicaciones del presente manual de instrucciones

El uso, mantenimiento y almacenamiento del equipo VIKING deberá efectuarse con sumo cuidado, tal y como se describe en este manual de instrucciones. El propio usuario es el responsable de todos los

daños ocasionados por incumplimiento de las indicaciones de seguridad, utilización y mantenimiento.

Esto es especialmente válido en caso de:

- manejo incorrecto del acumulador (al cargarlo o almacenarlo),
- conexiones eléctrica incorrecta (tensión),
- modificaciones en el producto no autorizadas por VIKING,
- utilización de herramientas o accesorios no autorizados ni adecuados para el equipo, o de una calidad inferior,
- uso inadecuado del producto,
- utilización del producto en eventos deportivos o en competiciones,
- daños ocasionados como consecuencia de un uso continuado del producto con componentes defectuosos.

3. Trabajos de mantenimiento

Todos los trabajos descritos en el apartado titulado "Mantenimiento" tienen que ser ejecutados regularmente.

Si el usuario no puede realizar alguno de estos trabajos de mantenimiento, deberá encomendar esta tarea a un establecimiento especializado.

VIKING recomienda que los trabajos de mantenimiento y reparación sean llevados a cabo exclusivamente por un Distribuidor Autorizado VIKING.

Los Distribuidores Oficiales VIKING reciben formación e información técnica regularmente.

Si se descuidan estos trabajos pueden producirse daños de los que será responsable el usuario.

Los posibles daños son, entre otros:

- daños en el equipo debido a una limpieza insuficiente o incorrecta,
- daños por corrosión y otros daños derivados de un almacenamiento indebido,
- daños en el equipo debido a la utilización de piezas de recambio de una calidad inferior,
- daños por no realizar un mantenimiento periódico o por realizar un mantenimiento insuficiente, o bien por no realizar los trabajos de mantenimiento o reparación en un taller especializado.

20. Protección del medio ambiente

Los embalajes, el equipo y los accesorios están fabricados con materiales reciclables y deben desecharse correspondientemente.

Una eliminación de restos de materiales por separado, respetando el medio ambiente, ofrece la posibilidad de reciclar las materias primas empleadas. Por esta razón, debe llevar el equipo a un centro de reciclaje cuando desee deshacerse de él. Tenga en cuenta para ello las indicaciones del capítulo "Eliminación". (⇒ 6.11)



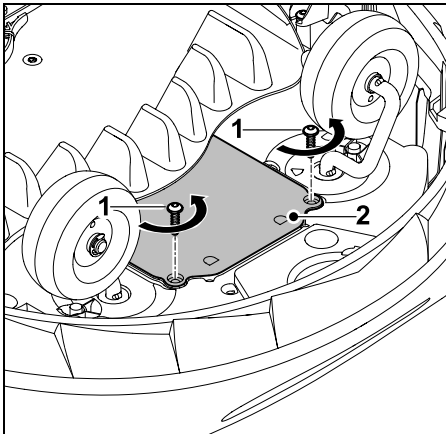
Los productos desechables, como los acumuladores, deben eliminarse siempre correctamente. Observe las normativas locales.



Los acumuladores de iones de litio no deben eliminarse con la basura normal, sino que hay que entregarlos en un establecimiento especializado o en un centro de recogida de desechos especiales.

20.1 Desmontar el acumulador

- Activar bloqueo de equipo. (⇒ 5.2)
- Ajustar la altura de corte mínima. (⇒ 9.3)
- Colocar el robot cortacésped boca arriba.



Desenroscar los tornillos (1) y retirar la cubierta (2).

- Sacar el acumulador del compartimento para la batería (⇒ 9.2), volver a colocar la cubierta y enroscar los tornillos.



¡Peligro de lesiones!

Evitar que el acumulador sufra daños.

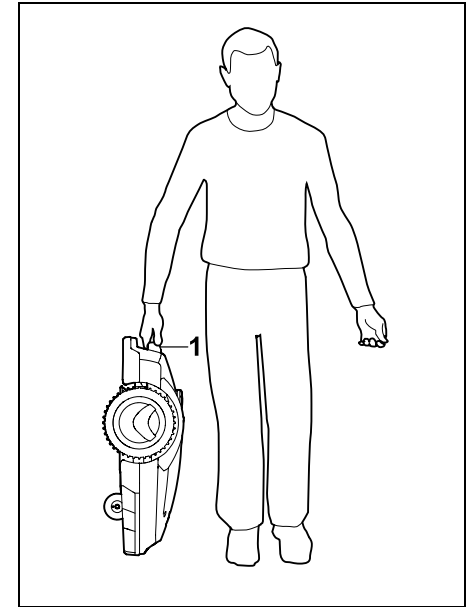
21. Transporte



¡Peligro de lesiones!

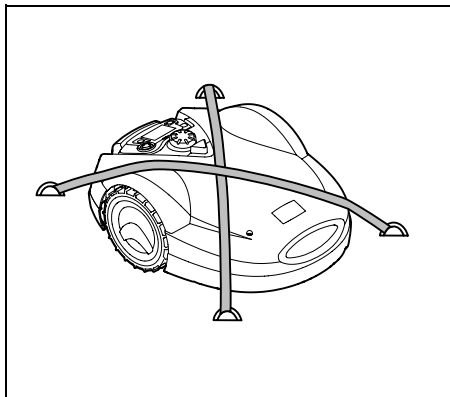
Antes del transporte, leer detenidamente el capítulo "Para su seguridad" (⇒ 6.), especialmente el subcapítulo "Transporte del equipo" (⇒ 6.5) y seguir todas las normas de seguridad. Activar siempre el bloqueo del equipo. (⇒ 5.2)

21.1 Levantar o sostener el equipo



Levantar y transportar el cortacésped por el asa de transporte (1). Asegurarse de que haya siempre suficiente distancia entre la cuchilla y el cuerpo, especialmente los pies y las piernas.

21.2 Amarrar el equipo



Asegurar el cortacésped sobre la superficie de carga. Para ello, fijar el equipo como se muestra en la ilustración utilizando medios de sujeción apropiados (correas, cuerdas).

Asegurar también las piezas del equipo que se incluyan en el transporte (p. ej. la estación de carga, piezas pequeñas) para que no se muevan.

22. Declaración de conformidad CE del fabricante

Nosotros,

VIKING GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
A 6336 Langkampfen/Kufstein

declaramos que la máquina

Cortacésped, automático y de acumulador (MI)

Marca: VIKING
Tipo: MI 632.0
MI 632.0 P

Marca: VIKING
MI 632.0 C
MI 632.0 PC
6309

Identificación de serie
con la
estación de carga

Marca: VIKING
Tipo: ADO 600
Identificación de serie
6309

cumple con las siguientes directivas de la CE:
2002/96/EC, 2004/108/EC, 2006/42/EC,
2006/66/EC, 2011/65/EC

Los modelos MI 632.0 C, MI 632.0 PC cumplen adicionalmente con la siguiente directiva CE:
1999/5/EC

Estos productos han sido desarrollados de acuerdo con las siguientes normas:
EN 60335-1, EN 50636-2-107

Recopilación y conservación de la documentación técnica:
Sven Zimmermann
VIKING GmbH

El año de fabricación y el número de serie se indican en la placa de modelo del equipo.

Langkampfen,
2015-01-02 (AAAA-MM-DD)

VIKING GmbH



Sven Zimmermann

Jefe del departamento de construcción

23. Datos técnicos

**MI 632.0, MI 632.0 P,
MI 632.0 C, MI 632.0 PC:**

Identificación de serie	6309
Sistema de corte	Mecanismo de mulching
Dispositivo de corte	Barra portacuchillas
Ancho de corte	30 cm
Velocidad del dispositivo de corte	3150 rpm
Tipo de acumulador	Iones de litio
Tensión acumul. U _{CC}	29 V
Altura de corte	20 - 60 mm
Clase de protección	III
Tipo de protección	IPX1
Según la directiva 2006/42/EC y la norma EN 50636-2-107:	
Potencia sonora medida: L _{WA}	61,0 dB(A)
Factor K _{WA}	2,0 dB(A)
L _{WA} + K _{WA}	63 dB(A)
Nivel sonoro L _{pA}	50 dB(A)
Factor K _{pA}	2 dB(A)
Longitud	73 cm
Ancho	54 cm
Altura	27 cm
MI 632.0, MI 632.0 P:	
Peso (sin acumulador)	12 kg

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Peso (sin
acumulador) 12 kg

MI 632.0, MI 632.0 C:

Tamaño máximo de
la superficie a cortar 3000 m²
Potencia 120 W
Fuente de
alimentación HLG-120H
2,9 A
Referencia acumul.
AAI 130
Energía acumulador 130 Wh
Capacidad
acumulador 4,5 Ah
Peso del acumulador 1,10 kg

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Tamaño máximo de
la superficie a cortar 4000 m²
Potencia 185 W
Fuente de
alimentación HLG-185H
4,4 A
Referencia acumul.
AAI 200
Energía acumulador 194 Wh
Capacidad
acumulador 6,8 Ah
Peso del acumulador 1,40 kg

Estación de carga ADO 600:

Tensión U_{CC} 42 V
Clase de protección III
Tipo de protección IPX1
Peso 3 kg

Fuente de alimentación:

Tensión U_{CA} 100 - 240 V
Frecuencia 50/60 Hz

Fuente de alimentación:

Tensión U_{CC} 42 V
Clase de protección II
Tipo de protección IP67

Transporte de acumuladores de VIKING:

Los acumuladores VIKING cumplen los requisitos mencionados en el manual de la ONU ST/SG/AC.10/11/Rev.5 Parte III, subapartado 38.3.

El usuario puede transportar los acumuladores VIKING sin apoyos adicionales hasta el lugar de utilización del equipo.

Para el transporte aéreo o marítimo han de respetarse las prescripciones nacionales respectivas.

Consulte indicaciones de transporte más detalladas en www.viking-garden.com/safety-data-sheets

REACH:




REACH es el marco reglamentario de la CE sobre registro, evaluación y autorización de sustancias químicas. Más información sobre el cumplimiento del reglamento REACH (CE) Nr. 1907/2006 en www.stihl.com/reach


24. Mensajes

Los mensajes informan de errores, anomalías y recomendaciones activos. Se muestran en una ventana de diálogo y se pueden abrir pulsando la tecla OK en el menú "Mensajes". (⇒ 11.9)

Las recomendaciones y los mensajes activos también aparecen en el indicador de estado. (⇒ 11.2)

En los detalles del mensaje se pueden consultar el código del mensaje, el momento de su aparición, la prioridad y la frecuencia de aparición.

- Las **recomendaciones** tienen la prioridad "Baja" o "Inform.", y aparecen en el indicador de estado alternativamente con el texto "Robot listo p.servicio". El robot cortacésped puede seguir en marcha y el servicio automático proseguirá. 
- Las **anomalías** tienen la prioridad "Media" y precisan la acción del usuario. El robot cortacésped puede seguir en marcha una vez se haya eliminado la anomalía. 
- En los **errores** con la prioridad "Alta" aparece en el display el texto "Contactar con distribuidor especializado". El robot cortacésped puede seguir en marcha una vez haya eliminado el error el Distribuidor especializado VIKING. 

 Si a pesar de la solución propuesta el mensaje permanece activo, contactar con el Distribuidor especializado VIKING.

Los errores que sólo puede solucionar un Distribuidor especializado VIKING no se listan a continuación. Si surgiera un error de este tipo, se deben transmitir al Distribuidor especializado el código de error de 4 cifras y el texto del error.

**MI 632 C, MI 632 PC:**

Los mensajes que alteran el funcionamiento normal del equipo también son enviados a la aplicación. (⇒ 10.)

Una vez enviado el mensaje, el robot cortacésped pasa al modo de espera y desactiva la comunicación por telefonía móvil para proteger el acumulador.

Mensaje:

0001 – Pérdida datos
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- Se ha llevado a cabo la actualización del software del equipo
- Pérdida de tensión
- Error de software o hardware

Solución:

- Después de pulsar la tecla OK, el robot cortacésped funciona con los ajustes predefinidos. Comprobar y corregir los ajustes (fecha, hora, plan de corte)

Mensaje:

0100 – Acumul. descargado
Cargar acumulador

Posible causa:

- Tensión del acumulador demasiado baja

Solución:

- Para cargar el acumulador, colocar el robot cortacésped en la estación de carga (⇒ 15.8)

Mensaje:

0180 – Temperatura baja
Rango de temperatura no alcanzado

Posible causa:

- Temperatura en el interior del robot cortacésped demasiado baja

Solución:

- Dejar que el robot cortacésped se caliente

Mensaje:

0181 – Temperatura alta
Rango de temperatura sobrepasado

Posible causa:

- Temperatura en el interior del robot cortacésped demasiado alta

Solución:

- Dejar que el robot cortacésped se enfríe

Mensaje:

0183 – Temperatura demasiado alta
Véase el mensaje 0181

Mensaje:

0185 – Temperatura alta
Véase el mensaje 0181

Mensaje:

0186 – Temperatura baja
Véase el mensaje 0180

Mensaje:

0187 – Temperatura alta
Véase el mensaje 0181

Mensaje:

0302 – Avería motor accion.
Rango de temperatura sobrepasado

Posible causa:

- Termosensor del motor de accionamiento izquierdo demasiado alta

Solución:

- Dejar que el robot cortacésped se enfríe

Mensaje:

0305 – Avería motor accion.
Rueda izquierda está inmovilizada

Posible causa:

- Sobrecarga de la rueda motriz izquierda.

Solución:

- Limpiar el robot cortacésped (⇒ 16.2)
- Eliminar las irregularidades (hoyos, depresiones) de la superficie a cortar.

Mensaje:

0402 – Avería motor accion.
Rango de temperatura sobrepasado

Posible causa:

- Termosensor del motor de accionamiento derecho demasiado alta

Solución:

- Dejar que el robot cortacésped se enfríe

Mensaje:

0405 – Avería motor accion.
Rueda derecha está inmovilizada

Posible causa:

- Sobrecarga de la rueda motriz derecha

Solución:

- Limpiar el robot cortacésped (⇒ 16.2)
 - Eliminar las irregularidades (hoyos, depresiones) de la superficie a cortar
-

Mensaje:

0502 – Avería motor corte
Rango de temperatura sobrepasado

Posible causa:

- Temperatura del motor de corte demasiado alta

Solución:

- Dejar que el robot cortacésped se enfríe
-

Mensaje:

0505 – Avería motor corte
Cuchilla está inmovilizada

Posible causa:

- El motor de corte no se puede conectar
- Sobrecarga en el motor de corte

Solución:

- Limpiar las cuchillas y el equipo de corte (⇒ 16.2)
 - Ajustar una altura de corte mayor (⇒ 9.3)
 - Eliminar las irregularidades (hoyos, depresiones) de la superficie a cortar
-

Mensaje:

0701 – Avería acumulador
Abandonar rango de temperatura

Posible causa:

- Temperatura del acumulador demasiado baja o demasiado alta

Solución:

- Dejar que se caliente o se enfríe el robot cortacésped. Tener en cuenta el rango de temperatura permitido del acumulador (⇒ 6.4)
-

Mensaje:

0703 – Acumul. descargado
Véase el mensaje 0100

Mensaje:

0704 – Acumul. descargado
Véase el mensaje 0100

Mensaje:

1000 – Vuelco
Inclinación admisible sobrepasada

Posible causa:

- El sensor de inclinación ha detectado un vuelco

Solución:

- Colocar el robot cortacésped sobre las ruedas, comprobar si está dañado y confirmar el mensaje con OK
-

Mensaje:

1010 – Robot cort.levantado
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- El robot cortacésped se ha levantado por el capó

Solución:

- Comprobar la movilidad del capó y confirmar el mensaje con OK
-

Mensaje:

1020 – Tecla STOP accionada
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- Se ha pulsado la tecla STOP

Solución:

- Confirmar el mensaje con la tecla OK
-

Mensaje:

1030 – Fallo en el capó
Comprobar el capó
Después pulsar OK

Posible causa:

- No se ha detectado ningún capó

Solución:

- Comprobar el capó (movilidad, posición fija) y confirmar con el mensaje OK
-

Mensaje:

1100 – Consola de mando
Consola de mando retirada durante la marcha

Posible causa:

- La consola de mando se ha retirado durante el servicio automático

Solución:

- Confirmar el mensaje con OK. Después de accionar la consola de mando se vuelve a conectar el servicio automático
-

Mensaje:

1120 – Capó bloqueado
Comprobar el capó
Después pulsar OK

Posible causa:

- Colisión permanente detectada

Solución:

- Liberar el robot cortacésped, retirar el obstáculo en caso necesario o modificar el recorrido del cable delimitador. A continuación, confirmar el mensaje con OK
 - Comprobar la movilidad del capó y confirmar el mensaje con OK
-

Mensaje:

1125 – Eliminar obstáculo
Comprob. tendido cable

Posible causa:

- Cable delimitador tendido incorrectamente

Solución:

- Comprobar el tendido del cable delimitador, comprobar las distancias con la regla virtual (⇒ 12.3)
-

Mensaje:

1130 – Está inmovil.
Liberar el robot cortacésped
Después pulsar OK

Posible causa:

- El robot cortacésped está atascado
- Las ruedas motrices giran

Solución:

- Liberar el robot cortacésped, eliminar las irregularidades de la superficie a cortar o modificar el recorrido del cable delimitador. A continuación, confirmar el mensaje con OK
 - Limpiar las ruedas motrices. En caso necesario, evitar el uso durante la lluvia. A continuación, confirmar el mensaje con OK (⇒ 11.12)
-

Mensaje:

1135 – Fuera
Colocar el robot cortacésped en la superficie a cortar

Posible causa:

- El robot cortacésped se encuentra fuera de la superficie a cortar.

Solución:

- Trasladar el robot cortacésped a la superficie a cortar
-

Mensaje:

1140 – Demas.inclin.
Comprob. tendido cable

Posible causa:

- El sensor de inclinación ha detectado una pendiente de más de 19°

Solución:

- Modificar el recorrido del cable delimitador, excluir superficies de césped con una pendiente de más de 19°
-

Mensaje:

1160 – Empuñad. accionada
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- El robot cortacésped se ha levantado por el asa de transporte

Solución:

- Confirmar el mensaje con la tecla OK
-

Mensaje:

1170 – Ninguna señal
Comprobar señal cable

Posible causa:

- La señal del cable no se recibe durante el servicio
- El robot cortacésped se encuentra fuera de la superficie a cortar.
- La estación de carga o los componentes electrónicos se han sustituido

Solución:

- Comprobar alimentación de tensión de la estación de carga
 - Comprobar el LED en la estación de carga. El LED rojo debe estar constantemente encendido durante el servicio (⇒ 13.1)
 - Trasladar el robot cortacésped a la superficie a cortar
 - Conectar el robot cortacésped a la estación de carga (⇒ 11.16)
-

Mensaje:

1180 – Conectar robot cortac. a la estación de carga
Conexión automática
no es posible

Posible causa:

- La estación de carga no se ha encontrado

Solución:

- Comprobar el LED en la estación de carga. En caso necesario, conectar la estación de carga (⇒ 13.1)
 - Comprobar la carga (⇒ 15.7)
-

Mensaje:

1190 – Error conex.a estac.
Estación carga ocupada

Posible causa:

- Estación de carga conectada a un segundo robot cortacésped

Solución:

- Conectar el robot cortacésped a la estación de carga cuando ésta vuelva a estar libre.
-

Mensaje:

1200 – Avería motor corte
Véase el mensaje 0505

Mensaje:

1210 – Avería motor accion.
Rueda inmovilizada

Posible causa:

- Sobrecarga de una rueda motriz

Solución:

- Limpiar el robot cortacésped (⇒ 16.2)
 - Eliminar las irregularidades (hoyos, depresiones) de la superficie a cortar.
-

Mensaje:

1220 – Lluvia detectada
Corte interrumpido

Posible causa:

- El proceso de corte se ha interrumpido o no ha comenzado por causa de la lluvia

Solución:

- No es necesaria ninguna acción. En caso necesario, ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)
-

Mensaje:

2000 – Problema de señal
Conectar robot cortac. a la estación de carga

Posible causa:

- Señal de cable incorrecta, se requiere una sintonización precisa

Solución:

- Colocar el robot cortacésped en la estación de carga. A continuación, pulsar OK
-

Mensaje:

2010 – Cambiar la cuchilla
Vida útil admisible alcanzada

Posible causa:

- La cuchilla se ha utilizado más de 200 horas. Es necesario cambiarla

Solución:

- Cambiar la cuchilla y, a continuación, confirmar el cambio de cuchilla en el menú "Servicio" (⇒ 16.4)
-

Mensaje:

2020 – Recomendación
Servicio anual por distribuidor especial.

Posible causa:

- Servicio técnico recomendado

Solución:

- Encargar la realización del servicio anual al Distribuidor especializado VIKING
-

Mensaje:

2030 – Acumulador
Vida útil admisible alcanzada

Posible causa:

- Es necesario sustituir el acumulador

Solución:

- Acudir a un Distribuidor Especializado VIKING para sustituir el acumulador.
-

Mensaje:

2032 – Avería acumulador durante la carga
Véase el mensaje 0701

Mensaje:

2040 – Avería acumulador al iniciarse el corte de césped
Véase el mensaje 0701

Mensaje:

2050 – Adaptar plan corte
Prolongar tiempos de actividad

Posible causa:

- Los tiempos de actividad se han acortado/borrado o la duración de corte se ha prolongado. Los tiempos de actividad memorizados no son suficientes para los procesos de corte necesarios

Solución:

- Prolongar los tiempos de actividad (⇒ 11.7) o reducir la duración de corte (⇒ 11.8)

Mensaje:

2060 – Corte finalizado
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- Corte en superficie contigua finalizado con éxito

Solución:

- Llevar el robot cortacésped a la superficie a cortar y conectarlo a la estación de carga para cargar el acumulador (⇒ 15.7)

Mensaje:

2070 – Señal de GPS
Sin recepción en el borde

Posible causa:

- Todo el borde de la superficie a cortar se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Repetir el recorrido de borde (⇒ 11.14)
- Contactar al distribuidor especializado para un diagnóstico detallado

Mensaje:

2071 – Señal de GPS
Sin recepción en punto de inicio 1

Posible causa:

- El punto de inicio 1 se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Cambiar la posición del punto de inicio 1 (⇒ 11.15)

Mensaje:

2072 – Señal de GPS
Sin recepción en punto de inicio 2

Posible causa:

- El punto de inicio 2 se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Cambiar la posición del punto de inicio 2 (⇒ 11.15)

Mensaje:

2073 – Señal de GPS
Sin recepción en punto de inicio 3

Posible causa:

- El punto de inicio 3 se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Cambiar la posición del punto de inicio 3 (⇒ 11.15)

Mensaje:

2074 – Señal de GPS
Sin recepción en punto de inicio 4

Posible causa:

- El punto de inicio 4 se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Cambiar la posición del punto de inicio 4 (⇒ 11.15)

Mensaje:

2075 – Señal de GPS
Sin recepción en zona deseada

Posible causa:

- La zona deseada se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Determinar nuevamente la zona deseada (⇒ 10.)

Mensaje:

2076 – Señal de GPS
Zona deseada no se ha encontrado

Posible causa:

- La zona deseada no se ha podido encontrar al recorrer el borde

Solución:

- Determinar nuevamente la zona deseada. Prestar atención a que la zona deseada y el cable delimitador se entrecrucen (⇒ 10.)

Mensaje:

2077 – Zona deseada
Zona deseada fuera de zona delimitada

Posible causa:

- La zona deseada se encuentra fuera de la zona delimitada memorizada

Solución:

- Determinar nuevamente la zona deseada (⇒ 10.)
-

Mensaje:

2080 – Red
Sin recepción GPRS

Posible causa:

- No es posible establecer una conexión de GPRS; la superficie a cortar se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- Contactar al distribuidor especializado para un diagnóstico detallado
-

Mensaje:

2100 – Protector GPS
Zona delimitada abandonada
Equipo bloqueado

Posible causa:

- El robot cortacésped ha sido alejado de la zona delimitada

Solución:

- Lleve el robot cortacésped nuevamente a la zona delimitada e introduzca el código PIN (⇒ 5.10)
-

Mensaje:

2110 – Protector GPS
Nueva localización
Nueva instalación necesaria

Posible causa:

- El robot cortacésped se ha puesto en servicio en otra superficie a cortar. La señal de cable de la segunda estación de carga ya ha sido memorizada.

Solución:

- Realizar una nueva instalación (⇒ 11.14)
-

Mensaje:

2200 – Estado SIM
Prolongar contrato

Posible causa:

- El contrato de servicio M2M vence en breve

Solución:

- Prolongar el contrato; su distribuidor especializado VIKING le ofrecerá más información al respecto
-

Mensaje:

4001 – Error interno
Abandonar rango de temperatura

Posible causa:

- Temperatura del acumulador o del interior del equipo demasiado baja o demasiado alta

Solución:

- Dejar que se caliente o se enfríe el robot cortacésped. Tener en cuenta el rango de temperatura permitido del acumulador (⇒ 6.4)
-

Mensaje:

4002 – Vuelco
Véase el mensaje 1000

Mensaje:

4003 – Capó levantado
Comprobar el capó
Después pulsar OK

Posible causa:

- El capó se ha levantado.

Solución:

- Comprobar el capó y confirmar el mensaje con OK.
-

Mensaje:

4004 – Error interno
Para liberar pulsar OK

Posible causa:

- Error en el desarrollo del programa
- Fallo eléctrico durante el servicio automático
- El robot cortacésped se encuentra fuera de la superficie a cortar

Solución:

- Confirmar el mensaje con la tecla OK
 - Comprobar la alimentación de corriente de la estación de carga. El LED rojo debe estar constantemente encendido durante el servicio. A continuación, pulsar la tecla OK (⇒ 13.1)
 - Trasladar el robot cortacésped a la superficie a cortar y, a continuación, pulsar la tecla OK
-

Mensaje:

4005 – Error interno
Véase el mensaje 4004

Mensaje:

4006 – Error interno
Véase el mensaje 4004

Mensaje:

4008 – Error interno
Véase el mensaje 4004

25. Localización de anomalías

✘ En caso necesario ponerse en contacto con un establecimiento especializado: VIKING recomienda los Distribuidores Autorizados VIKING.

Anomalía:

El robot cortacésped trabaja en el momento incorrecto

Posible causa:

- Hora y fecha ajustadas incorrectamente
- Tiempos de actividad ajustados incorrectamente
- El equipo ha sido puesto en marcha por una persona no autorizada

Solución:

- Ajustar hora y fecha (⇒ 11.11)
 - Ajustar tiempos de actividad (⇒ 11.6)
 - Ajustar nivel de seguridad "Media" o "Alta" (⇒ 11.16)
-

Anomalía:

El robot cortacésped no trabaja durante el tiempo de actividad

Posible causa:

- Acumulador se está cargando
- Servicio automático desconectado
- Tiempo de actividad desconectado
- Lluvia detectada

- La duración de corte semanal se ha alcanzado. No es necesario otro proceso de corte en esta semana
- El mensaje está activo
- Consola de mando no montada correctamente
- La estación de carga no está conectada a la red eléctrica

Solución:

- Cargar el acumulador por completo (⇒ 15.8)
 - Conectar el servicio automático (⇒ 11.5)
 - Confirmar el tiempo de actividad (⇒ 11.7)
 - Ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)
 - No es necesaria ninguna acción, los procesos de corte se distribuyen automáticamente a lo largo de la semana. En caso necesario, iniciar el proceso de corte con el comando "Corte" (⇒ 11.5)
 - Solucionar la anomalía indicada y confirmar el mensaje con OK (⇒ 11.9)
 - Colocar consola de mando (⇒ 15.2)
 - Comprobar alimentación de tensión de la estación de carga (⇒ 9.5)
-

Anomalía:

El robot cortacésped no corta con el comando "Iniciar el corte" o "Iniciar el corte con retardo".

Posible causa:

- Carga del acumulador insuficiente
- Lluvia detectada
- Consola de mando no montada correctamente
- El mensaje está activo
- Se ha pulsado la tecla Home en la estación de carga – Ir estac activo

Solución:

- Cargar acumulador (⇒ 15.8)
- Ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)

- Colocar consola de mando (⇒ 15.2)
 - Solucionar la anomalía indicada y confirmar el mensaje con OK (⇒ 11.9)
 - Pulsar la tecla Home para desconectar la llamada a la estación o volver a ejecutar el comando después de la conexión a la estación de carga
-

Anomalía:

El robot cortacésped no trabaja y no se visualiza ningún mensaje en el display

Posible causa:

- El equipo está en modo de espera
- Acumulador averiado

Solución:

- Pulsar cualquier tecla para reactivar el robot cortacésped. Aparece el indicador de estado (⇒ 11.2)
 - Cambiar el acumulador (✘)
-

Anomalía:

El robot cortacésped hace mucho ruido y vibra

Posible causa:

- La cuchilla está dañada
- El equipo de corte está muy sucio

Solución:

- Cambiar la cuchilla. Retirar los obstáculos de la superficie de césped (⇒ 16.4), (✘)
 - Limpiar el equipo de corte (⇒ 16.2)
-

Anomalía:

Mal resultado de mulching y corte

Posible causa:

- La altura del césped es excesiva en relación a la altura de corte
- El césped está muy mojado
- Cuchilla desafilada o desgastada
- Tiempos de actividad insuficientes, duración de corte demasiado breve

- El tamaño de la superficie a cortar está ajustado incorrectamente
- Superficie a cortar con césped muy alto
- Fases de lluvia largas

Solución:

- Ajustar la altura de corte (⇒ 9.3)
- Ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)
Posponer tiempos de actividad (⇒ 11.7)
- Cambiar la cuchilla (⇒ 16.4), (✘)
- Prolongar o añadir tiempos de actividad (⇒ 11.7)
Prolongar la duración de corte (⇒ 11.8)
- Crear nuevo plan de corte (⇒ 11.8)
- Para un resultado de corte bonito, el robot cortacésped necesita hasta 2 semanas, dependiendo del tamaño de la superficie a cortar
- Permitir corte con lluvia (⇒ 11.12)
Prolongar tiempos de actividad (⇒ 11.7)

Anomalía:

El display está en un idioma extranjero

Posible causa:

- Se han modificado los ajustes del idioma

Solución:

- Ajustar el idioma (⇒ 11.11)

Anomalía:

En la superficie a cortar hay puntos marrones (se ve la tierra)

Posible causa:

- La duración del corte en relación con la superficie a cortar es excesiva
- El cable delimitador se ha colocado en curvas demasiado estrechas

- El tamaño de la superficie a cortar está ajustado incorrectamente

Solución:

- Reducir la duración de corte (⇒ 11.8)
- Corregir el recorrido del cable delimitador (⇒ 9.6)
- Crear nuevo plan de corte (⇒ 11.8)

Anomalía:

Los procesos de corte son considerablemente más breves de lo habitual

Posible causa:

- El césped es muy alto o está demasiado mojado
- El equipo (equipo de corte, ruedas motrices) está muy sucio
- El acumulador se encuentra al final de su vida útil

Solución:

- Ajustar la altura de corte (⇒ 9.3)
- Ajustar el sensor de lluvia (⇒ 11.12)
Posponer tiempos de actividad (⇒ 11.7)
- Limpiar el equipo (⇒ 16.2)
- Cambiar el acumulador – Tener en cuenta la recomendación que aparece en el display (✘), (⇒ 11.9)

Anomalía:

El robot cortacésped está conectado a la estación de carga. El acumulador no se está cargando

Posible causa:

- Carga del acumulador innecesaria
- La estación de carga no está conectada a la red eléctrica
- Conexión a la estación de carga incorrecta

- Los contactos de carga están corroídos

Solución:

- No es necesaria ninguna acción. La carga del acumulador se lleva a cabo de forma automática cuando la tensión está por debajo de un determinado valor
- Comprobar alimentación de tensión de la estación de carga (⇒ 9.5)
- Colocar el robot cortacésped en la superficie a cortar y volver a enviarlo a la estación de carga (⇒ 11.5).
Comprobar que se carga correctamente. En caso necesario, corregir la posición de la estación de carga (⇒ 9.5)
- Sustituir los contactos de carga (✘)

Anomalía:

No se puede conectar el equipo a la estación de carga

Posible causa:

- Desniveles en la zona de entrada de la estación de carga
- Ruedas motrices o placa base sucias
- Cable delimitador tendido incorrectamente en la zona de la estación de carga
- Extremos del cable delimitador no cortados

Solución:

- Corregir los desniveles en la zona de entrada (⇒ 9.5)
- Limpiar las ruedas motrices y la placa base de la estación de carga (⇒ 16.2)
- Volver a tender el cable delimitador. Asegurarse de que el recorrido es el correcto en la zona de la estación de carga (⇒ 9.6)
- Cortar el cable delimitador como se describe y tenderlo sin reservar cable. No enrollar los extremos sobrantes (⇒ 9.7)

Anomalía:

El robot cortacésped ha atravesado el cable delimitador

Posible causa:

- El cable delimitador está tendido incorrectamente. Las distancias no coinciden
- La superficie a cortar tiene una inclinación excesiva
- El robot cortacésped se ve afectado por interferencias

Solución:

- Comprobar el tendido del cable delimitador (⇒ 11.14), comprobar las distancias con la regla virtual (⇒ 12.3)
- Comprobar el tendido del cable delimitador, bloquear las zonas con una pendiente excesiva (⇒ 11.14)
- Póngase en contacto con su Distribuidor Especializado VIKING (✖)

Anomalía:

El robot cortacésped se atasca con frecuencia

Posible causa:

- La altura de corte es demasiado baja
- Las ruedas motrices están sucias
- Hendiduras, obstáculos en la superficie de corte

Solución:

- Aumentar la altura de corte (⇒ 9.3)
- Limpiar las ruedas motrices (⇒ 16.2)
- Rellenar los agujeros de la superficie a cortar, instalar superficies prohibidas alrededor de obstáculos como raíces superficiales, retirar los obstáculos (⇒ 9.6)

Anomalía:

El sensor de impacto no se activa al topar el robot cortacésped con un obstáculo

Posible causa:

- Obstáculo bajo (con una altura inferior a 10 cm)
- El obstáculo no está arraigado al suelo (p. ej. una fruta caída o una pelota de tenis)

Solución:

- Retirar el obstáculo o acotar la superficie prohibida (⇒ 12.8)
- Retirar el obstáculo

Anomalía:

Carriles de ruedas en el borde de la superficie a cortar

Posible causa:

- Corte del borde demasiado frecuente
- Puntos de inicio en uso
- El acumulador se carga con mucha frecuencia cuando se encuentra al final de su vida útil

Solución:

- Desactivar el corte del borde o reducirlo a una vez a la semana (⇒ 11.14)
- En superficies a cortar adecuadas, iniciar todos los procesos de corte en la estación de carga (⇒ 11.15)
- Cambiar el acumulador – Tener en cuenta la recomendación que aparece en el display (✖), (⇒ 24.)

Anomalía:

Hierba no cortada en el borde de la superficie a cortar

Posible causa:

- Cortar borde desconectado
- Cable delimitador tendido incorrectamente

- La hierba se encuentra fuera del alcance de la cuchilla

Solución:

- Cortar el césped una o dos veces a la semana (⇒ 11.14)
- Comprobar el tendido del cable delimitador (⇒ 11.14), comprobar las distancias con la regla virtual (⇒ 12.3)
- Trabajar regularmente con un cortabordes adecuado las zonas no cortadas

Anomalía:

Ninguna señal de cable

Posible causa:

- Estación de carga desconectada. No hay ningún LED encendido
- La estación de carga no está conectada a la red eléctrica. No hay ningún LED encendido
- El cable delimitador no está conectado a la estación de carga. El LED rojo parpadea
- Cable delimitador interrumpido. El LED rojo parpadea
- El robot cortacésped y la estación de carga no están conectados
- Sistema electrónico defectuoso

Solución:

- Conectar la estación de carga (⇒ 13.1)
- Comprobar alimentación de tensión de la estación de carga (⇒ 9.5)
- Conectar el cable delimitador a la estación de carga (⇒ 9.7)
- Buscar la rotura de cable (⇒ 16.6). A continuación, reparar el cable delimitador con conectores de cable (⇒ 12.12)
- Conectar el robot cortacésped a la estación de carga (⇒ 11.16)
- Contactar con distribuidor especializado VIKING (✖)

Anomalía:

El robot cortacésped no recibe ninguna señal de GPS

Posible causa:

- Se está estableciendo una conexión con satélites
- 3 o menos satélites accesibles
- El equipo se encuentra en una zona de sombra

Solución:

- No es necesaria ninguna acción; el establecimiento de la conexión puede tardar unos minutos
- Rodear o retirar obstáculos apantalladores (p. ej. árboles, aleros)

Anomalía:

El robot cortacésped no puede establecer una conexión de telefonía móvil

Posible causa:

- La superficie a cortar se encuentra en una zona de sombra
- Contrato de servicio M2M vencido
- Módulo de radio no activado

Solución:

- Prolongar el contrato en el distribuidor especializado VIKING (☒)
- Dejar que el distribuidor especializado VIKING active el módulo de radio (☒)

Anomalía:

El robot cortacésped no puede ser alcanzado con la aplicación

Posible causa:

- Robot cortacésped en modo de espera
- No hay conexión a Internet

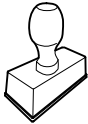
- Al robot cortacésped no se le ha asignado la dirección de correo electrónico correcta

Solución:

- Activar el robot cortacésped pulsando teclas; ajustar el modo de energía "GPRS" (⇒ 11.11)
- Conectar a Internet el equipo en el que se ha instalado la aplicación
- Corregir la dirección de correo electrónico (⇒ 10.)

26. Plan de mantenimiento

26.1 Confirmación de entrega



Modelo: _____
Número de serie: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Fecha: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

Próxima revisión
Fecha: <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Confirmación de servicio técnico

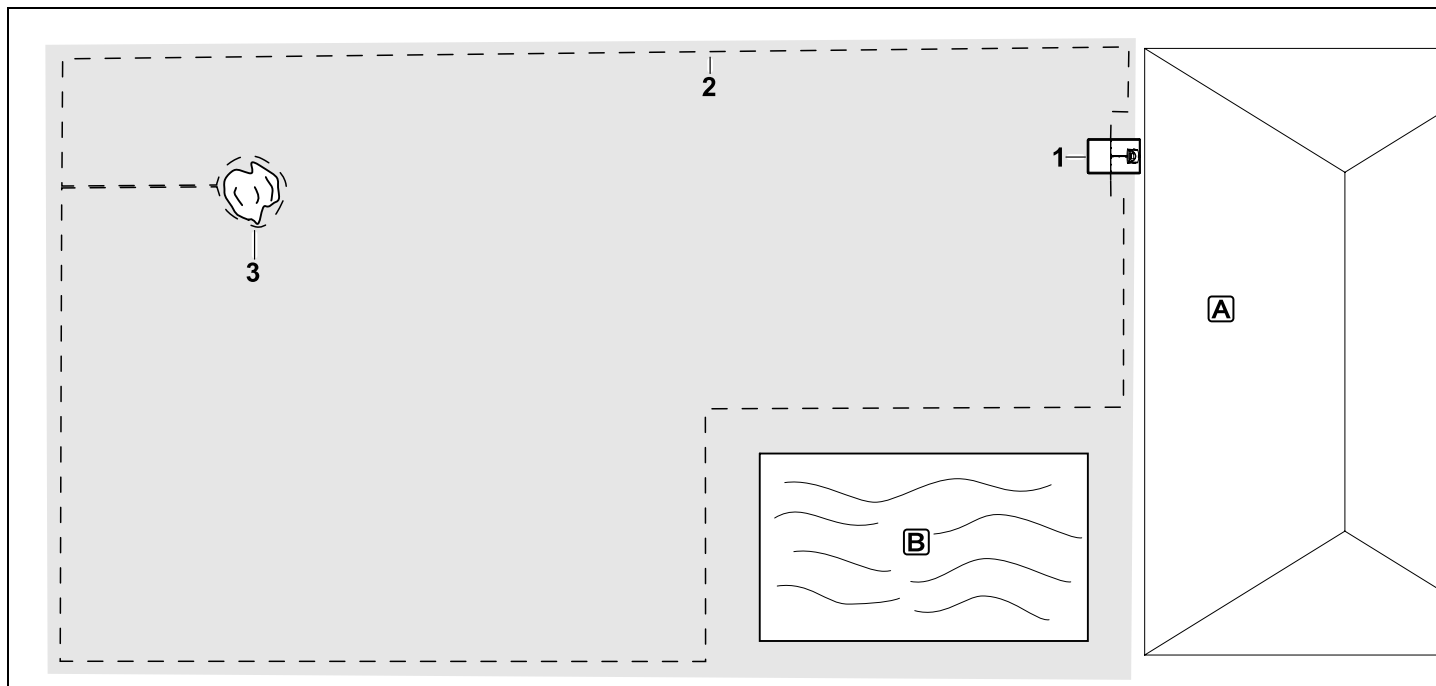


Entregue este Manual de instrucciones a su Distribuidor especializado VIKING al realizarse

trabajos de mantenimiento. Él le confirmará la ejecución de los trabajos de servicio técnico en los campos preimpresos.

-  Servicio técnico realizado el
-  Fecha del próximo servicio técnico

27. Ejemplos de instalación



Superficies a cortar rectangulares con árbol independiente y piscina

Estación de carga:

Posición (1) directamente en casa **A**

Superficie prohibida:

Instalación alrededor de un árbol independiente (3), desde uno de los tramos de unión instalados en el ángulo derecho hasta el borde.

Piscinas:

Por motivos de seguridad (distancia del cable indicada), el cable delimitador (2) se tiende alrededor de la piscina **B**.

Distancia entre cables: (⇒ 12.3)

27 cm o **9 cm** de distancia con el borde
27 cm alrededor del árbol

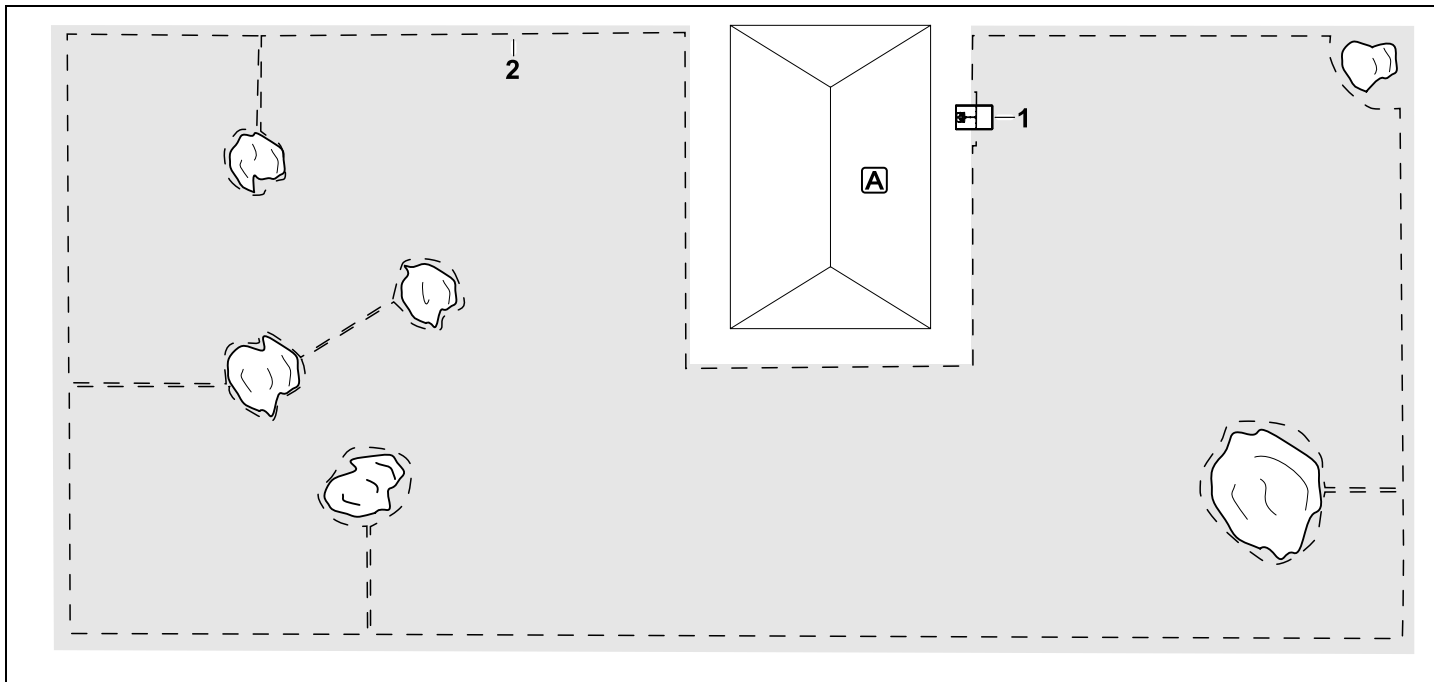
100 cm de distancia con la superficie de agua

Programación:

Después de especificar el tamaño de la superficie a cortar no son necesarios otros ajustes.

Peculiaridades:

Cortar manualmente con regularidad las zonas no cortadas alrededor de la piscina o trabajarlas con un cortabordes adecuado.



Superficies a cortar en forma de U con varios árboles distanciados entre sí

Estación de carga:

Posición (1) directamente en casa **A**

Superficies prohibidas:

Instalación alrededor de los árboles distanciados entre sí, siempre tramos de unión instalados desde el ángulo derecho hasta el borde (2), se deben conectar 2 superficies prohibidas con tramos de unión.

Distancia entre cables: (⇒ 12.3)

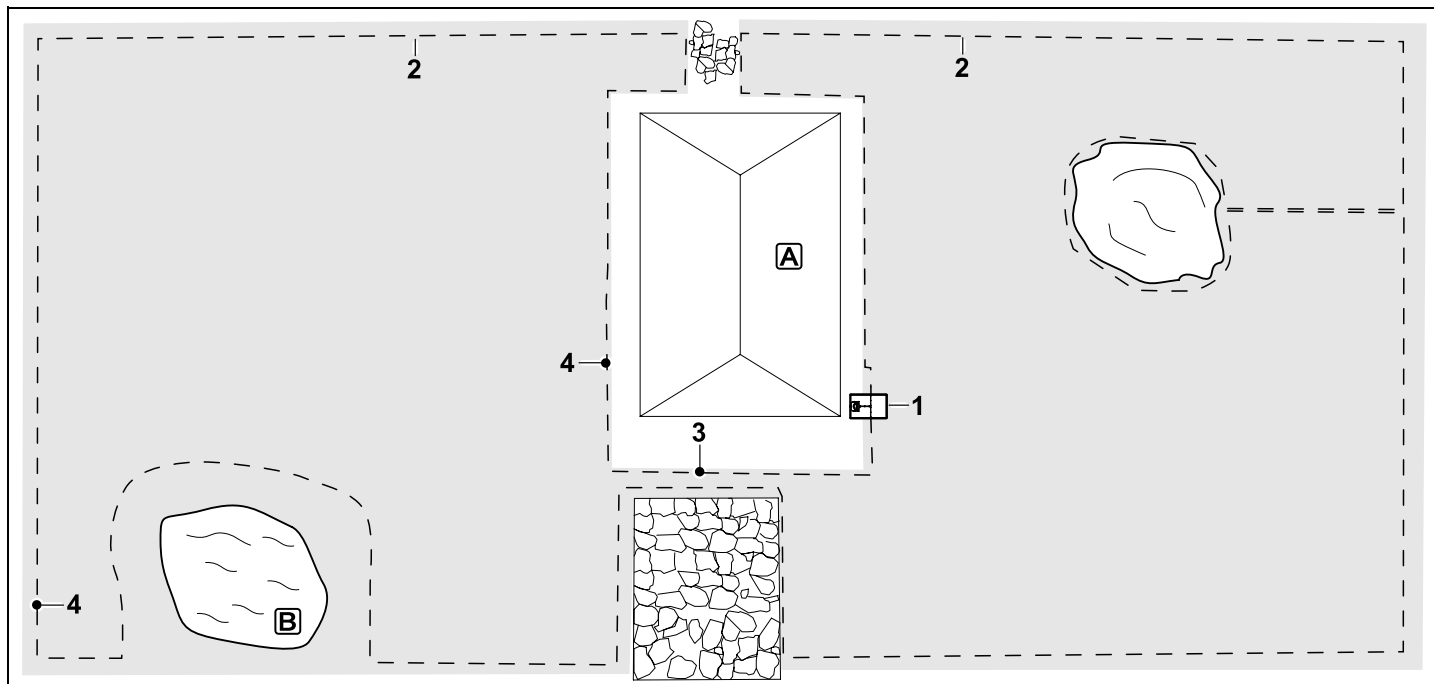
27 cm o **9 cm** de distancia con el borde **27 cm** alrededor de los árboles

Programación:

Después de especificar el tamaño de la superficie a cortar no son necesarios otros ajustes.

Peculiaridades:

El árbol de la esquina de la superficie a cortar – Trabajar regularmente con un cortabordes adecuado la zona situada detrás del árbol acotado o dejar crecer la hierba alrededor.



Superficies a cortar dividida en dos con estanque y un árbol independiente

Estación de carga:

Posición (1) directamente en casa **A**

Superficie prohibida:

Instalación alrededor de un árbol independiente desde uno de los tramos de unión instalados en el ángulo derecho hasta el borde.

Estanque:

Por motivos de seguridad (distancia del cable indicada), el cable delimitador (2) se tiende alrededor del estanque **B**.

Distancia entre cables: (⇒ 12.3)

27 cm o 9 cm distancia con el borde o las terrazas

27 cm alrededor del árbol

100 cm de distancia con la superficie de agua

Paso estrecho:

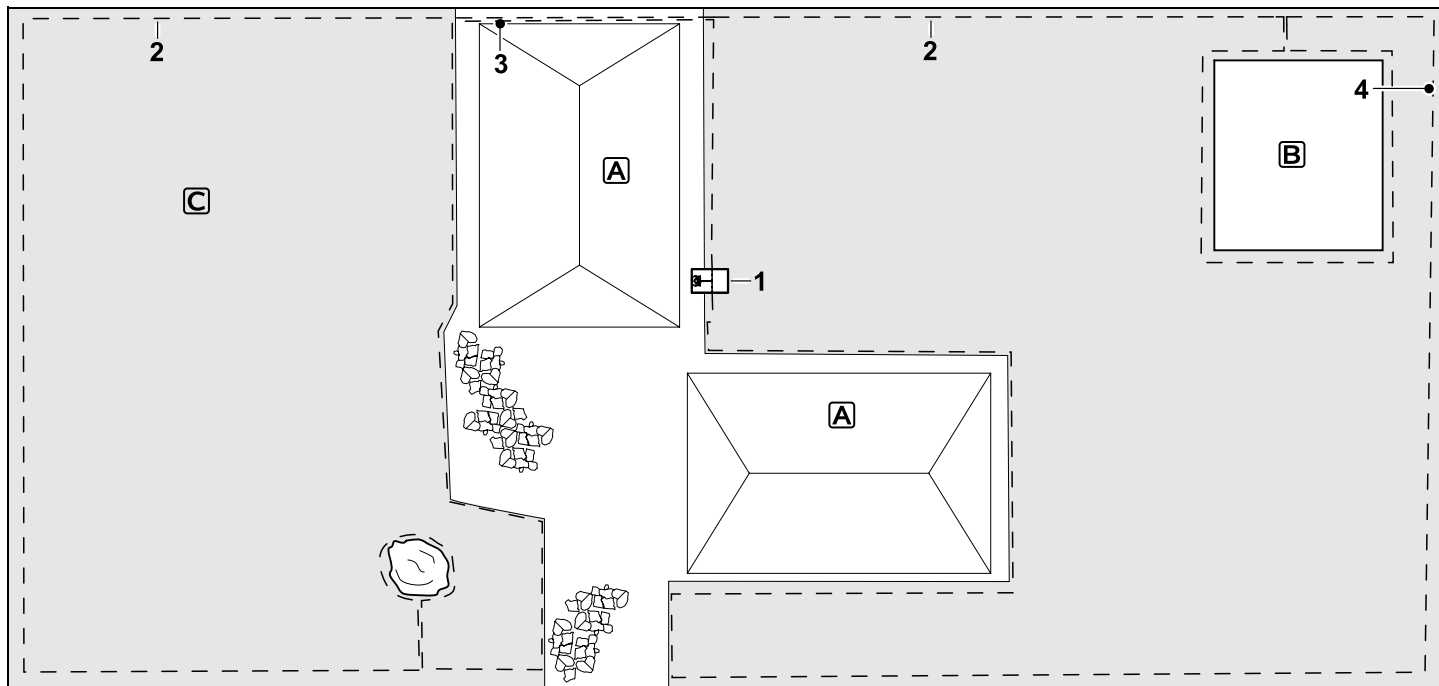
Instalación de un pasillo (3) con **18 cm** de distancia de cable (⇒ 12.10)

Programación:

Especificar el tamaño total de la superficie a cortar, programar 2 puntos de inicio (4) (cerca de la estación de carga y en la esquina con ángulo del estanque) – Frecuencia de inicio siempre del 20% al 25% (⇒ 11.15)

Peculiaridades:

Cortar manualmente con regularidad las zonas no cortadas, p. ej., alrededor del estanque o trabajarlas con un cortabordes adecuado.



Superficie a cortar dividida en dos. El robot cortacésped no puede trasladarse autónomamente de una superficie a cortar a otra.

Estación de carga:

Posición (1) directamente junto a las casas **A**

Superficies prohibidas:

Instalación alrededor del árbol independiente y del huerto **B**, desde uno de los tramos de unión instalados en el ángulo derecho hasta el borde.

Distancia entre cables: (⇒ 12.3)

27 cm o **9 cm** de distancia con el borde (2) o las terrazas **27 cm** alrededor del árbol y del huerto

Tener en cuenta los **54 cm** de distancia mínima del cable en los pasos estrechos detrás del huerto.

Superficies contiguas:

Instalación de una superficie contigua **C**. Guardar los tramos de unión (3) en la terraza en un canal para cables.

Programación:

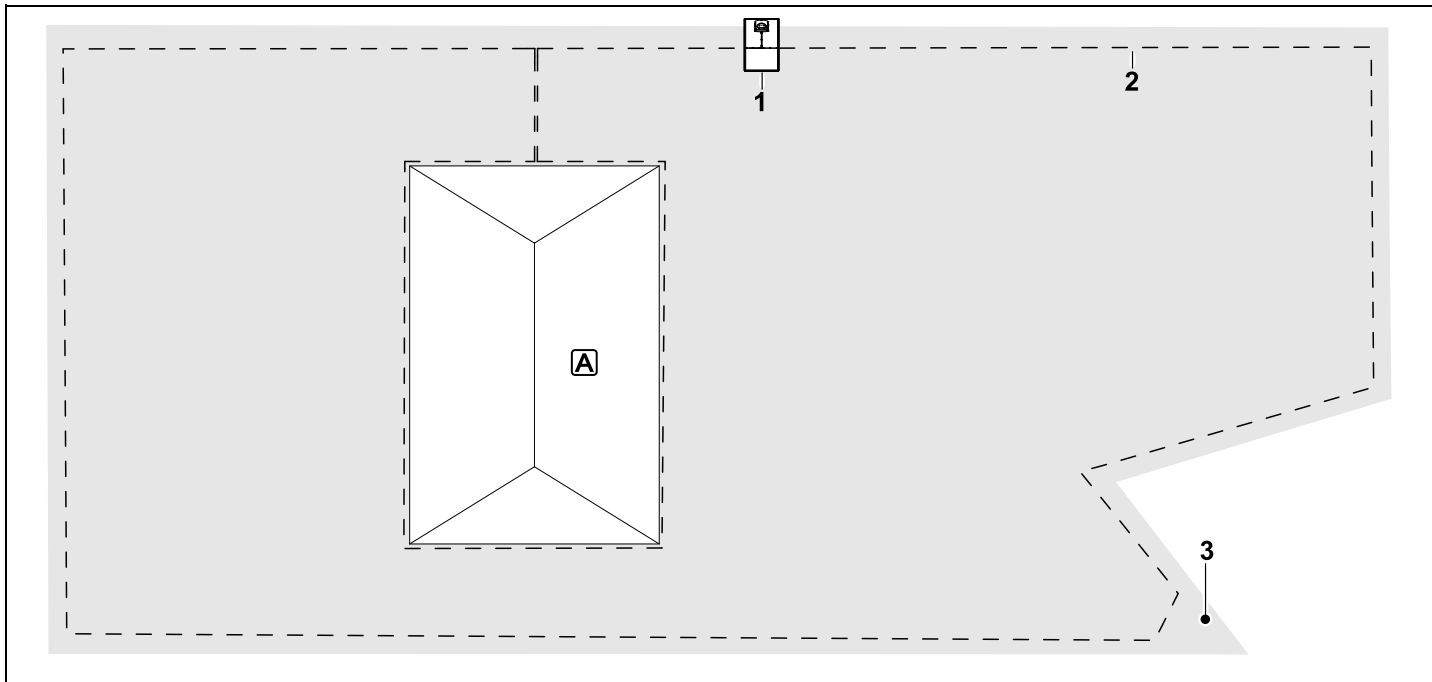
Especificar el tamaño de la superficie a cortar (sin superficie contigua), programar 1 punto de inicio (4) en el paso estrecho. Frecuencia de inicio del 20 % al 25 % (⇒ 11.15)

Peculiaridades:

Llevar el robot cortacésped a la superficie contigua varias veces a la semana y activar el comando "Iniciar el corte". (⇒ 15.5)

Tener en cuenta la capacidad de trabajo. (⇒ 14.4)

En caso necesario, instalar dos superficies a cortar separadas con 2 estaciones de carga.



Superficie a cortar en un edificio independiente.

Estación de carga:

Posición (1) en el borde de la superficie a cortar.

La casa **A** está acotada con una superficie prohibida, por lo que la estación de carga no se puede montar muy cerca de la casa.

Tender el cable de red de la casa a la estación de carga dentro de un canal para cables adecuado.

Superficie prohibida:

Instalación alrededor de la casa, desde uno de los tramos de unión instalados en el ángulo derecho hasta el borde.

Distancia entre cables: (⇒ 12.3)

27 cm o 9 cm de distancia con el borde (2)

Programación:

Después de especificar el tamaño de la superficie a cortar no son necesarios otros ajustes.

Peculiaridades:

En el área de la esquina estrecha del césped (3), tender el cable delimitador como se muestra en la ilustración. Evitar ángulos de menos de 90°. (⇒ 9.6)

Trabajar regularmente con un cortabordes adecuado la zonas de la esquina del césped.

Estimado(a) cliente,

Muito obrigado por ter optado por um produto de alta qualidade da empresa VIKING.

Este produto foi fabricado segundo os mais modernos processos de produção e de qualidade, pois apenas consideramos o nosso objectivo alcançado quando o cliente fica satisfeito com o seu aparelho.

Em caso de dúvidas acerca do seu aparelho, queira contactar o seu distribuidor ou consulte directamente a nossa sociedade de vendas.

Esperamos que o seu aparelho VIKING lhe seja útil



Dr. Peter Pretzsch

Direcção

1. Índice

Sobre este manual de utilização	84
Generalidades	84
Diferenças entre países	84
Instruções sobre a leitura do manual de utilização	84
Descrição do aparelho	86
Robot cortador de relva	86
Unidade de acoplamento	87
Consola de comando	88
Modo de funcionamento do robot cortador de relva	89
Princípio de funcionamento	89
Cortar a relva manualmente	90
Dispositivos de segurança	90
Botão STOP	90
Bloqueio do aparelho	90
Coberturas de protecção	91
Operação de duas mãos	91
Sensor de colisão	91
Protecção de elevação	91
Sensor de inclinação	91
Iluminação do visor	91
Protecção contra roubo	91
Protecção GPS	91
Para sua segurança	91
Generalidades	91
Vestuário e equipamento	93
Aviso – Perigos originados pela corrente eléctrica	93
Bateria	94
Transporte do aparelho	94
Antes da colocação em funcionamento	94
Programação	95
Durante o funcionamento	96
Manutenção e reparações	97
Armazenamento no caso de períodos de paragem mais longos	98
Eliminação	98
Descrição de símbolos	98
Fornecimento	100
Primeira instalação	101
Instruções sobre a primeira instalação	101
Montar a bateria	101
Ajustar a altura de corte	102
Definir idioma, acertar data e hora	102
Instalar unidade de acoplamento	103
Colocar o fio metálico limitador	105
Ligar o fio metálico limitador	107
Acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento	109
Verificar a instalação	110
Programar o robot cortador de relva	111
Concluir a primeira instalação	112
Primeiro processo de corte após a primeira instalação	112
Aplicação VIKING iMow	113
Menu	113
Indicações de comando	113
Indicação de estado	115
Área de informações	116
Menu principal	116
Comandos	117
Plano de corte	118
Plano diário	118
Plano semanal	119
Informação	119
Ajustes	120
iMow – ajustes do aparelho	121

Ajustar o sensor de chuva	121	Adaptar a programação	134
Ajustar a indicação de estado	122	Cortar a relva no modo automático	134
Instalação	122	Cortar a relva independentemente dos tempos de actividade	135
Definir pontos iniciais	122	Cortar a relva manualmente	135
Segurança	123	Acoplar o robot cortador de relva	136
Assistência	124	Carregar bateria	136
Fio metálico limitador	125	Manutenção	137
Planear a colocação do fio metálico limitador	125	Plano de manutenção	137
Criar um esboço da superfície a cortar	125	Limpar o aparelho	138
iRégua	126	Verificar os limites de desgaste da lâmina de corte	138
Locais estreitos	127	Montar e desmontar a lâmina de corte	139
Colocar o fio metálico limitador	127	Afiar a lâmina de corte	140
Ligar o fio metálico limitador	127	Procurar quebra do fio	140
Instalar trajectos de ligação	128	Ficha do transformador	141
Instalar a superfície de bloqueio	128	Arrumação e período de Inverno	141
Superfícies circundantes	129	Peças de reposição comuns	142
Travessas	129	Acessórios	142
Instalar reservas de fio	130	Minimização do desgaste e prevenção de danos	142
Utilizar conectores com fio	130	Protecção do meio ambiente	143
Unidade de acoplamento	131	Desmontar a bateria	143
Elementos de comando da unidade de acoplamento	131	Transporte	144
Indicações sobre cortar a relva	132	Levantar ou transportar o aparelho	144
Generalidades	132	Prender o aparelho	144
Mulching	132	Declaração de conformidade CE do fabricante	144
Tempos de actividade	132	Dados técnicos	145
Duração de corte	132	Mensagens	146
Ponto de recolha (MI 632 C, MI 632 PC)	133	Localização de falhas	152
Cortar a relva manualmente	133	Plano de manutenção	156
Colocar o aparelho em funcionamento	133	Confirmação de entrega	156
Preparativos	133	Confirmação de assistência	156
Remover e introduzir a consola de comando	133	Exemplos de Instalação	157

2. Sobre este manual de utilização

2.1 Generalidades

Este manual de utilização é um **manual de instruções original** do fabricante de acordo com a Diretiva Comunitária 2006/42/EC.

A VIKING trabalha continuamente no desenvolvimento da sua gama de produtos, pelo que nos reservamos o direito de efetuar alterações nos componentes fornecidos no que respeita à forma, à técnica e ao equipamento. Por esta razão, não é possível reclamar determinados direitos resultantes das indicações e figuras nesta brochura.

Este manual de utilização está protegido por direitos de autor. Todos os direitos estão reservados, em particular o direito de reprodução, tradução e processamento com sistemas eletrónicos.

2.2 Diferenças entre países

A VIKING fornece diferentes fichas e interruptores, dependendo do país de fornecimento e do aparelho.

As figuras mostram os aparelhos com fichas tipo Euro; a ligação de aparelhos com outras versões de fichas à rede faz-se da mesma forma.

2.3 Instruções sobre a leitura do manual de utilização

As imagens e os textos descrevem determinados passos de operação.

Todos os símbolos gráficos aplicados no aparelho são explicados neste manual de utilização.

Perspectiva:

Perspectiva ao utilizar as designações "esquerda" e "direita" no manual de utilização:

O utilizador encontra-se atrás do aparelho e olha para a frente no sentido de marcha.

Referência de capítulo:

Uma seta remete para os respectivos capítulos e subcapítulos para mais explicações. O seguinte exemplo indica uma referência para um capítulo: (⇒ 2.1)

Identificação de secções de texto:

As instruções descritas podem ser identificadas conforme os exemplos que se seguem.

Passos de operação que necessitam da intervenção do utilizador:

- Solte o parafuso (1) com uma chave de fendas, accione a alavanca (2)...

Enumerações gerais:

- Utilização do produto em eventos desportivos ou concursos

Textos com especial relevância:

As secções de texto com especial relevância são identificadas com um dos símbolos descritos a seguir, de modo a dar-lhes destaque adicional no manual de utilização.



Perigo!

Perigo de acidentes e ferimentos graves para pessoas. Um determinado comportamento é necessário ou deve ser omitido.



Aviso!

Perigo de ferimentos para pessoas. Um determinado comportamento evita ferimentos possíveis ou prováveis.



Cuidado!

Ferimentos ou danos materiais ligeiros que podem ser evitados através de um determinado comportamento.



Nota

Informação para uma melhor utilização do aparelho e para evitar possíveis falhas na utilização.

Textos com referência a imagens:

Algumas figuras necessárias para a utilização do aparelho encontram-se logo no início do manual de utilização.

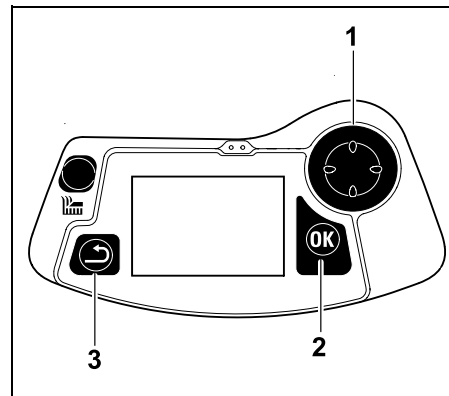
O símbolo da máquina fotográfica serve para associar as imagens nas páginas de imagens à respectiva parte do texto no manual de utilização.



Imagens com textos:

Poderá encontrar passos de operação com ligação directa à imagem imediatamente após a imagem com os respectivos números de item.

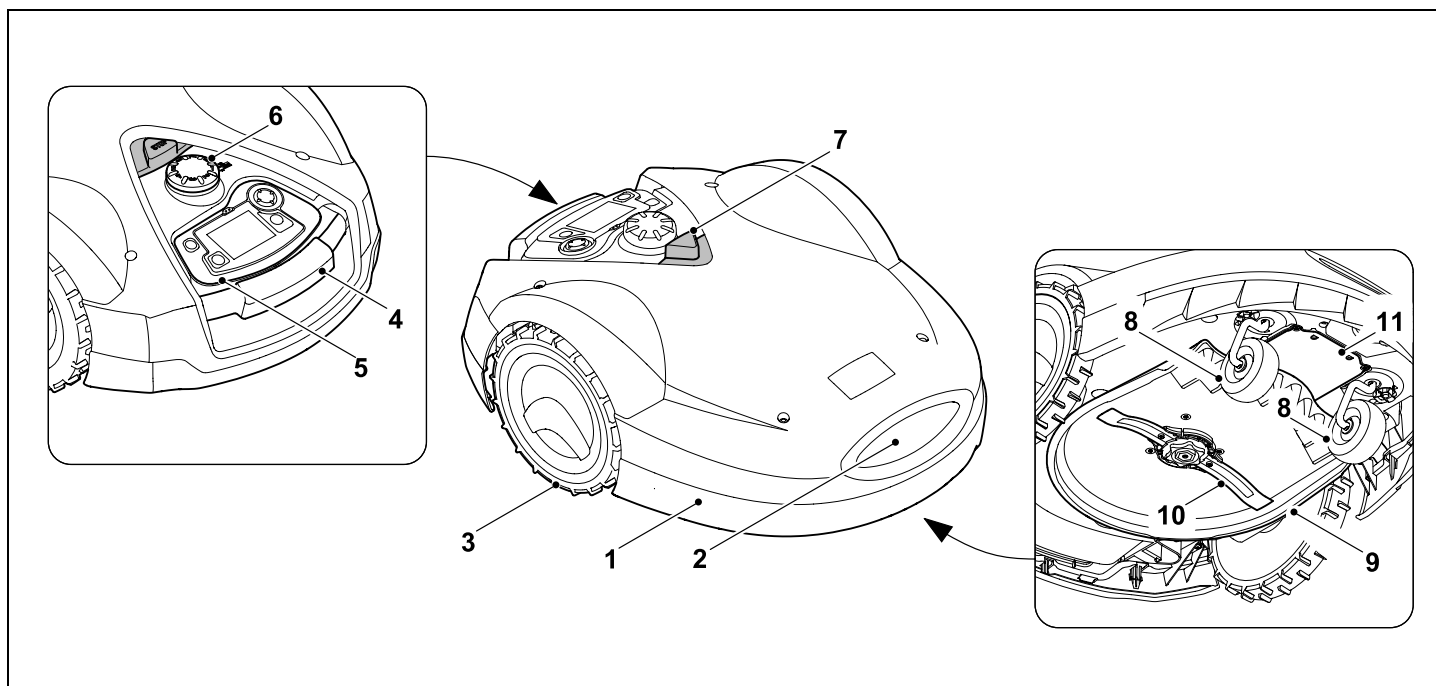
Exemplo:



A cruz de comando (1) destina-se à navegação nos menus. Os ajustes são confirmados e os menus são abertos com o botão OK (2). É possível sair novamente dos menus com o botão Voltar (3).

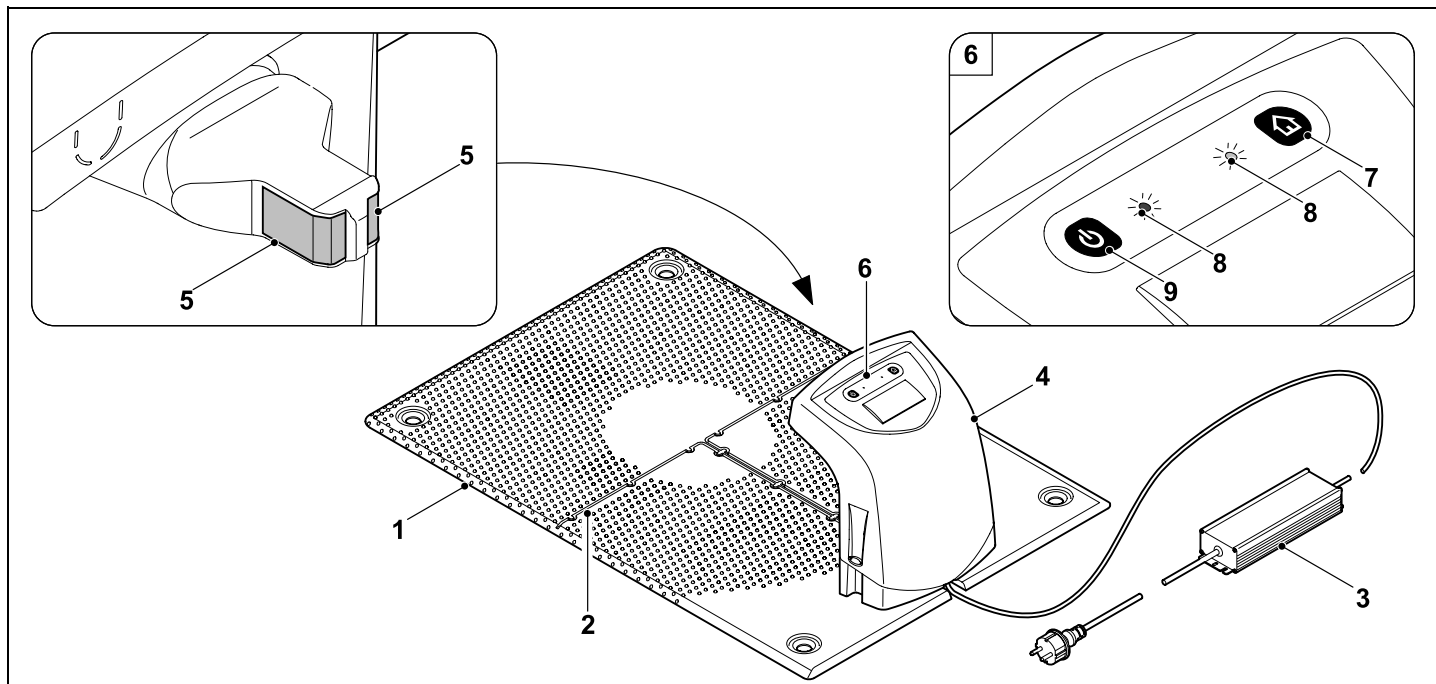
3. Descrição do aparelho

3.1 Robot cortador de relva



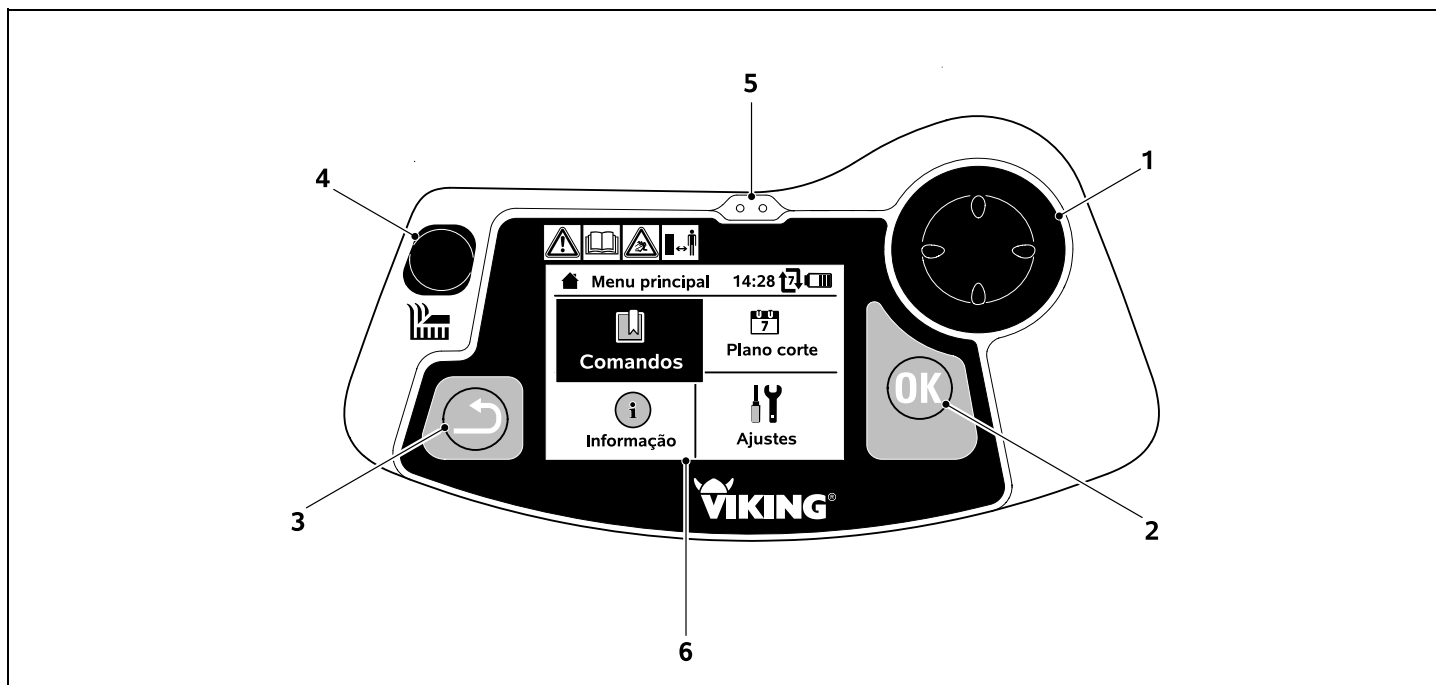
- | | | | |
|---|--|----|---|
| 1 | Capot montado de forma flexível (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 7 | Botão STOP (⇒ 5.1) |
| 2 | Contactos de carga:
Contactos de ligação à unidade de acoplamento | 8 | Roda dianteira |
| 3 | Roda traseira | 9 | Mecanismo de corte |
| 4 | Pega de transporte (⇒ 21.1) | 10 | Lâmina de corte afiada em ambos os lados (⇒ 16.4) |
| 5 | Consola de comando amovível (⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 11 | Compartimento da bateria |
| 6 | Manípulo rotativo do ajuste da altura de corte (⇒ 9.3) | | |

3.2 Unidade de acoplamento



- 1 Placa de base
- 2 Guias de cabo para a colocação do fio metálico limitador (⇒ 9.7)
- 3 Transformador
- 4 Cobertura amovível (⇒ 9.5)
- 5 Contactos de carga:
Contactos de ligação ao robot cortador de relva
- 6 Painel de comando
com 2 botões e 2 LED (⇒ 13.1)
- 7 Tecla Home
- 8 Indicação LED
- 9 Botão ligar/desligar

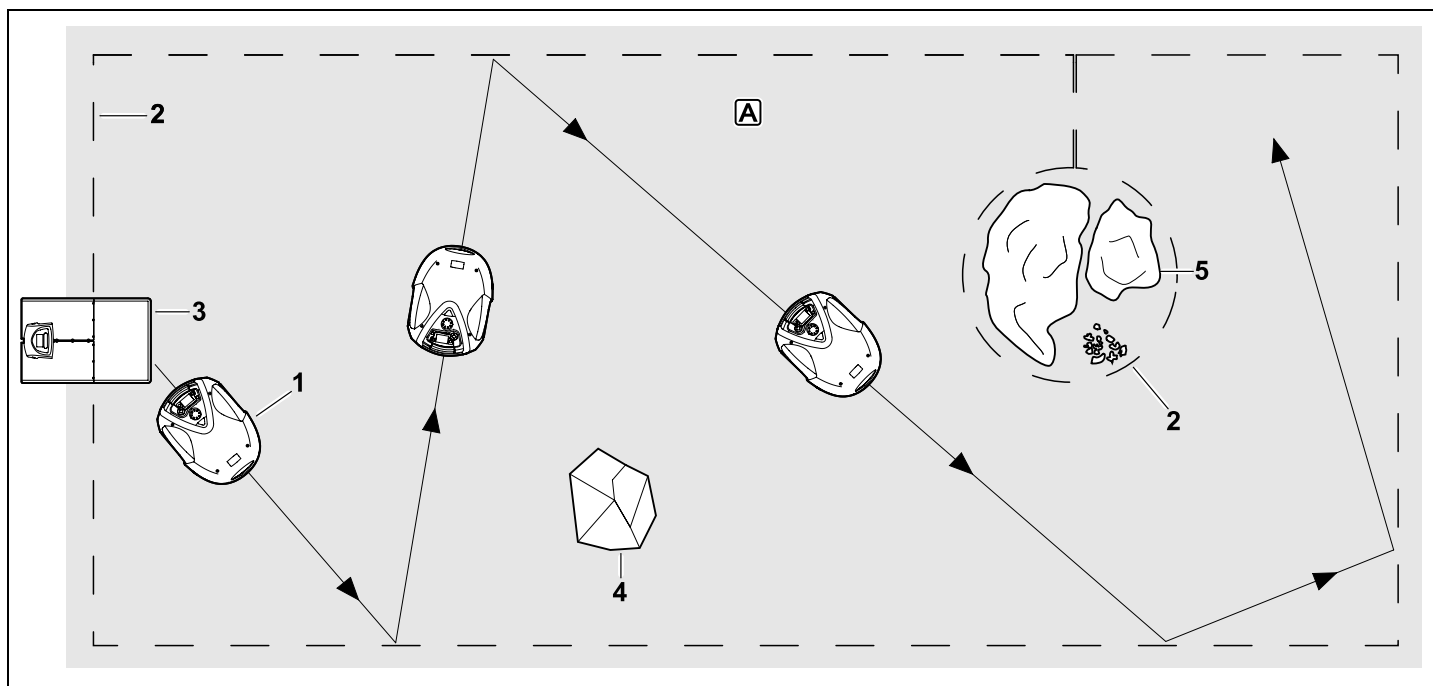
3.3 Consola de comando



- 1 Cruz de comando:
Virar o robô cortador de relva (⇒ 4.2)
Navegar nos menus (⇒ 11.1)
- 2 Botão OK:
Cortar manualmente (⇒ 4.2)
Navegar nos menus (⇒ 11.1)
- 3 Botão Voltar:
Navegar nos menus (⇒ 11.1)
- 4 Botão de corte:
Cortar manualmente (⇒ 4.2)
Cortar a relva independentemente dos tempos de actividade (⇒ 15.5)
- 5 Sensor de chuva (⇒ 11.12)
- 6 Visor com capacidade gráfica

4. Modo de funcionamento do robot cortador de relva

4.1 Princípio de funcionamento



O robot cortador de relva (1) é concebido para o processamento automático de relvados. Este aparelho corta a relva em filas escolhidas aleatoriamente.

Para que o robot cortador de relva detecte os limites da superfície a cortar [A], é necessário colocar um fio metálico limitador (2) em torno dessas superfícies. Um sinal de fio produzido pela unidade de acoplamento (3) passa por este componente.

Os obstáculos fixos (4) na superfície a cortar são detectados pelo robot cortador de relva com o auxílio de um sensor de colisão. É necessário delimitar as áreas (5) que o robot cortador de relva não está autorizado a percorrer e os obstáculos com que não deve colidir antes das restantes superfícies a cortar.

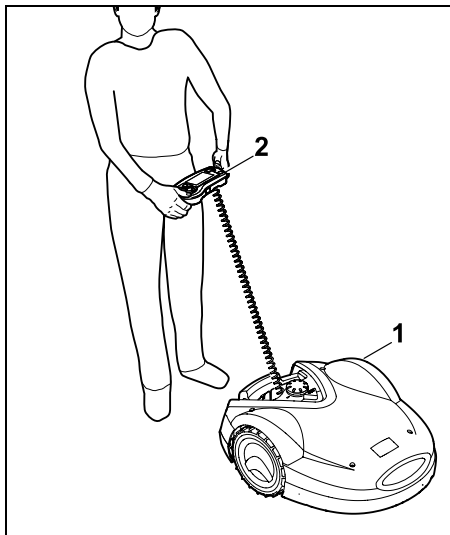
Com o modo automático ligado, o robot cortador de relva sai da unidade de acoplamento e corta a relva de forma automática **durante os tempos de**

actividade (⇒ 14.3). O robot cortador de relva dirige-se automaticamente para a unidade de acoplamento para carregar a bateria. Neste caso, a quantidade e a duração dos processos de corte e de carga no âmbito dos tempos de actividade são adaptadas automaticamente. Desta forma, garante-se que é sempre atingida a duração de corte semanal necessária.


Com o modo automático desligado, e para processos de corte **independentes dos tempos de actividade**, é possível

activar um processo de corte com o botão de corte ou com o comando "Iniciar corte" ou "Retardar início de corte". (⇒ 11.5)

4.2 Cortar a relva manualmente




Com o robot cortador de relva (1), é igualmente possível cortar a relva manualmente, tal como com um cortador de relva de condução manual. Para tal, remova a consola de comando (2), escolha a opção "Comando manual" no menu "Comandos", active a lâmina de corte e o mecanismo de translação e mantenha-se atrás do robot cortador de relva. (⇒ 15.6)

 O sensor de colisão e a delimitação da margem estão inactivos ao cortar a relva manualmente.

5. Dispositivos de segurança

Para proporcionar um funcionamento seguro e uma protecção contra utilização inadequada, o aparelho está equipado com vários dispositivos de segurança.

 **Perigo de ferimentos!**
Se for detectada uma avaria num dos dispositivos de segurança, não é possível colocar o aparelho em funcionamento. Dirija-se a um distribuidor oficial, a VIKING recomenda o distribuidor oficial VIKING.


5.1 Botão STOP

O funcionamento do aparelho é imediatamente interrompido ao premir o botão STOP vermelho na parte superior do robot cortador de relva. A lâmina de corte pára no espaço de alguns segundos e é apresentada no visor a mensagem "Botão STOP premido". Enquanto a mensagem estiver activa, não será possível colocar o robot cortador de relva em funcionamento, permanecendo num estado seguro. (⇒ 24.)

Com o **modo automático ligado**, é perguntado após a confirmação da mensagem com o botão OK se pretende prosseguir com o funcionamento automático.

Se a resposta for **Sim**, o robot cortador de relva continuará a processar a superfície a cortar de acordo com o plano de corte. Se a resposta for **Não**, o robot cortador de relva permanecerá na superfície a cortar e o modo automático será desligado. (⇒ 11.5)



 Premir prolongadamente o botão STOP activa adicionalmente o bloqueio do aparelho. (⇒ 5.2)

5.2 Bloqueio do aparelho

É necessário bloquear o robot cortador de relva antes de todos os trabalhos de manutenção e limpeza, antes do transporte e antes da verificação.



Com o bloqueio do aparelho activado, não é possível colocar o robot cortador de relva em funcionamento.

Activar o bloqueio do aparelho:

- Prima prolongadamente o **botão STOP**,
- no menu **Comandos**,
- no menu **Segurança**.

Activar o bloqueio do aparelho através do menu Comandos:

- No menu "Comandos", seleccione o item "Bloquear iMow" e confirme com o botão OK. (⇒ 11.5)

Activar o bloqueio do aparelho através do menu Segurança:

- No menu "Ajustes", abra o submenu "Segurança". (⇒ 11.16)
- Seleccione o item "Bloquear iMow" e confirme com o botão OK.

Eliminar o bloqueio do aparelho:

- Se necessário, active o aparelho premindo qualquer botão.
- Desbloqueie o robot cortador de relva com a combinação de botões ilustrada. Para tal, deverá premir o **botão Corte** e o **botão OK** pela sequência ilustrada.



5.3 Coberturas de protecção

O robot cortador de relva está equipado com coberturas de protecção que evitam um contacto inadvertido com a lâmina de corte e com material a cortar. Entre estas, inclui-se particularmente o capot.

5.4 Operação de duas mãos

Durante o corte manual da relva, a lâmina de corte apenas pode ser ligada se o botão OK for mantido premido com o polegar direito e se for premido em seguida o botão de corte com o polegar esquerdo. Após a activação, apenas é necessário continuar a premir o botão de corte para prosseguir com o corte.



5.5 Sensor de colisão

O robot cortador de relva imobilizar-se-á imediatamente se encontrar um obstáculo fixo com mais de 10 cm de altura que esteja ligado ao solo. Em seguida, alterará o sentido de marcha e prosseguirá com o processo de corte. Se o sensor de colisão for accionado com frequência excessiva, a lâmina de corte será adicionalmente parada.



A colisão contra um obstáculo ocorre com uma determinada força. Como tal, os obstáculos sensíveis ou objectos leves, como vasos de plantas mais pequenos, poderão ser derrubados ou danificados.

A VIKING recomenda a remoção ou delimitação de obstáculos com superfícies de bloqueio. (⇒ 12.8)

5.6 Protecção de elevação

Se o robot cortador de relva for elevado pelo capot ou pela pega de transporte, interromperá imediatamente o processo de corte. A lâmina de corte pára ao fim de alguns segundos.

5.7 Sensor de inclinação

Se a inclinação de terreno permitida for excedida durante o funcionamento, o robot cortador de relva alterará imediatamente o sentido de marcha. Em caso de capotamento, o mecanismo de translação e o motor de corte são desligados.

5.8 Iluminação do visor

A iluminação do visor é activada durante o funcionamento. Com a luz, é possível detectar facilmente o robot cortador de relva mesmo na escuridão.

5.9 Protecção contra roubo

Se a protecção contra roubo estiver activa, será emitido um sinal de alarme após a elevação do robot cortador de relva, caso o código PIN não seja introduzido no espaço de um minuto. (⇒ 11.16)

O robot cortador de relva apenas pode ser utilizado em conjunto com a unidade de acoplamento fornecida. Uma unidade de acoplamento adicional terá de ser acoplada com o robot cortador de relva. (⇒ 11.16)



A VIKING recomenda a definição de um dos **níveis de segurança** "Reduzida", "Média" ou "Elevada". Dessa forma, garante-se que pessoas não autorizadas serão incapazes de colocar o robot cortador de relva em funcionamento com outras unidades de acoplamento ou de alterar ajustes ou a programação.

5.10 Protecção GPS

Os modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** estão equipados com um receptor GPS. Com a protecção GPS activada, o proprietário do aparelho é informado por SMS e e-mail quando o aparelho é removido do ponto de recolha. Além disso, é pedido o código PIN no visor. (⇒ 14.5)



A VIKING recomenda sempre a activação da protecção GPS. (⇒ 11.16)

6. Para sua segurança

6.1 Generalidades



Ao trabalhar com o aparelho, deverá obrigatoriamente seguir as seguintes instruções de prevenção de acidentes!



Antes da primeira colocação em funcionamento, é necessário ler atentamente todo o manual de utilização. Guarde o manual de utilização com cuidado para futura utilização.

Estas medidas preventivas são imprescindíveis para a sua segurança; no entanto, a listagem não é definitiva. Utilize o aparelho sempre com cuidado e com consciência da responsabilidade, tendo em consideração que o utilizador é responsável por eventuais acidentes causados a terceiros ou aos seus bens.

O termo "utilizar" abrange todos os trabalhos no robot cortador de relva, na unidade de acoplamento e no fio metálico limitador.

Consequentemente, um "utilizador" é alguém que, por exemplo, realiza trabalhos no robot cortador de relva, que activa ou coloca o aparelho em funcionamento, que instala o fio metálico limitador ou a unidade de acoplamento.

Também o uso da **Aplicação VIKING iMow** está abrangido pelo conceito "Utilizar" no âmbito deste manual de utilização.

Utilize o aparelho apenas se estiver descansado e se estiver em boas condições físicas e psíquicas. Se sofrer de algum problema de saúde, informe-se junto do seu médico sobre se pode trabalhar com o aparelho. Após a ingestão de bebidas alcoólicas, drogas ou medicamentos que possam afectar o poder de reacção, não é permitido trabalhar com o aparelho.

Familiarize-se com os elementos de comando e aprenda a utilizar o aparelho.

O aparelho apenas pode ser utilizado por pessoas que tenham lido o manual de utilização e estejam familiarizadas com o manuseamento do aparelho. Antes da primeira colocação em funcionamento, o utilizador tem de se esforçar por obter instruções adequadas e práticas. O

utilizador tem de ser instruído pelo vendedor ou por outra pessoa competente sobre a utilização do aparelho.

Com essas instruções, o utilizador deverá aprender em particular que é necessário ter o máximo cuidado e concentração para trabalhar com o aparelho.



Perigo de morte por asfixia!

Perigo de asfixia para crianças que brinquem com os materiais da embalagem. Mantenha os materiais da embalagem fora do alcance de crianças.

Por princípio, o aparelho apenas pode ser entregue ou emprestado a pessoas que tenham sido instruídas ou que estejam familiarizadas com este modelo e respectivo manuseamento. O manual de utilização é parte integrante do aparelho e tem de ser sempre fornecido.

Nunca deve ser permitida a utilização do aparelho a crianças, pessoas com capacidades físicas, sensoriais ou mentais limitadas, pessoas com falta de experiência e conhecimento do aparelho ou outras pessoas que não estejam familiarizadas com as instruções do mesmo.

Nunca permita que crianças ou adolescentes menores de 16 anos utilizem o aparelho. Poderá haver legislação local que determine a idade mínima do utilizador.

Por motivos de segurança, qualquer alteração ao aparelho para além da montagem de acessórios e aparelhos acopláveis autorizados pela VIKING é proibida, originando para além disso a invalidação do direito à garantia. Poderá obter informações sobre acessórios e aparelhos acopláveis autorizados junto do seu distribuidor oficial VIKING.

Em particular, é proibida qualquer alteração ao aparelho que altere a potência ou a rotação dos motores eléctricos.

Não poderão ser efectuadas quaisquer alterações no aparelho que conduzam a um aumento da emissão de ruídos.

O software do aparelho nunca pode ser alterado ou manipulado, por motivos de segurança.

Durante a utilização em parques públicos, em instalações desportivas, em ruas e em empresas agrárias e florestais, dever-se-á tomar cuidados especiais.

Não podem ser transportados objectos, animais ou pessoas, especialmente crianças, com o aparelho.

Nunca permita que pessoas, em particular crianças, viajem ou se sentem no robot cortador de relva.

Atenção – Perigo de acidentes!

O robot cortador de relva destina-se a cuidados automáticos com o relvado e a cortar a relva manualmente. Não é permitida qualquer outra utilização, a qual poderá ser perigosa ou originar danos no aparelho.

Devido ao risco de ferimentos do utilizador, o aparelho não pode ser utilizado para os seguintes trabalhos (lista incompleta):

- para aparar arbustos, sebes vivas e ramagens,
- para cortar trepadeiras,
- para cuidar de relvados em telhados ou em canteiros de varanda,
- para triturar ou lascar ramagens de árvores ou aparas de sebes,

- para limpar passeios (aspiração, expulsão por sopra),
- para aplanar o solo, como, por exemplo, para aplanar montes de toupeiras,

6.2 Vestuário e equipamento



Utilize calçado robusto com sola antiderrapante e nunca trabalhe com os pés descalços ou, por exemplo, de sandálias

- se o robot cortador de relva for conduzido de um local para o outro com o auxílio da consola de comando,
- ao aproximar-se do robot cortador de relva durante o funcionamento,
- se a relva for cortada manualmente. (⇒ 4.2)



Use vestuário de trabalho adequado durante a instalação, os trabalhos de manutenção e todos os outros trabalhos do género no aparelho e na unidade de acoplamento.

Nunca use vestuário solto que possa ficar pendurado em peças móveis – não utilize também jóias, gravatas ou cachecóis.

Use em particular calças compridas,

- ao aproximar-se do robot cortador de relva durante o funcionamento,
- ao cortar a relva manualmente.



Utilize sempre luvas justas durante os trabalhos de manutenção e limpeza, durante os trabalhos de colocação do fio e durante a fixação da unidade de acoplamento. Proteja as mãos em particular durante

todos os trabalhos na lâmina de corte e ao pregar os pregos de fixação e as estacas da unidade de acoplamento.

Prenda e proteja os cabelos compridos durante todos os trabalhos no aparelho (elástico, gorro, etc.).



É necessário usar óculos de protecção adequados ao pregar os pregos de fixação e as estacas da unidade de acoplamento.

6.3 Aviso – Perigos originados pela corrente eléctrica



Atenção! Perigo de choque eléctrico!

Um cabo de rede e uma ficha de rede do transformador intactos são especialmente importantes para a segurança eléctrica. Cabos de ligação, acoplamentos e fichas danificados ou que não correspondam às normas não poderão ser utilizados, para que não se verifique o risco de um choque eléctrico.



Por isso, verifique regularmente se o cabo de ligação apresenta indícios de danos ou envelhecimento (fragilidade).

Utilize apenas um transformador original.

O transformador não pode ser utilizado

- se estiver danificado ou gasto,
- se os cabos estiverem danificados ou gastos. Verifique em particular se o cabo de ligação à rede apresenta danos e sinais de degradação.

Os trabalhos de manutenção e de reparação em cabos de rede e no transformador apenas podem ser efectuados por especialistas com formação específica.

Perigo de choque eléctrico!

Não ligue um cabo danificado à corrente e toque num cabo defeituoso apenas quando estiver desligado da corrente.

Os cabos de ligação não podem ser modificados no transformador (por exemplo, encurtados). O cabo entre o transformador e a unidade de acoplamento não pode ser prolongado.

Perigo de choque eléctrico!

Cabos, acoplamentos e fichas danificados ou cabos de ligação que não correspondem às prescrições não poderão ser utilizados.

Certifique-se sempre de que os cabos de rede utilizados estão adequadamente protegidos.

Desligue o cabo de ligação da ficha e da tomada e não puxe pelos cabos de ligação.

Ligue o aparelho apenas a uma tomada protegida por um interruptor de protecção de corrente de falha com uma corrente de disparo máxima de 30 mA. O seu electricista poderá dar-lhe mais informações a este respeito.

Se o transformador for ligado à rede eléctrica no exterior de um edifício, a tomada deve estar aprovada para uso em áreas exteriores. O electricista poder-lhe-á dar mais informações a respeito das normas específicas de cada país.

Se o aparelho for ligado a um grupo electrogéneo, deverá ter em atenção que poderá ser danificado por variações de corrente.

6.4 Bateria

Utilize apenas uma bateria original.

A bateria está exclusivamente destinada a ser montada de forma fixa num robot cortador de relva VIKING. Nesse local, é protegida de forma ideal e é carregada quando o robot cortador de relva está na unidade de acoplamento. Não é permitido utilizar outro carregador. A utilização de um carregador inadequado poderá constituir um perigo de choque eléctrico, originar um sobreaquecimento ou o derrame do líquido cáustico da bateria.

Nunca abra a bateria.

Não deixe cair a bateria.

Não utilize uma bateria avariada ou deformada.

Guarde a bateria fora do alcance das crianças.



Perigo de explosão!

Proteja a bateria contra a exposição solar directa, contra o calor e contra incêndios – nunca a deite no fogo.



Utilize e guarde a bateria apenas num intervalo de temperaturas entre -10 °C e +50 °C, no máximo.



Proteja a bateria contra a chuva e humidade – não a mergulhe em líquidos.



Não exponha a bateria a micro-ondas ou a pressões elevadas.

Nunca ligue (provocando um curto-circuito) os contactos da bateria a objectos metálicos. A bateria poderá ser danificada através de um curto-circuito.

Mantenha uma bateria não utilizada afastada de objectos metálicos (por exemplo, pregos, moedas, jóias). Não utilize um suporte de transporte metálico – **perigo de explosão e de incêndio!**

No caso de uma utilização incorrecta, poderá sair líquido da bateria – evite o contacto! Em caso de contacto accidental, lave com água. Se o líquido entrar em contacto com os olhos, procure adicionalmente ajuda médica. O líquido derramado pela bateria poderá originar irritações da pele, queimaduras e cauterizações.

Não encaixe nenhum objecto nas ranhuras de ventilação da bateria.

Para mais instruções de segurança, consulte www.viking-garden.com/safety-data-sheets

6.5 Transporte do aparelho

Active o bloqueio do aparelho antes de cada transporte, em particular antes de elevar o robot cortador de relva. (⇒ 5.2)

Deixe o aparelho arrefecer antes de ser transportado.

Ao levantar e carregar o aparelho, evite o contacto com a lâmina de corte. O robot cortador de relva apenas pode ser elevado pela pega de transporte, nunca pegue pela parte inferior do aparelho.

Observe o peso do aparelho e, se necessário, utilize auxílios de carga adequados (dispositivos de elevação).

Proteja o aparelho e as respectivas peças transportadas (por exemplo, unidade de acoplamento) na superfície de carga com meios de fixação (cintas, cabos, etc.) suficientemente dimensionados nos pontos de fixação descritos neste manual de utilização. (⇒ 21.)

No transporte do aparelho, deve ser respeitada a legislação regional em vigor, em particular a que diz respeito à protecção das cargas e ao transporte de objectos em superfícies de carga.

Não deixe a bateria no automóvel e nunca a sujeite à exposição solar directa.

As baterias de iões de lítio têm de ser manuseadas com especial cuidado durante o transporte, sendo necessário prestar especial atenção à segurança ao nível do curto-circuito. Transporte a bateria na embalagem original intacta ou no robot cortador de relva.

6.6 Antes da colocação em funcionamento

Certifique-se de que todas as pessoas que utilizam o aparelho estão familiarizadas com o manual de utilização.

Siga as indicações para a instalação da unidade de acoplamento (⇒ 9.5) e do fio metálico limitador (⇒ 12.).

O fio metálico limitador e o cabo de rede têm de estar bem fixados ao solo, de modo a não representarem um perigo de tropeções. Dever-se-á evitar uma colocação sobre arestas (por exemplo, calçadas, arestas em paralelo). Durante a colocação em solos em que não seja possível pregar os pregos de fixação fornecidos (por exemplo, calçadas, arestas em paralelo), dever-se-á utilizar um canal do cabo.

A colocação correcta do fio metálico limitador e do cabo de rede deverá ser verificada regularmente.

Pregue os pregos de fixação sempre até ao fim, de modo a evitar o perigo de tropeções.

Não instale a unidade de acoplamento num ponto com pouca visibilidade que possa dar origem a tropeções (por exemplo, cantos traseiros da casa).

Instale a unidade de acoplamento, se possível, fora do alcance de répteis como formigas ou caracóis – deve evitar-se, em particular, áreas onde existam formigueiros e unidades de compostagem.

As áreas que o robot cortador de relva não deverá percorrer, que não possam ser percorridas sem perigo (por exemplo, devido ao perigo de tropeçar) ou nas quais não cresça relva (por exemplo, caminhos de saibro) têm de ser bloqueadas através de uma colocação correspondente do fio metálico limitador.

O robot cortador de relva não detecta qualquer ponto propício a tropeções, tais como arestas, saliências, piscinas ou lagos. Se o fio metálico limitador for colocado ao longo de potenciais pontos propícios a tropeções, deverá ser respeitada uma distância de segurança superior a **1 m** entre o fio metálico limitador e o ponto de perigo, por motivos de segurança.

Verifique regularmente o terreno em que irá utilizar o aparelho e remova todas as pedras, paus, ossos e todos os outros objectos estranhos que porventura possam ser projectados pelo aparelho. Após a instalação do fio metálico limitador, remova em particular todas as ferramentas da superfície a cortar. Os

pregos de fixação partidos ou danificados têm de ser extraídos da relva e eliminados.

Verifique regularmente se existem irregularidades nas superfícies a cortar e elimine-as.

Nunca utilize o aparelho se os dispositivos de protecção estiverem danificados ou se não estiverem montados.

Os dispositivos de comando e de segurança instalados no aparelho não podem ser retirados ou ligados em ponte.

Antes da utilização do aparelho, substitua todos os componentes gastos e danificados. Substitua os avisos de perigo e alerta no aparelho que se tenham tornado ilegíveis ou estejam danificados. O seu distribuidor oficial VIKING tem disponíveis avisos autocolantes de reposição e todas as restantes peças de reposição.

Antes da colocação em funcionamento, verifique

- Se o aparelho está num estado operacionalmente seguro. Ou seja, se as coberturas e dispositivos de segurança se encontram no devido lugar e se estão em perfeitas condições.
- Se a ligação eléctrica do transformador foi correctamente feita a uma tomada instalada.
- Se o isolamento do cabo de ligação e da ficha de rede no transformador estão em perfeitas condições.
- Se nenhuma parte do aparelho (cárter, capot, elementos de fixação, lâmina de corte, eixo de lâminas, etc.) está gasta ou danificada.

- Se a lâmina de corte e a fixação da lâmina estão em perfeitas condições (assentamento correcto, danos, desgaste). (⇒ 16.3)
- Se todos os parafusos, porcas e outros elementos de fixação estão presentes ou firmemente fixados. Aperte os parafusos e as porcas soltos antes da colocação em funcionamento (respeite os binários de aperto).

Se necessário, realize todos os trabalhos necessários ou dirija-se a um distribuidor oficial. A VIKING recomenda os distribuidores oficiais VIKING.

6.7 Programação

Tenha em consideração as normas municipais sobre as horas em que é permitido usar aparelhos de jardinagem com motor eléctrico e programe os tempos de actividade em conformidade. (⇒ 14.3)

Em particular, a programação deverá ser igualmente adaptada de modo que não se encontrem crianças, observadores ou animais na superfície a cortar durante o funcionamento de corte.

A modificação da programação com a ajuda da **Aplicação VIKING iMow** pode gerar actividade nos modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** inesperada para outras pessoas. As modificação do plano de corte deverá, por conseguinte, ser comunicada a todas as pessoas afectadas.

O robot cortador de relva não pode ser utilizado em simultâneo com um sistema de irrigação. A programação deverá ser adaptada em conformidade.

Certifique-se de que estão acertadas a hora e a data correctas no robot cortador de relva. Se necessário, corrija os ajustes. Valores incorrectos poderão originar um arranque involuntário do robot cortador de relva.

6.8 Durante o funcionamento



Mantenha terceiros afastados da zona de risco, em especial crianças e animais.

Nunca permita que as crianças se aproximem ou brinquem com o robot cortador de relva durante o funcionamento.

O início do processo de corte com ajuda da **Aplicação VIKING iMow** nos modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** pode constituir um imprevisto para terceiros. As pessoas afectadas deverão, por conseguinte, ser informadas de antemão de uma possível actividade do robot cortador de relva.

Nunca deixe o robot cortador de relva a trabalhar sem supervisão se souber que existem animais ou pessoas – em particular crianças – nas imediações.



Atenção – Perigo de ferimentos!

Nunca aproxime as mãos ou os pés de peças em rotação.

Nunca toque na lâmina em rotação.

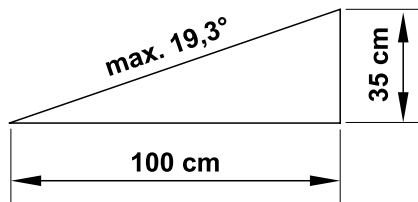
Antes de tempestades ou em caso de perigo de relâmpagos, desligue o transformador. O robot cortador de relva não pode ser colocado em funcionamento nesse momento.

O robot cortador de relva nunca pode ser inclinado ou elevado com o motor eléctrico em funcionamento.

Nunca tente configurar ajustes no aparelho enquanto um dos motores eléctricos estiver em funcionamento.

Por motivos de segurança, o aparelho não poderá ser aplicado em declives com uma inclinação superior a 19,3° (35 %). **Perigo de ferimentos!**

Uma inclinação de terreno de 19,3° corresponde a uma subida vertical de 35 cm num comprimento horizontal de 100 cm.



Atenção à desaceleração da ferramenta de corte, que leva alguns segundos até parar completamente.

Durante o funcionamento, prima o **botão STOP** (⇒ 5.1),

- Antes de alterar ou configurar ajustes no menu,
- Antes de adaptar a programação,
- Antes de remover a consola de comando.

Active o **bloqueio do aparelho** (⇒ 5.2)

- Antes de levantar e carregar o aparelho,
- Antes de transportar o aparelho,
- Antes de eliminar bloqueios ou entupimentos,
- Antes de realizar trabalhos na lâmina de corte,

- Antes de verificar ou limpar o aparelho,
- Se tiver sido encontrado um objecto estranho ou caso o robot cortador de relva vibre fortemente, de modo anormal. Nestes casos, verifique o aparelho, nomeadamente a unidade de corte (lâmina, eixo da lâmina, fixação da lâmina) quanto a danos e realize as reparações necessárias antes de voltar a ligar o aparelho e trabalhar com o mesmo.



Perigo de ferimentos!

Vibrações fortes indicam, por regra, uma avaria.

O robot cortador de relva não pode em particular ser colocado em funcionamento com o eixo de lâminas danificado ou empenado, ou com uma lâmina de corte danificada ou empenada.

Se lhe faltarem os conhecimentos necessários, solicite a realização das reparações necessárias a um especialista – a VIKING recomenda os distribuidores oficiais VIKING.

Antes de sair do aparelho, os dispositivos de segurança do robot cortador de relva deverão ser adaptados de modo que não possam ser colocados em funcionamento por pessoas não autorizadas. (⇒ 11.16)

Cortar a relva manualmente:

Ligue o aparelho com cuidado, de acordo com as indicações do capítulo "Cortar a relva manualmente". (⇒ 15.6)

Trabalhe apenas à luz do dia ou com boa iluminação artificial.

Nunca fixe mecanicamente os botões ao aparelho – em particular o botão de corte.

O utilizador tem de se manter sempre atrás do aparelho. Mantenha sempre uma distância suficiente entre os pés e a lâmina.

Nunca corra ao cortar a relva, de modo a evitar o perigo de ferimentos ao escorregar, tropeçar, etc.

Seja particularmente cauteloso ao inverter o sentido de marcha do robot cortador de relva ou ao movê-lo para trás na sua direcção.

Com o piso húmido, existe um maior perigo de acidentes, devido à posição de trabalho menos segura.

Dever-se-á trabalhar de forma particularmente cuidadosa no sentido de evitar deslizamentos. Se possível, evite cortar a relva manualmente com o piso húmido.

Garanta sempre uma posição estável em encostas e evite cortar a relva em encostas demasiado íngremes.

Corte a relva apenas na transversal relativamente à encosta (nunca para cima e para baixo) e certifique-se de que fica sempre por cima do robot cortador de relva, de modo a não ser atropelado pelo aparelho devido a uma eventual perda do controlo.

Os objectos escondidos na relva (instalações de irrigação de relva, estacas, torneiras de água, fundações, cabos eléctricos, etc.) têm de ser contornados. Nunca passe por cima desses objectos estranhos.

Nunca conduza propositadamente contra obstáculos. O sensor de colisão está inactivo ao cortar a relva manualmente.

6.9 Manutenção e reparações

Antes do início dos trabalhos de limpeza, reparação e manutenção, active o bloqueio do aparelho e coloque o robot cortador de relva em solo firme e plano.



Remova o transformador antes de todos os trabalhos na unidade de acoplamento e no fio metálico limitador.



Antes de todos os trabalhos de manutenção, deixe o robot cortador de relva arrefecer durante aproximadamente 5 minutos.

O cabo de ligação à rede apenas pode ser reparado ou substituído por técnicos electricistas autorizados.

Após todos os trabalhos no aparelho, a programação do robot cortador de relva deverá ser verificada e, se necessário, corrigida antes da nova colocação em funcionamento. É necessário acertar a data e a hora, em particular.

Limpeza:

É necessário limpar cuidadosamente todo o aparelho em intervalos regulares. (⇒ 16.2)

Nunca dirija jactos de água (em particular de aparelhos de limpeza por alta pressão) para peças do motor, vedações, componentes eléctricos e pontos de apoio. Isso poderá causar danos e exigir reparações dispendiosas. Não limpe o aparelho com água a correr (por exemplo, com uma mangueira de jardim).



Não utilize produtos de limpeza agressivos. Estes produtos podem

danificar plásticos e metais, prejudicando o funcionamento seguro do seu aparelho VIKING.

Trabalhos de manutenção:

Apenas podem ser realizados trabalhos de manutenção descritos neste manual de instruções; todos os restantes trabalhos deverão ser executados por um distribuidor oficial VIKING.

Se lhe faltarem os conhecimentos e os meios necessários, dirija-se **sempre** a um distribuidor oficial.

A VIKING recomenda a realização de trabalhos de manutenção e de reparação apenas por um distribuidor oficial VIKING.

Os distribuidores oficiais VIKING beneficiam de acções de formação regulares e dispõem de informações técnicas.

Utilize apenas ferramentas, acessórios ou aparelhos acopláveis autorizados pela VIKING para este aparelho ou peças tecnicamente idênticas. Caso contrário, poderão ocorrer ferimentos ou danos no aparelho. Em caso de dúvidas, deverá dirigir-se a um distribuidor oficial.

As características das ferramentas, dos acessórios e das peças de substituição originais da VIKING estão adaptadas de forma ideal ao aparelho e às exigências do utilizador. As peças de reposição VIKING originais podem ser reconhecidas pelo número de peça de reposição VIKING, pela inscrição VIKING e, eventualmente, pela identificação de peça de reposição VIKING. Em peças pequenas, pode estar apenas o símbolo.

Mantenha os autocolantes de advertência e de indicação sempre limpos e legíveis. Os autocolantes danificados ou perdidos devem ser substituídos por novas placas originais do seu distribuidor oficial VIKING.

Se um componente for substituído por uma peça nova, certifique-se de que a peça nova obtém os mesmos autocolantes.

Realize os trabalhos na unidade de corte apenas com luvas de protecção grossas e com extremo cuidado.

Mantenha todos os parafusos e porcas, em particular todos os parafusos e elementos de fixação da unidade de corte, bem apertados, para que o aparelho se encontre em condições de funcionamento seguras.

Verifique frequentemente todo o aparelho, especialmente antes do armazenamento (por exemplo, antes do período de Inverno), quanto a desgaste e danos. Substitua imediatamente as peças gastas ou danificadas, por motivos de segurança, de modo que o aparelho esteja sempre em condições de funcionamento seguro.

Se tiverem sido retirados componentes ou dispositivos de segurança para efectuar trabalhos de manutenção, estes deverão ser imediatamente recolocados de forma correcta.

6.10 Armazenamento no caso de períodos de paragem mais longos

Antes de arrumar, defina o nível de segurança mais elevado. (⇒ 11.16)
Active o bloqueio do aparelho adicional.

Certifique-se de que o aparelho está protegido contra uma utilização indevida (por exemplo, por crianças).

Armazene o aparelho num estado operacionalmente seguro.

Limpe minuciosamente o aparelho antes do armazenamento (por exemplo, período de Inverno).

Deixe o aparelho arrefecer durante aproximadamente 5 minutos antes de o colocar num compartimento fechado.

O compartimento de arrumação tem de estar seco, protegido contra geada e tem de poder ser bem fechado.

Nunca guarde o aparelho junto a chamas vivas ou fontes de calor intenso (por exemplo, fornos).

No caso de períodos de paragem mais prolongados (por exemplo, período de Inverno), desmonte a unidade de acoplamento e guarde-a em segurança juntamente com o robot cortador de relva. (⇒ 16.8)

6.11 Eliminação

Os resíduos podem prejudicar os seres humanos, os animais e o meio-ambiente, tendo como tal de ser devidamente eliminados.

Dirija-se ao seu centro de reciclagem ou ao seu distribuidor oficial para ficar a saber como os lixos devem ser removidos adequadamente. A VIKING recomenda os distribuidores oficiais VIKING.

Certifique-se de que um aparelho já desactivado é encaminhado para ser eliminado de maneira tecnicamente correcta. Antes de proceder à eliminação, inutilize o aparelho. No sentido de evitar acidentes, remova em particular o cabo de rede do transformador, a bateria e a consola de comando do robot cortador de relva.

Perigo de ferimentos na lâmina de corte!

Nunca deixe um cortador de relva desactivado sem alguém a vigiar.

Certifique-se de que o aparelho e, em particular, a lâmina de corte são guardados fora do alcance das crianças.

A bateria tem de ser eliminada separadamente do aparelho. É necessário garantir que as baterias são eliminadas de forma segura e ecológica.

7. Descrição de símbolos



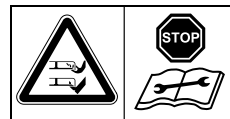
Aviso!

Antes da colocação em funcionamento, leia o manual de utilização.



Aviso!

Durante o funcionamento, mantenha-se a uma distância segura do aparelho. Mantenha terceiros afastados da zona de risco.



Aviso!

Bloqueie o aparelho antes de o levantar ou antes da realização de trabalhos no mesmo.



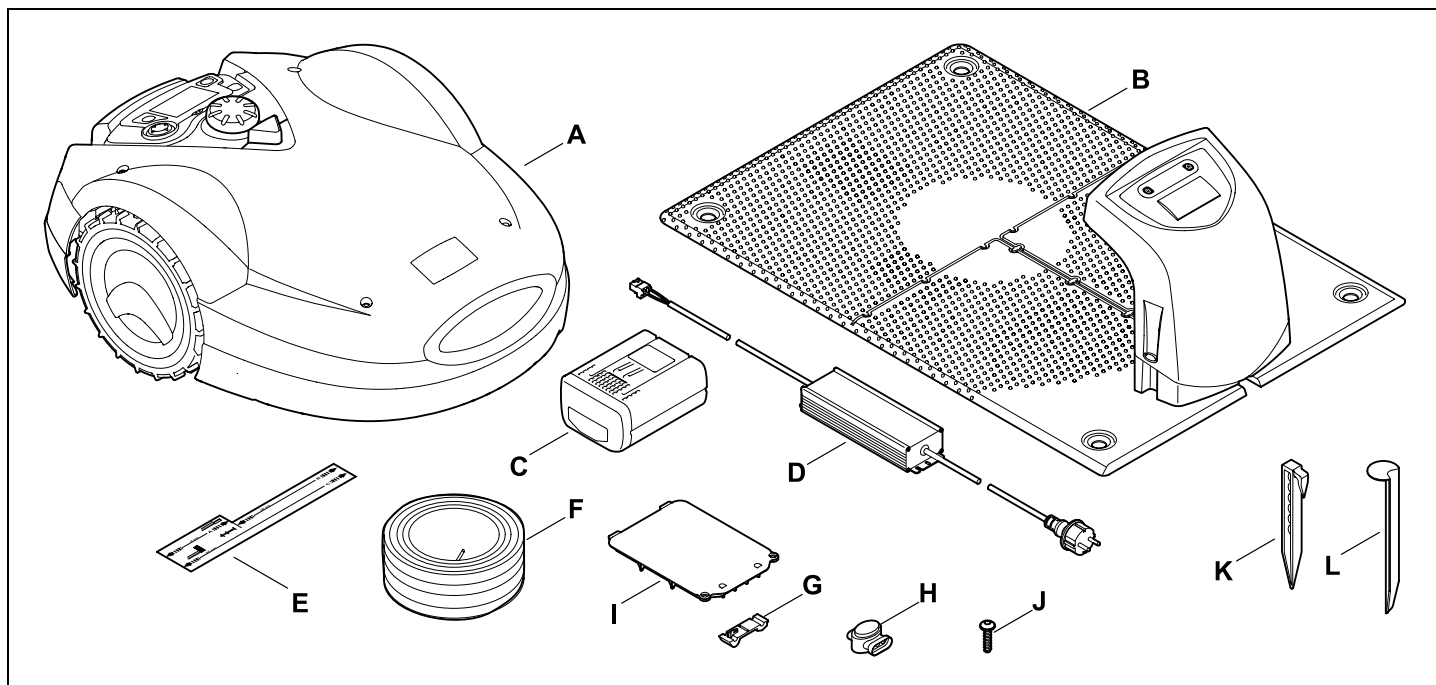
Aviso!

Não se sente nem se ponha em cima do aparelho.

**Aviso!**

Nunca toque na lâmina em rotação.

8. Fornecimento



Item	Designação	Unids.	Item	Designação	Unids.
A	Robot cortador de relva	1	I	Cobertura do compartimento da bateria	1
B	Unidade de acoplamento	1	J	Parafuso	2
C	Bateria	1	K	Estaca de fixação para o fio metálico limitador:	
D	Transformador	1		MI 632, MI 632 C	200
E	iRégua	2		MI 632 P, MI 632 PC	300
F	Fio metálico limitador em rolo (150 m):		L	Estaca para a Unidade de acoplamento	4
	MI 632, MI 632 C	1	-	Manual de utilização	1
	MI 632 P, MI 632 PC	2			
G	Conector de ficha para o fio metálico limitador	2			
H	Conector de fio	3			

9. Primeira instalação

9.1 Instruções sobre a primeira instalação

Está disponível um assistente de instalação para a instalação do robot cortador de relva. Este programa orientá-lo-á ao longo de todo o processo da primeira instalação:



- Definir idioma, acertar data e hora
- Instalar unidade de acoplamento
- Colocar o fio metálico limitador
- Ligar o fio metálico limitador
- Acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento
- Verificar a instalação
- Programar o robot cortador de relva
- Concluir a primeira instalação

O assistente de instalação tem de ser executado até ao fim. Só então o robot cortador de relva estará operacional.

i Na página da Internet www.viking-garden.com, é possível descarregar um **vídeo da instalação**.

O distribuidor oficial VIKING dispõe de mais instruções sobre a instalação do robot cortador de relva.

O assistente de instalação é novamente activado após uma reposição (reposição das definições de fábrica). (⇒ 11.17)

Medidas preparatórias:

- Corte o relvado com um cortador de relva convencional antes da primeira instalação (altura ideal da relva entre 3 e 4 cm).
- No caso de um solo duro e seco, regue ligeiramente a superfície a cortar, de modo a facilitar o processo de pregar as estacas de fixação.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
O robot cortador de relva tem de ser activado pelo distribuidor oficial VIKING, sendo necessário atribuir o endereço de e-mail do proprietário. (⇒ 10.)

i Para navegar nos menus, siga as instruções no capítulo "Indicações de comando". (⇒ 11.1)

Com a **cruz de comando**, são seleccionadas opções, itens de menu ou botões.

Com o **botão OK**, é aberto um submenu ou confirmada uma selecção.



Com o **botão Voltar**, é possível sair do menu activo ou regressar a um passo anterior do assistente de instalação.



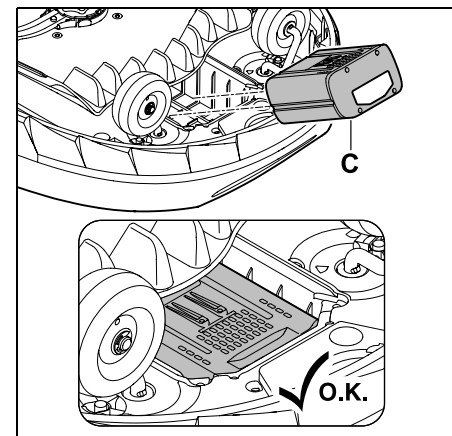
Se se verificarem erros ou avarias durante a primeira instalação, será apresentada uma mensagem correspondente no visor. (⇒ 24.)

9.2 Montar a bateria

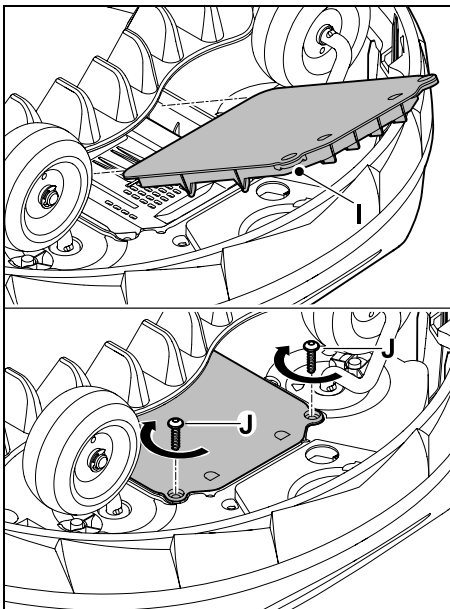
i As baterias de íões de lítio deverão ser manuseadas com especial cuidado. A VIKING aconselha a solicitar a montagem da bateria a um distribuidor oficial VIKING. Uma bateria avariada apenas pode ser substituída por um distribuidor oficial VIKING.

A bateria permanece montada no robot cortador de relva de forma fixa. Apenas é necessário desmontá-la antes da eliminação do aparelho. (⇒ 20.1)

- Defina a altura de corte mais reduzida (nível 1). (⇒ 9.3)
- Pouse o robot cortador de relva de costas numa base adequada.



Introduza a bateria (C) conforme ilustrado e deixe-a engatar.



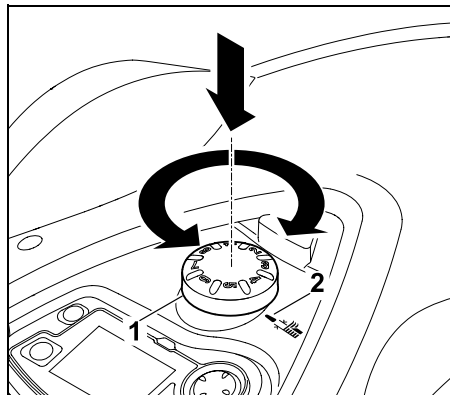
Introduza a cobertura (I) e aperte os parafusos (J). Respeite o binário máximo de 1 - 2 Nm.

- Coloque o robot cortador de relva sobre as rodas.

9.3 Ajustar a altura de corte

Altura de corte mais reduzida:
Nível 1 (20 mm)

Altura de corte mais elevada:
Nível 8 (60 mm)



Prima e rode o botão rotativo (1). O botão engata novamente quando é solto. A marca (2) aponta para a altura de corte ajustada.

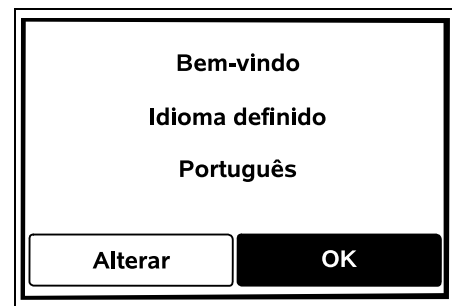
- i** O botão rotativo pode ser removido do elemento de ajuste para cima. Esta construção destina-se a garantir a segurança: desta forma, garante-se que o aparelho não é elevado e transportado pelo botão rotativo.

9.4 Definir idioma, acertar data e hora

- Premir qualquer botão da consola de comando activa o aparelho e, por conseguinte, o assistente de instalação.



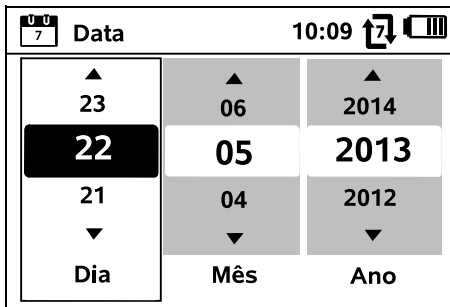
Selecione o idioma pretendido do visor e confirme com o botão OK.



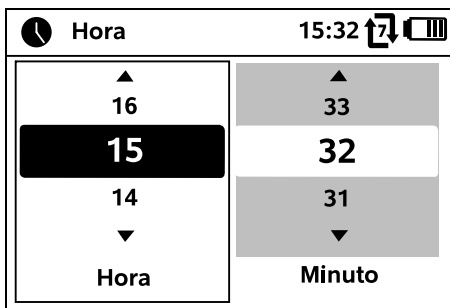
Confirme a selecção do idioma com o botão OK ou selecione "Alterar" e repita a selecção do idioma.



- Se necessário, introduza o número de série de 9 algarismos do robot cortador de relva. Este número está impresso na placa de identificação (autocolante no compartimento por baixo da consola de comando).



Acerte a data actual com o auxílio da cruz de comando e confirme com o botão OK.



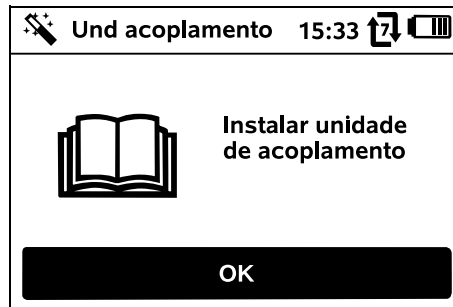
Acerte a hora actual com o auxílio da cruz de comando e confirme com o botão OK.



9.5 Instalar unidade de acoplamento

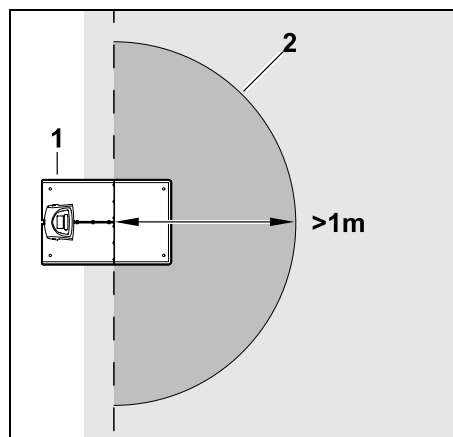
i Observe os exemplos de instalação presentes neste manual de utilização. (⇒ 27.)

É possível montar um tejadilho de sol, disponível como acessório, na unidade de acoplamento. Dessa forma, o robot cortador de relva fica mais bem protegido das condições atmosféricas.

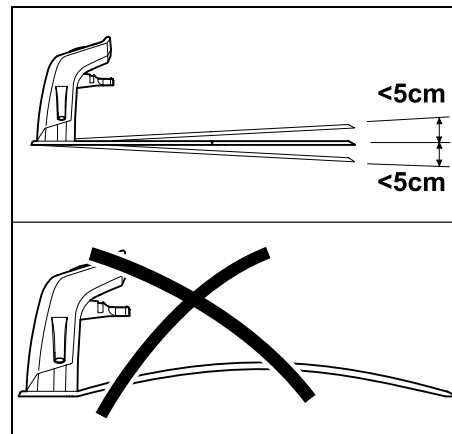


Instale a unidade de acoplamento num local protegido e à sombra. A exposição solar directa poderá originar temperaturas demasiado altas no aparelho e períodos mais longos de carga da bateria. A unidade de acoplamento deverá ser fácil de detectar no local pretendido, de modo a não dar origem a tropeções.

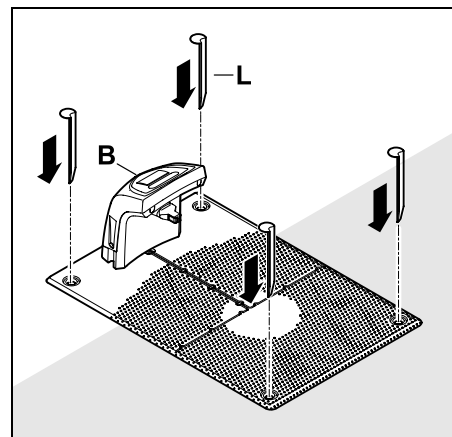
É necessária uma ligação à corrente para o funcionamento da unidade de acoplamento, a qual poderá estar a uma distância de 15 m, no máximo.



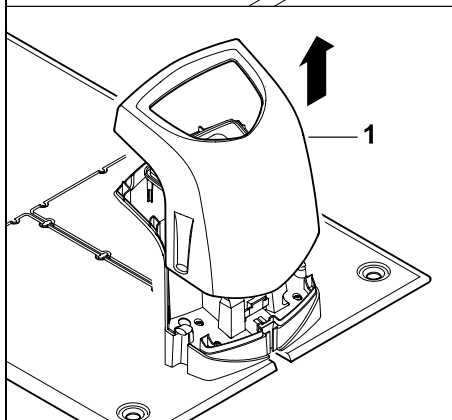
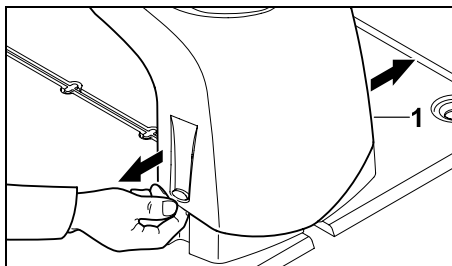
À frente da unidade de acoplamento (1), é necessário que exista uma superfície livre plana (2) com um raio mínimo de 1 m. Elimine elevações ou depressões.



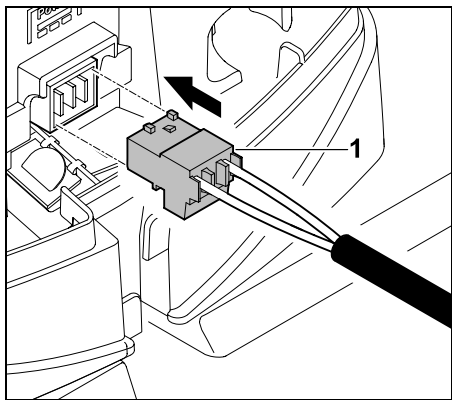
O solo no local pretendido deverá ser horizontal, sendo necessário manter uma diferença máxima de altura de 5 cm. Nunca deforme a placa de base. As irregularidades sob a placa de base deverão ser eliminadas, de modo que possa assentar na totalidade.



Fixe a unidade de acoplamento (B) no local pretendido com quatro estacas (L).



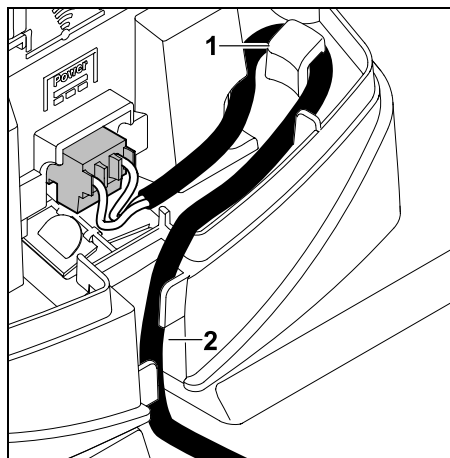
Puxe ligeiramente a cobertura (1) no lado esquerdo e direito conforme ilustrado e remova-a para cima.



Encaixe a ficha do transformador (1) na placa da unidade de acoplamento.



i Se necessário, desenrosque a ficha (por exemplo, nos casos em que o cabo de corrente é passado por um orifício num muro). Tenha em atenção a polaridade correcta quando fixar a ficha no cabo. (⇒ 16.7)



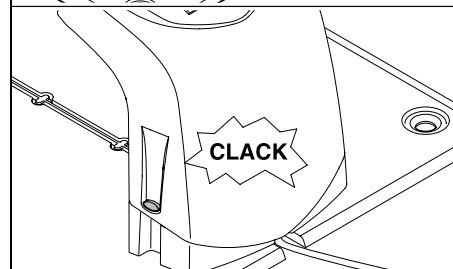
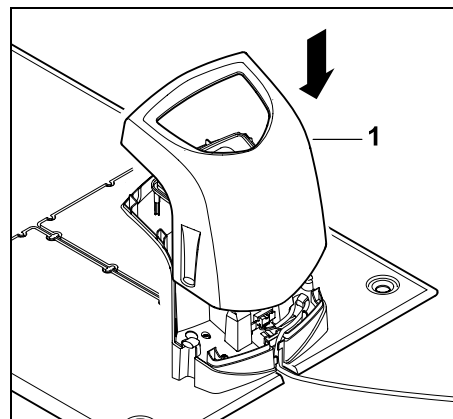
Encaminhe o cabo de corrente pelo alívio de tracção (1) e pelo canal do cabo (2) até ao transformador, conforme ilustrado.

- Instale o transformador no exterior da superfície a cortar, protegido da exposição solar directa e humidade – se necessário, fixe-o a uma parede.
- Coloque todos os cabos de corrente no exterior da superfície a cortar, em particular fora do alcance da lâmina de corte, e fixe-os no solo ou arrume-os num canal do cabo.

- Estenda o cabo de corrente pela área circundante da unidade de acoplamento, de modo a evitar interferências no sinal de fio.




Apenas se registará um funcionamento correcto do transformador a uma **temperatura de funcionamento** entre 0° C e 60° C.

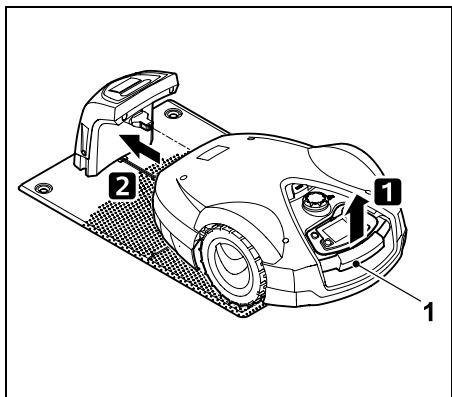
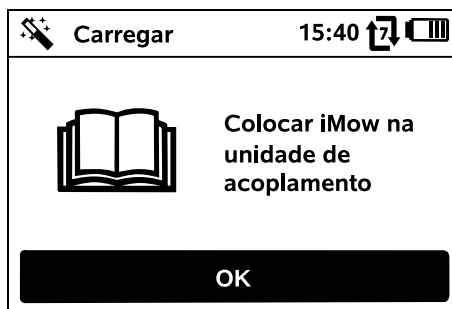


Coloque a cobertura (1) na unidade de acoplamento e deixe-a engatar – não entale nenhum cabo. Em seguida, encaixe a ficha de rede.




i Na unidade de acoplamento, o LED vermelho piscará enquanto não estiver ligado nenhum fio metálico limitador. (⇒ 13.1)



- Após a conclusão dos trabalhos, prima o botão OK na consola de comando. 




Levante ligeiramente o robot cortador de relva pela pega de transporte (1) e alivie as rodas de accionamento. Empurre o aparelho até à unidade de acoplamento apoiado nas rodas dianteiras.

Não poderá acender-se qualquer LED da unidade de acoplamento após o acoplamento. (⇒ 13.1)

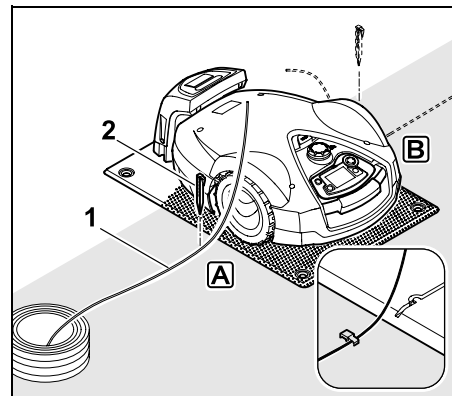
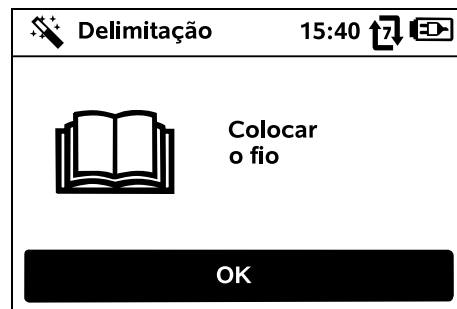
Em seguida, prima o botão OK na consola de comando. 

 Caso a bateria esteja descarregada, será apresentado no canto superior direito do visor o símbolo de uma ficha de rede em vez do símbolo da bateria, após o acoplamento. (⇒ 15.8) Se necessário, a bateria será carregada automaticamente. 

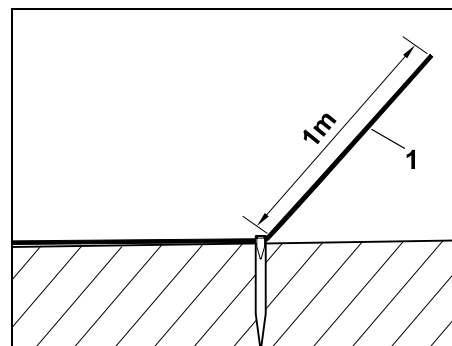
9.6 Colocar o fio metálico limitador

 Antes de colocar o fio, leia e observe todo o capítulo "Fio metálico limitador". (⇒ 12.)

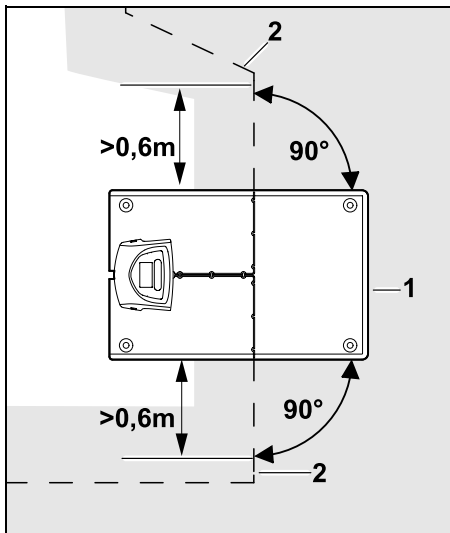
Planeie a colocação específica, respeite as **distâncias do fio**, instale as **superfícies de bloqueio, reservas de fio, trajectos de ligação, superfícies circundantes e travessas** em virtude da colocação.



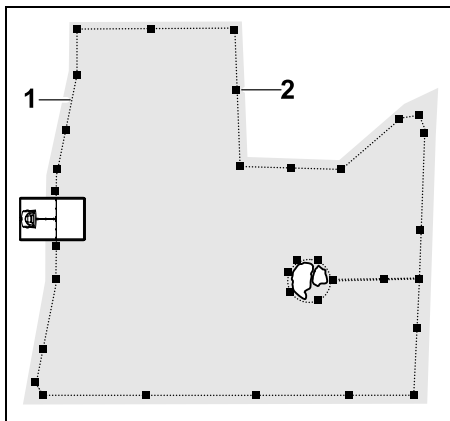
Fixe o fio metálico limitador (1) à esquerda **A** ou à direita **B** junto à placa de base, imediatamente junto a uma saída do fio, com um prego de fixação (2).



Deixe uma extremidade livre do fio (1) com aproximadamente 1 m de comprimento.

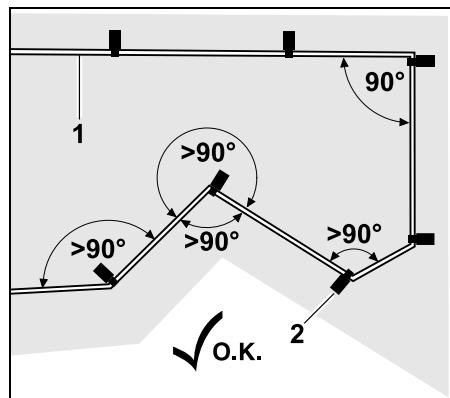


Coloque o fio metálico limitador (2) 0,6 m em linha recta e em ângulo recto relativamente à placa de base antes e depois da unidade de acoplamento (1). Depois, siga a margem da superfície a cortar com o fio metálico limitador.

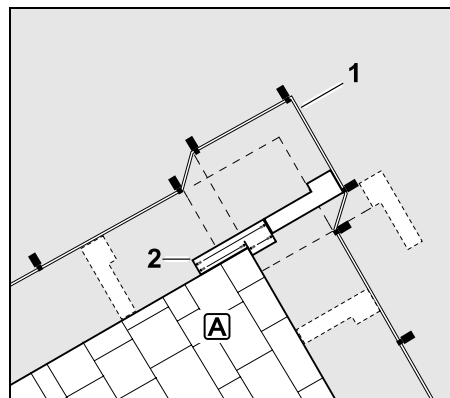


Coloque o fio metálico limitador (1) em torno da superfície a cortar e em torno de obstáculos eventualmente existentes

(⇒ 12.8) e fixe-o no solo com pregos de fixação (2). Verifique as distâncias com o auxílio da iRégua. (⇒ 12.3)



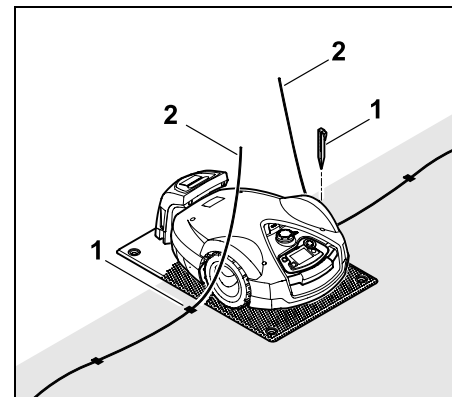
A colocação em ângulos agudos (inferiores a 90°) deverá ser evitada. Em cantos pontiagudos do relvado, fixe o fio metálico limitador (1) no solo com pregos de fixação (2), conforme ilustrado.



Durante a colocação em torno de obstáculos altos, tais como cantos de paredes ou canteiros altos (A), é necessário manter uma distância maior do fio nos cantos, de modo que o robot

cortador de relva não raspe no obstáculo. Coloque o fio metálico limitador (1) com o auxílio da iRégua (2) conforme ilustrado.

- Se necessário, prolongue o fio metálico limitador com os conectores com fio fornecidos. (⇒ 12.12)
- Caso existam várias superfícies a cortar ligadas entre si, instale superfícies circundantes (⇒ 12.9) ou ligue as superfícies a cortar com travessas. (⇒ 12.10)



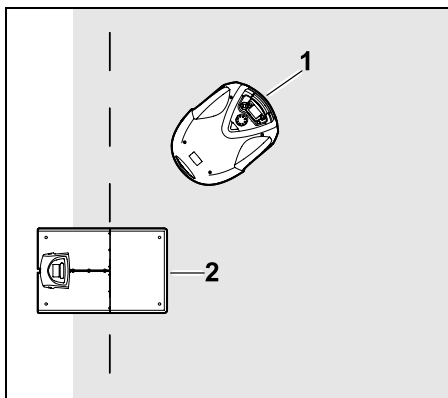
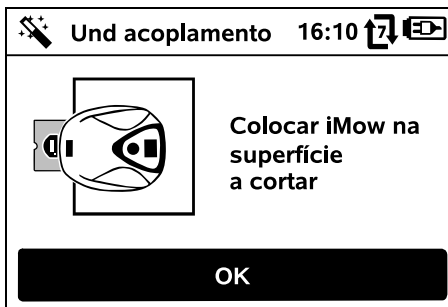
Pregue o último prego de fixação (1) novamente à esquerda ou à direita junto à placa de base, imediatamente junto à saída do fio. Recorte o fio metálico limitador (2), deixando extremidades livres do fio com aproximadamente 1 m de comprimento.

- Verifique a fixação do fio metálico limitador no solo. Como valor de referência, um prego de fixação por metro é suficiente. O fio metálico limitador tem de assentar sempre no relvado. Pregue o prego de fixação até ao fim.
- Após a conclusão dos trabalhos, prima o botão OK na consola de comando.

OK

! Caso a carga da bateria seja insuficiente para processar os restantes passos do assistente de instalação, será apresentada uma mensagem correspondente. Neste caso, deixe o robot cortador de relva na unidade de acoplamento e continue a carregar a bateria. O avanço para o passo seguinte do assistente de instalação com o botão OK apenas é possível quando a tensão necessária da bateria é atingida.

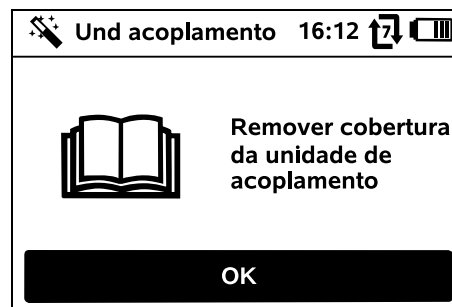
9.7 Ligar o fio metálico limitador



Coloque o robot cortador de relva (1) atrás da unidade de acoplamento (2) dentro da superfície a cortar conforme ilustrado e, em seguida, prima o botão OK.

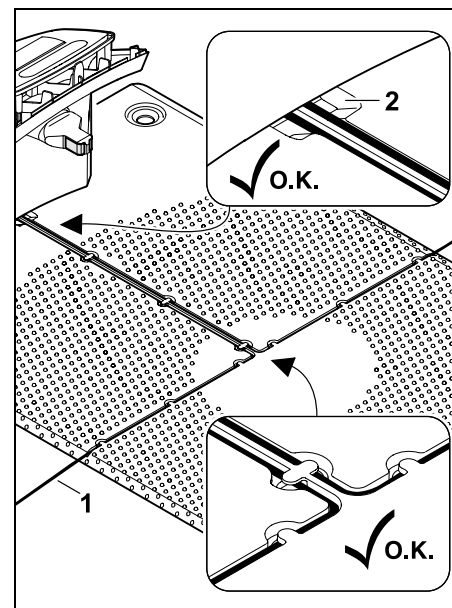
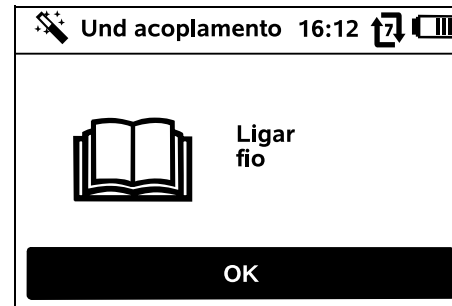


Desligue a ficha do transformador da corrente e, em seguida, prima o botão OK.

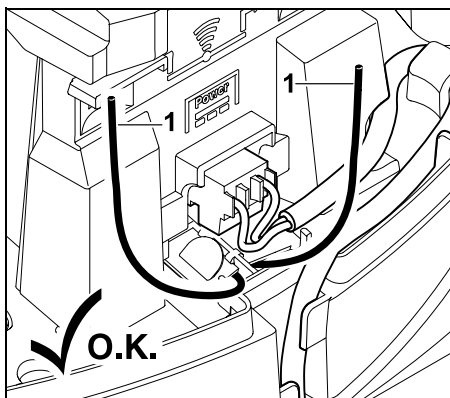


Remova a cobertura conforme descrito na secção "Instalar unidade de acoplamento". (⇒ 9.5)

Em seguida, prima o botão OK na consola de comando.

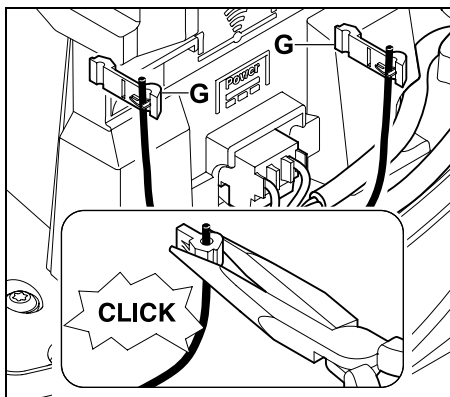


Coloque o fio metálico limitador (1) em guias de cabo da placa de base e enfie-o pela base (2).



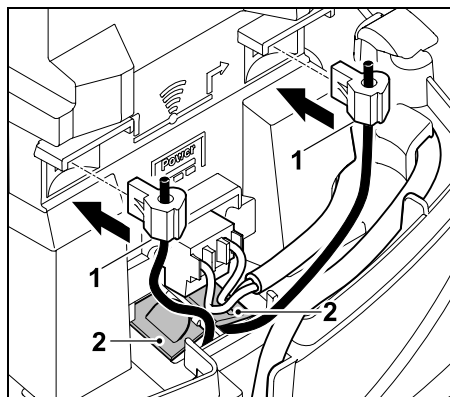
Encurte o comprimento livre das extremidades do fio metálico limitador (1) para aproximadamente 10 cm.

i Respeite escrupulosamente o comprimento livre e não enrole as extremidades salientes do fio. Extremidades livres demasiado compridas poderão perturbar o correcto funcionamento do robot cortador de relva.



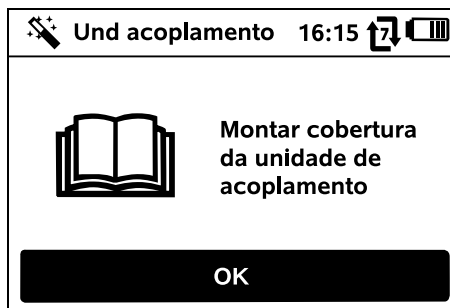
Pressione a ficha de aperto (G) com um alicate adequado nas extremidades do cabo, garantindo o engate correcto.

! As fichas de aperto destinam-se a uma utilização única e não podem ser reutilizadas após uma desmontagem. É possível obter fichas de aperto adicionais no distribuidor oficial VIKING. (⇒ 17.)



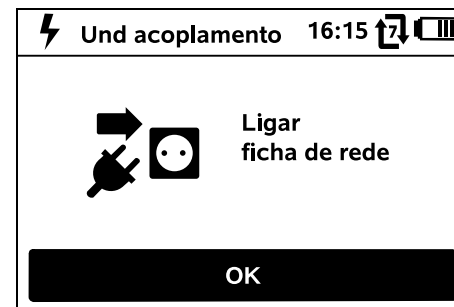
Encaixe a ficha (1) conforme ilustrado. Garanta a ligação correcta das extremidades esquerda e direita do fio metálico limitador – não troque as extremidades do fio. Feche as coberturas do canal do cabo (2).

- Após a conclusão dos trabalhos, prima o botão OK na consola de comando. **OK**

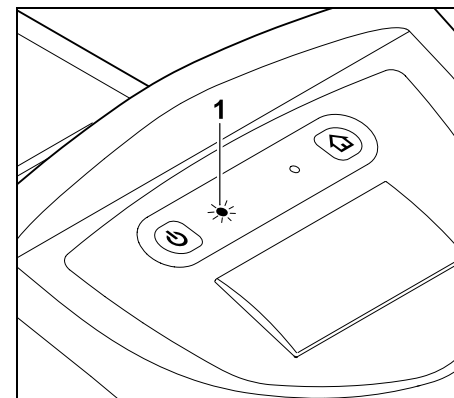


Monte a cobertura conforme descrito na secção "Instalar unidade de acoplamento". (⇒ 9.5)

Em seguida, prima o botão OK na consola de comando. **OK**

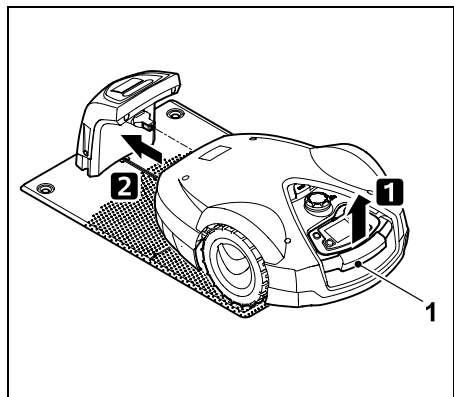
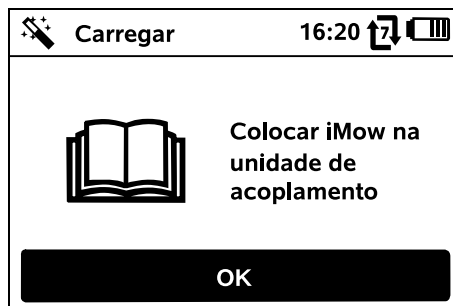


Ligue a ficha do transformador à corrente e, em seguida, prima o botão OK. **OK**



Se o fio metálico limitador for correctamente montado e a unidade de acoplamento estiver ligada à corrente, o LED vermelho (1) acender-se-á.

i Siga o capítulo "Elementos de comando da unidade de acoplamento", em particular se o LED não acender conforme descrito. (⇒ 13.1)



Levante ligeiramente o robot cortador de relva pela pega de transporte (1) e alivie as rodas de accionamento. Empurre o aparelho até à unidade de acoplamento apoiado nas rodas dianteiras.

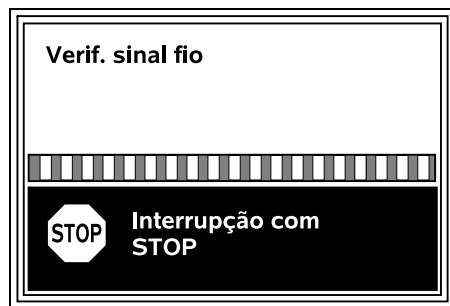
Não poderá acender-se qualquer LED da unidade de acoplamento após o acoplamento. (⇒ 13.1)

Em seguida, prima o botão OK na consola de comando.

OK

9.8 Acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento

i O robot cortador de relva apenas pode ser colocado em funcionamento se receber correctamente o sinal de fio emitido pela unidade de acoplamento. (⇒ 11.16)



A verificação do sinal de fio poderá demorar alguns minutos. O acoplamento é interrompido com o botão STOP vermelho na parte superior do aparelho, sendo chamado o passo anterior do assistente de instalação.



Sinal de fio OK:

É apresentado no visor o texto "Sinal de fio OK". O robot



cortador de relva e a unidade de acoplamento estão correctamente acoplados.

Prossiga com a primeira instalação premindo o botão OK.

i **MI 632 C, MI 632 PC:** Depois de o acoplamento ter sido efectuado com êxito, o modo de energia "GPRS" é activado. (⇒ 11.11)

Sem sinal de fio:

É apresentado no visor o texto "Sem sinal de fio". O robot cortador de relva não recebe qualquer sinal de fio.

Ligue a unidade de acoplamento à corrente ou encaixe o fio metálico limitador na unidade de acoplamento e verifique a indicação LED na unidade de acoplamento. (⇒ 13.1)

O acoplamento é repetido após premir o botão OK.

Sinal de fio com polaridade invertida:

É apresentado no visor o texto "Ligações trocadas ou iMow fora". O robot cortador de relva recebe um sinal de fio com polaridade invertida. Coloque o robot cortador de relva na unidade de acoplamento ou ligue correctamente as extremidades do fio metálico limitador à unidade de acoplamento.

O acoplamento é repetido após premir o botão OK.

Verificar sinal de fio:

É apresentado no visor o texto "Verificar sinal de fio". O robot cortador de relva recebe um sinal de fio com interferências. Causas possíveis poderão ser um cabo de



OK

OK



OK



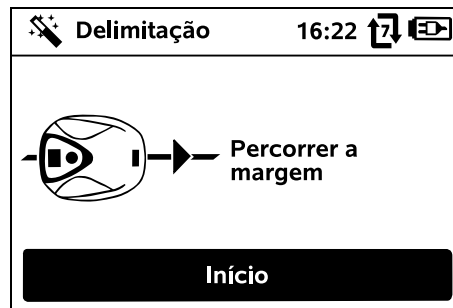
terra com tensão, betão armado ou a presença de metais no solo por baixo da unidade de acoplamento que causam interferências. Um cabo de rede enrolado na área circundante à unidade de acoplamento ou um sinal externo (p. ex., o sinal de outra unidade de acoplamento) também poderão estar a causar interferências com o sinal de fio. Se possível, elimine a origem das interferências, caso contrário, instale a unidade de acoplamento noutra posição.

O acoplamento é repetido após premir o botão OK.



Se não for possível receber correctamente o sinal de fio e as medidas descritas não oferecerem qualquer solução, contacte um distribuidor oficial VIKING.

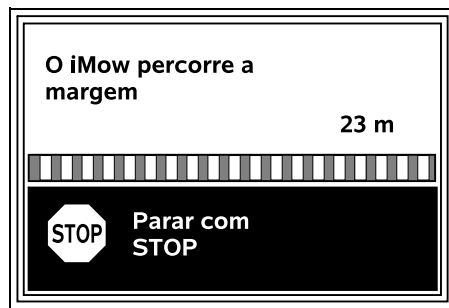
9.9 Verificar a instalação



Inicie um teste para verificar a correcta colocação do fio premindo o botão OK. A lâmina de corte não é activada.



MI 632 C, MI 632 PC:
Com o teste, é definido o **ponto de recolha** do robot cortador de relva. (⇒ 14.5)



Durante o percurso na margem, mantenha-se atrás do robot cortador de relva e certifique-se de que:

- o robot cortador de relva percorre a margem da superfície a cortar conforme planeado,
- a distância para os obstáculos e para os limites da superfície a cortar estão correctos,
- o acoplamento e o desacoplamento funcionam correctamente.

A distância percorrida é apresentada no visor. Esta indicação em metros é necessária para definir os **pontos iniciais** na margem da superfície de corte. (⇒ 11.15)

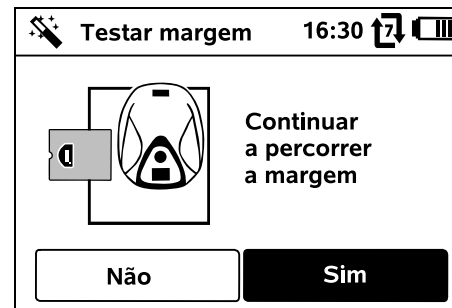
- Leia e anote o valor apresentado no local pretendido. O ponto inicial deve ser definido manualmente depois da primeira instalação.

O percurso na margem é interrompido automaticamente por obstáculos ou por percorrer declives com uma inclinação excessiva, ou manualmente premindo o botão STOP.

- Se o teste tiver sido interrompido automaticamente, corrija a posição do fio metálico limitador ou remova os obstáculos.

- Antes de prosseguir o percurso na margem, verifique a posição do robot cortador de relva. O aparelho tem de estar sobre o fio metálico limitador ou no interior da superfície a cortar com a parte dianteira na direcção do fio metálico limitador.

Prosseguir após interrupção:



Após uma interrupção, prossiga o percurso na margem com **Sim**.

Se seleccionar **Não**, a passagem do fio metálico limitador será concluída, sendo chamado o passo seguinte do assistente de instalação.



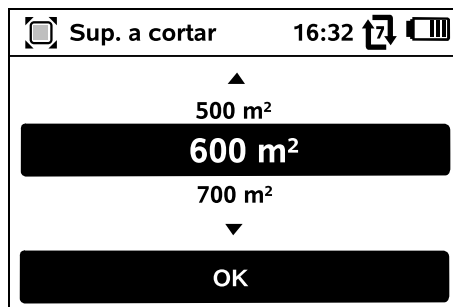
A VIKING recomenda que não interrompa o teste. Poderá não ser possível detectar eventuais problemas ao percorrer a margem da superfície a cortar ou ao acoplar.

Se necessário, o teste poderá ser realizado novamente após a primeira instalação. (⇒ 11.14)

Conclusão do teste:

Com o acoplamento após uma volta completa, é chamado o passo seguinte do assistente de instalação.

9.10 Programar o robot cortador de relva



Introduza a dimensão do relvado e confirme com OK.



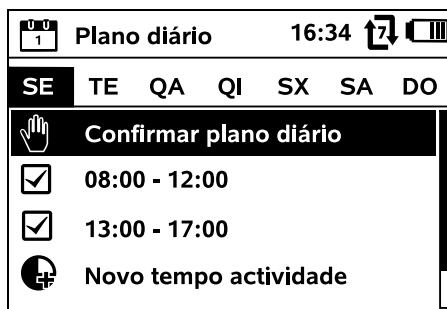
i As superfícies de bloqueio ou superfícies circundantes instaladas não deverão ser incluídas no cálculo da dimensão da superfície a cortar.



Está a ser calculado um novo plano de corte. O processo pode ser interrompido com o botão STOP vermelho na parte superior do aparelho.



Confirme a indicação "Confir. cada dia individual ou alterar tempos actividade" premindo o botão OK.



O plano diário de segunda-feira é apresentado e o item de menu **Confirmar plano diário** é activado.



Ao premir OK, todos os tempos de actividade do dia indicado são confirmados, sendo apresentado o plano diário seguinte.



i No caso de pequenas superfícies a cortar, nem todos os dias da semana são utilizados para cortar a relva. Neste caso, não são indicados quaisquer tempos de actividade, sendo suprimido o item de menu "Apagar tempo actividade". Os planos diários sem tempos de actividade deverão ser igualmente confirmados com OK.

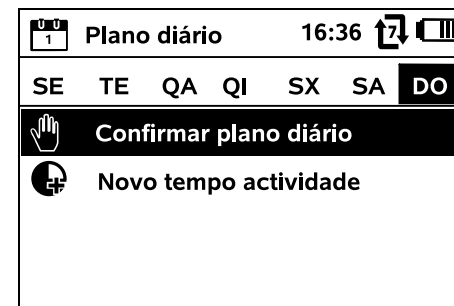
Os **tempos de actividade** indicados podem ser alterados. Para tal, seleccione o intervalo de tempo pretendido com a cruz de comando e abra-o com OK. (⇒ 11.7)



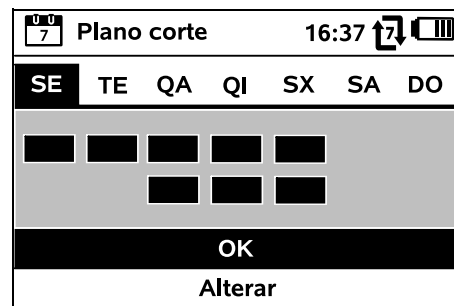
Se pretender tempos de actividade adicionais, escolha o item de menu **Novo tempo actividade** e abra-o com OK. Na janela de selecção, determine a hora de início e o momento final do novo tempo de actividade e confirme com OK. São possíveis até três tempos de actividade por dia.



Se pretender eliminar todos os tempos de actividade apresentados, escolha o item de menu **Apagar plano diário** e confirme com OK.



O plano de corte é apresentado após confirmar o plano diário de domingo.



O plano de corte apresentado é confirmado com OK, sendo chamado o passo final do assistente de instalação.

OK

Se for necessário efectuar alterações, seleccione **Alterar** e ajuste cada tempo de actividade.



Terceiros têm de se manter afastados da zona de risco durante os tempos de actividade. Os tempos de actividade deverão ser adaptados em conformidade. Respeite igualmente a legislação municipal vigente relativa a robots cortadores de relva e as indicações do capítulo "Para sua segurança" (⇒ 6.) e altere os tempos de actividade imediatamente ou após a conclusão da primeira instalação, se necessário, no menu "Plano corte". (⇒ 11.6) Deverá informar-se em particular junto das autoridades competentes sobre as horas diurnas e nocturnas em que o aparelho poderá ser utilizado.

9.11 Concluir a primeira instalação



Remova todos os objectos estranhos (por exemplo, brinquedos, ferramentas) da superfície a cortar.



Conclua a primeira instalação premindo o botão OK.

OK



Após a primeira instalação, é activado o nível de segurança "Nenhuma". A VIKING recomenda a selecção de um dos **níveis de segurança** "Reduzida", "Média" ou "Elevada". Dessa forma, garante-se que pessoas não autorizadas serão incapazes de alterar ajustes e que o robot cortador de relva não poderá funcionar com outras unidades de acoplamento. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:

A VIKING recomenda ainda a activação da protecção GPS. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:



Para que todas as funções do robot cortador de relva possam ser utilizadas, instale a **Aplicação VIKING iMow** num smartphone ou tablet com ligação à Internet e um receptor GPS e inicie-a. (⇒ 10.)

Feche a caixa de diálogo com o botão OK.

OK

9.12 Primeiro processo de corte após a primeira instalação

Se a conclusão da primeira instalação coincidir com um tempo de actividade, o robot cortador de relva começará imediatamente a processar a superfície a cortar.



Se a conclusão da primeira instalação ocorrer fora do tempo de actividade, será possível iniciar um processo de corte premindo o botão OK. Se não pretender que o robot cortador de relva corte a relva, seleccione "Não".

OK

10. Aplicação VIKING iMow

Os modelos **MI 632 C**, **MI 632 PC** podem ser utilizados com a **Aplicação VIKING iMow**.

A aplicação está disponível em todos os principais sistemas operativos disponíveis na respectiva loja de aplicações.



As indicações incluídas no capítulo "Para sua segurança" são válidas para todos os utilizadores da **Aplicação VIKING iMow**. (⇒ 6.)

Activação:

Para que possa existir troca de dados entre a aplicação e o robot cortador de relva, é necessário que o distribuidor oficial VIKING active o aparelho em conjunto com o endereço de e-mail do proprietário. É enviado um código e uma hiperligação para o endereço de e-mail. A **Aplicação VIKING iMow** deve ser instalada num smartphone ou tablet com ligação à Internet e um receptor GPS. O receptor de e-mail é definido como administrador e principal utilizador da aplicação, tendo total acesso a todas as funções.



O endereço de e-mail e a palavra-passe devem ser guardadas em segurança de modo a ser possível instalar novamente a **Aplicação VIKING iMow** após trocar de smartphone ou tablet (por exemplo, se perder o dispositivo móvel).

Comunicação de dados:

A transmissão de dados do robot cortador de relva pela Internet (manutenção M2M) está incluída por um período de 3 anos no preço de compra. Antes do término do contrato, é apresentado um lembrete no visor e na aplicação. Poderá obter um

contrato de prestação de serviços junto do distribuidor oficial VIKING.

A transmissão de dados não é permanente e poderá durar alguns minutos.

A transmissão de dados da aplicação através da Internet poderá acarretar custos decorrentes do contrato com a operadora de serviços móveis ou com o fornecedor de serviços de Internet que serão da sua inteira responsabilidade.



Sem uma ligação móvel e sem a aplicação, a protecção GPS só está disponível sem a comunicação por SMS e e-mail.

Principais funções da aplicação:

- Consultar e processar o plano de corte
- Iniciar corte
- Ligar e desligar o modo automático
- Enviar o robot cortador de relva para a unidade de acoplamento
- Cortar na zona pretendida:
Uma **Zona pretendida** é uma área na superfície de corte definida com o smartphone ou o tablet. O ponto central da zona pretendida é estabelecido com o receptor GPS do dispositivo móvel, sendo definido um raio em torno dessa coordenada. O robot cortador de relva circula ao longo do fio metálico limitador da zona pretendida e corta o relvado nesse local.
- Modificar a data e a hora



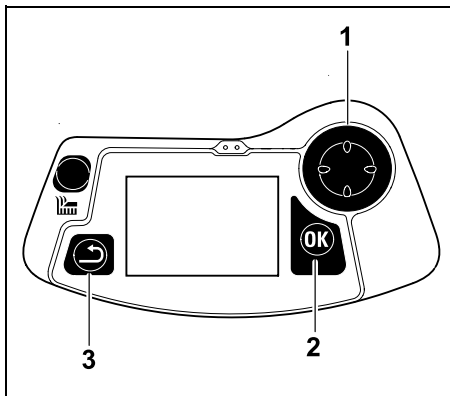
A modificação do plano de corte, o início do processo de corte, a activação e a desactivação do modo automático, o envio do robot cortador de relva para o ponto inicial e a modificação da data e da hora podem gerar actividades inesperadas para as outras pessoas. As pessoas afectadas deverão, por conseguinte, ser sempre informadas de antemão de possíveis actividades do robot cortador de relva.

- Aceder às informações do aparelho e à localização do robot cortador de relva
- Atribuir um nome ao robot cortador de relva
- Definir o número de telemóvel para envio de mensagens SMS
- Modificar o endereço de e-mail ou os dados de acesso à aplicação
- Adicionar outros utilizadores e definir o acesso de convidados à aplicação durante um período de tempo limitado. Os outros utilizadores e convidados dispõem apenas de um acesso limitado às funções.

11. Menu

11.1 Indicações de comando

- Se necessário, remova a consola de comando. (⇒ 15.2)



A cruz de comando (1) destina-se à navegação nos menus. Os ajustes são confirmados e os menus são abertos com o botão OK (2). É possível sair novamente dos menus com o botão Voltar (3).



O menu principal é composto por 4 submenus, apresentados como botões. O submenu seleccionado é sombreado a preto e é aberto com o botão OK.

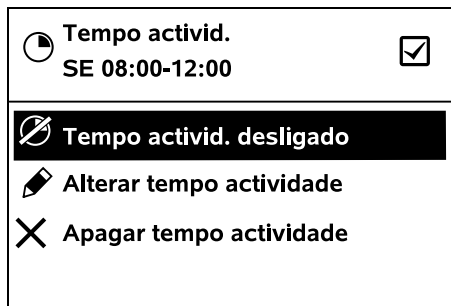


No segundo nível do menu, os respectivos submenus são apresentados com separadores.

Os separadores são seleccionados premindo a cruz de comando para a esquerda ou para a direita. Os submenus são seleccionados premindo a cruz de comando para baixo ou para cima. Os separadores ou itens de menu activos são sombreados a preto.

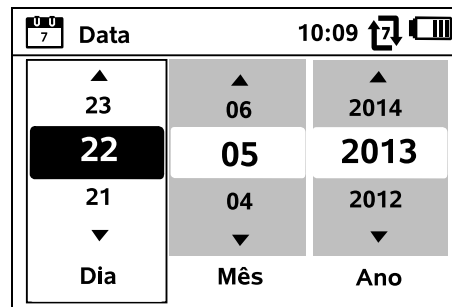
A barra de deslocamento na margem direita do visor indica que é possível visualizar mais itens premindo a cruz de comando para baixo ou para cima.

Os submenus são abertos premindo o botão OK.



São listadas opções nos submenus. Os itens de lista activos são sombreados a preto. Premir o botão OK abre uma janela de selecção ou uma janela de diálogo.

Janela de selecção:



É possível alterar os valores de ajuste premindo a cruz de comando. O valor actual está destacado a preto. A confirmação de todos os valores é efectuada com o botão OK.

Janela de diálogo:

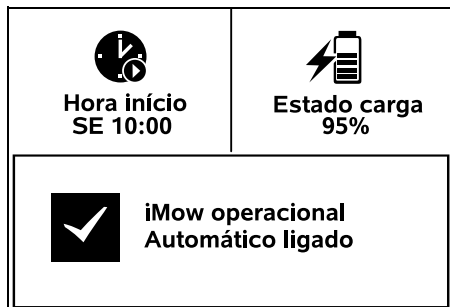


Caso seja necessário guardar alterações ou confirmar mensagens, será apresentada no visor uma janela de diálogo. O botão activo é sombreado a preto.

No caso de uma opção, é possível activar o respectivo botão premindo a cruz de comando para a esquerda ou para a direita.

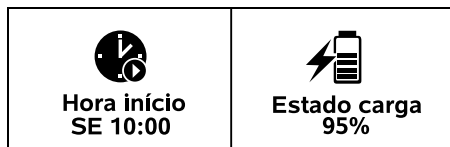
A opção seleccionada é confirmada com o botão OK, sendo chamado o menu superior.

11.2 Indicação de estado



A indicação de estado será apresentada

- se o modo de standby do robot cortador de relva for concluído premindo um botão,
- se o botão Voltar no menu principal for premido,
- durante o modo em curso.



Na área superior da indicação, poderá encontrar dois campos configuráveis, onde poderão ser apresentadas diversas informações sobre o robot cortador de relva ou sobre os processos de corte. (⇒ 11.13)

Informação de estado sem actividade em curso – MI 632, MI 632 P:



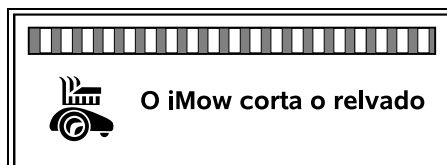
Na área inferior da indicação, é apresentado o texto "iMow operacional" em conjunto com o símbolo ilustrado e o estado do modo automático. (⇒ 11.5)

Informação de estado sem actividade em curso – MI 632 C, MI 632 PC:

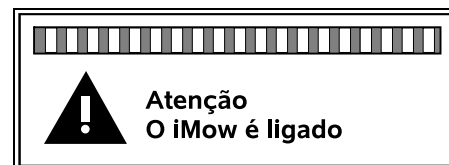


Na área inferior da indicação, são apresentados o nome do robot cortador de relva (⇒ 10.), o texto "iMow operacional" em conjunto com o símbolo ilustrado, o estado do modo automático (⇒ 11.5) e informações sobre a protecção GPS (⇒ 11.16).

Informação de estado com actividades em curso – todos os modelos:



Durante um **processo de corte** em curso, é apresentado o texto "O iMow corta o relvado" em conjunto com o respectivo símbolo. As informações textuais e o símbolo correspondem a cada actividade activa.



Antes do processo de corte, é apresentado o texto "Atenção – O iMow é ligado" em conjunto com um símbolo de aviso.

i Uma iluminação intermitente do visor e um sinal sonoro indicam ainda o arranque iminente do motor de corte. A lâmina de corte é ligada ao fim de alguns segundos, depois de o robot cortador de relva se colocar em movimento.

Cortar margem:

O texto "A margem será cortada" é apresentado enquanto o robot cortador de relva trabalha na margem da superfície a cortar.

Levar para a unidade de acoplamento:

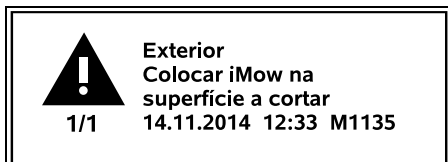
Se o robot cortador de relva regressar à unidade de acoplamento, o respectivo motivo (por exemplo, Bateria descarregada, Corte concluído) será apresentado no visor.

Carregar a bateria:

Enquanto a bateria está a ser carregada, é apresentado o texto "Bateria a carregar".



Apresentação de mensagem – todos os modelos:

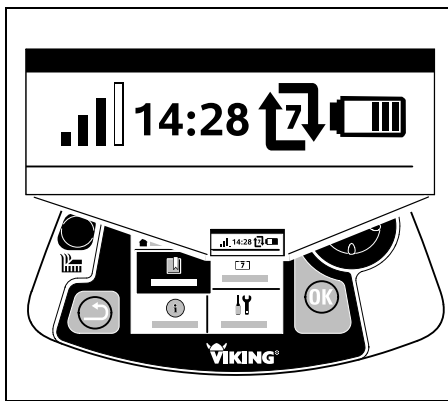


Erros, avarias ou recomendações são apresentados em conjunto com o símbolo de aviso, a data, a hora e o código da mensagem. Se houver várias mensagens activas, estas serão apresentadas alternadamente. (⇒ 24.)



Se o robot cortador de relva estiver operacional, as mensagens e as informações de estado são apresentadas alternadamente.

11.3 Área de informações



No canto superior direito do visor, são apresentadas as seguintes informações:

1. Estado de carregamento da bateria ou da operação de carregamento
2. Estado automático
3. Hora
4. Sinal da ligação móvel (MI 632 C, MI 632 PC)

1. Estado da carga:

O **símbolo da bateria** destina-se a apresentar o estado de carregamento.

Sem barras – bateria descarregada
1 a 5 barras – bateria parcialmente descarregada
6 barras – bateria totalmente carregada



Durante o processo de carga, é apresentado um **símbolo de uma ficha de rede** em vez do símbolo de bateria.



2. Estado automático:

Com o modo automático ligado, é apresentado o **Símbolo do modo automático**.

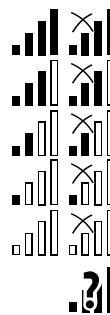


3. Hora:

A hora real é apresentada no formato de 24 horas.

4. Sinal da ligação móvel:

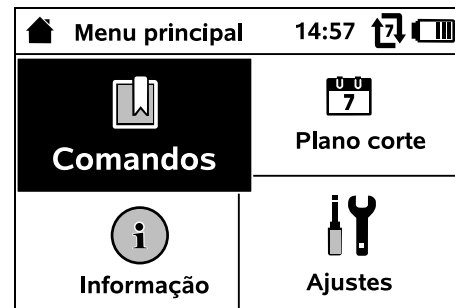
A **Intensidade do sinal** da ligação móvel (GPRS) é apresentada com 4 barras. Quantas mais barras existirem, melhor será a recepção.



Um símbolo de recepção com um pequeno x ou um ponto de interrogação indica uma falha de ligação à Internet.

Durante a inicialização do módulo de rádio (verificação do hardware e do software – por exemplo, após a ligação do robot cortador de relva), é apresentado o ponto de interrogação.

11.4 Menu principal



O menu principal é apresentado

- ao sair da indicação de estado (⇒ 11.2) premindo o botão OK,
- se o botão Voltar for premido no segundo nível do menu.



1. Comandos (⇒ 11.5)

Bloquear iMow
Automático ligado e desligado
Levar para a unidade de acoplamento
Comando manual
Iniciar corte
Retardar início de corte
Omitir tempo de actividade seguinte
Cortar margem



2. Plano de corte (⇒ 11.6)

Plano diário
Plano semanal



3. Informação (⇒ 11.9)

Mensagens
Eventos
Estado do iMow



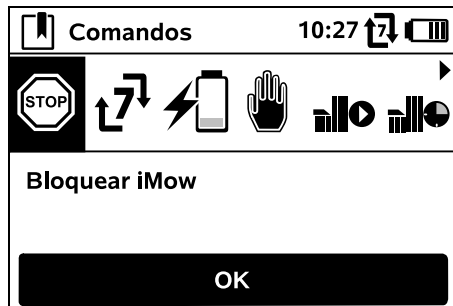
Estado do relvado
Estado do módulo de rádio (MI 632 C,
MI 632 PC)

4. Ajustes (⇒ 11.10)

iMow
Instalação
Segurança
Assistência
Área distrib.



11.5 Comandos



Selecione o comando pretendido com a cruz de comando e execute-o com OK.

1. Bloquear iMow
2. Ligar/desligar o modo automático
3. Levar para a unidade de acoplamento
4. Comando manual
5. Iniciar corte
6. Retardar início de corte
7. Omitir tempo de actividade seguinte
8. Cortar margem

1. Bloquear iMow:
Bloqueio do aparelho deverá ser activado.



Para desbloquear, prima a combinação de botões apresentada. (⇒ 5.2)

2. Ligar o modo automático/ Desligar o modo automático:

Com o **modo automático ligado**, é apresentado o texto "Automático ligado" na indicação de estado. O símbolo do modo automático é apresentado nos menus junto ao símbolo da bateria. O robot cortador de relva processa a superfície a cortar de forma totalmente automática.

Com o **modo automático desligado**, é apresentado o texto "Automático desligado" na indicação de estado. Os tempos de actividade do plano de corte são desactivados (cinzento). A superfície a cortar não é processada de forma automática. Os processos de corte podem ser iniciados através dos comandos "Iniciar corte" e "Retardar início de corte".



MI 632 C, MI 632 PC:

O modo Automático também pode ser ligado e desligado com a aplicação. Depois de desligar o modo Automático com a aplicação, o robot cortador de relva regressa à unidade de acoplamento. (⇒ 10.)

3. Levar para a unidade de acoplamento:

O robot cortador de relva regressa à unidade de acoplamento e carrega a bateria. Com o modo automático ligado, o robot cortador de relva processa novamente a superfície a cortar no próximo tempo de actividade possível.



MI 632 C, MI 632 PC:

O robot cortador de relva também pode ser enviado para a unidade de acoplamento com a aplicação. (⇒ 10.)



4. Comando manual:

Corte a relva manualmente. Por motivos de segurança, a lâmina de corte só pode ser ligada se o botão OK for mantido premido e, em seguida, for premido o botão de corte. A cruz de comando permite virar o aparelho. (⇒ 15.6)



5. Iniciar corte:

Após a activação, o robot cortador de relva inicia automaticamente o processo de corte. É necessário determinar o fim do processo de corte. Nos casos em que tiver sido instalada uma **superfície circundante**, é necessário definir após premir o botão OK se o processo de corte deve ser efectuado numa superfície circundante ou na superfície principal. (⇒ 11.14) O ajuste predefinido da duração do processo de corte pode ser alterado nos ajustes do aparelho, em "Tempo corte". (⇒ 11.11)



No menu principal (⇒ 11.4), o comando "Iniciar corte" poderá ser igualmente activado ao premir o **botão Corte**.



MI 632 C, MI 632 PC:

"Iniciar corte" também pode ser activado na aplicação. (⇒ 10.)

6. Retardar início de corte:

Após a activação, o robot cortador de relva inicia automaticamente o processo de corte, mas retardadamente. É necessário determinar a hora de início e o fim do processo de corte. Nos casos em que tiver sido instalada uma **Superfície circundante**, é necessário definir após premir o botão OK se o processo de corte deve ser efectuado numa superfície circundante ou na



superfície principal. (⇒ 11.14)

Os ajustes predefinidos da duração do processo de corte e do retardamento podem ser alterados nos ajustes do aparelho, em "Tempo corte" ou "Retardamento". (⇒ 11.11)

7. Omitir tempo de actividade seguinte:



O comando poderá ser utilizado se não pretender que o robot cortador de relva funcione durante o tempo de actividade seguinte (por exemplo, durante uma festa no jardim).

Após a confirmação, a relva não será cortada durante o tempo de actividade seguinte. Um tempo de actividade bloqueado desta forma é apresentado a cinzento no plano de corte. Este tempo de actividade pode ser novamente desbloqueado para o corte da relva no menu "Plano diário". (⇒ 11.7)

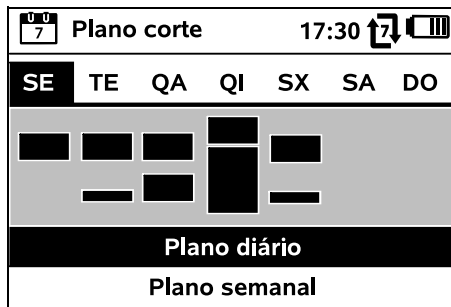
Se o comando for executado várias vezes seguidas, o tempo de actividade seguinte será sempre omitido. Se não restar mais nenhum tempo de actividade na semana em curso, será apresentada a mensagem "Não haverá corte na próxima semana".

8. Cortar margem:

Após a activação, o robot cortador de relva corta a margem da superfície a cortar. Após uma volta, regressa à unidade de acoplamento e carrega a bateria.



11.6 Plano de corte



O **plano de corte guardado** é chamado através do menu "Plano corte" no menu principal. As superfícies rectangulares sob o respectivo dia representam os tempos de actividade guardados. Nos tempos de actividade marcados a preto, a relva é cortada. As superfícies a cinzento representam tempos de actividade sem processos de corte – por exemplo, no caso de um tempo de actividade desligado ou após o comando "Omitir tempo de actividade". (⇒ 11.5)

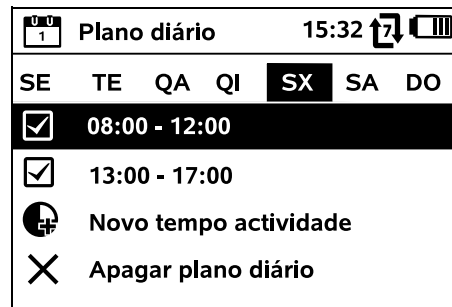


Com o modo automático desligado, todo o plano de corte fica inactivo e todos os tempos de actividade são apresentados a cinzento.

Se a cruz de comando for premida para cima ou para baixo, será possível seleccionar os submenus **Plano diário** (⇒ 11.7) ou **Plano semanal** (⇒ 11.8) e abri-los com o botão OK.

Se pretender editar os tempos de actividade de um **dia individual**, será necessário activar o dia com a cruz de comando (premir para a esquerda ou para a direita) e abrir o submenu Plano diário.

11.7 Plano diário



Nos tempos de actividade **assinalados**, o corte da relva é permitido. Esses tempos de actividade são marcados a preto no plano de corte.

Nos tempos de actividade **não assinalados**, o corte da relva não é permitido. Esses tempos de actividade são marcados a cinzento no plano de corte.



Siga as instruções do capítulo "Tempos de actividade". (⇒ 14.3)

Terceiros têm de se manter afastados da zona de risco durante os tempos de actividade, em particular.



MI 632 C, MI 632 PC:

Os tempos de actividade também podem ser processados com a aplicação. (⇒ 10.)

Os tempos de actividade guardados podem ser seleccionados e editados de forma individual.




O item de menu **Novo tempo actividade** pode ser seleccionado desde que estejam guardados menos de 3 tempos de actividade por dia.



Um tempo de actividade adicional não pode sobrepor-se a outros tempos de actividade.

Se não pretender que o robot cortador de relva corte a relva no dia seleccionado, deverá seleccionar o item de menu **Apagar plano diário**.


Editar tempo de actividade:

 Tempo activid. SE 08:00-12:00 <input checked="" type="checkbox"/>
 Alterar tempo actividade
 Apagar tempo actividade






Com **Tempo activid. desligado** ou **Tempo activid. ligado**, o tempo de actividade seleccionado para o corte automático da relva é bloqueado ou desbloqueado.

Com **Alterar tempo actividade**, é possível alterar o intervalo de tempo.

Se o tempo de actividade seleccionado deixar de ser necessário, deverá seleccionar o item de menu **Apagar tempo actividade**.


 Se os intervalos de tempo não forem suficientes para os processos de corte e de carga necessários, os tempos de actividade deverão ser prolongados ou complementados, ou a duração de corte deverá ser diminuída. Será apresentada uma mensagem correspondente no visor.

11.8 Plano semanal


 Plano semanal 11:02  
 Adaptar duração de corte
 Novo plano de corte

O tempo de corte semanal pode ser ajustado em **Adaptar duração de corte**. O valor definido tem como base a dimensão da superfície a cortar. (⇒ 14.4)









Siga as instruções do capítulo "Adaptar a programação". (⇒ 15.3)

 **MI 632 C, MI 632 PC:**
A duração do corte também pode ser ajustada com a aplicação. (⇒ 10.)

O comando **Novo plano de corte** elimina todos os tempos de actividade guardados. É chamado o passo "Programar o robot cortador de relva" do assistente de instalação. (⇒ 9.10)

 Caso a conclusão da reprogramação coincida com um tempo de actividade, o robot cortador de relva iniciará um processo de corte automático após a confirmação dos planos diários individuais.

11.9 Informação

 Informação 10:32  
    
Mensagens
Chuva detectada SX 13:52
Recomendação DO 15:00


1. Mensagens:

Lista todos os erros, avarias e recomendações activos; a apresentação é efectuada juntamente com o momento da ocorrência. No caso de um funcionamento sem problemas, é apresentado o texto "Sem mensagens".


Os detalhes das mensagens são apresentados após premir o botão OK. (⇒ 24.)

2. Eventos:

Lista as últimas actividades do robot cortador de relva. Os detalhes dos eventos (texto complementar, momento e código) são apresentados após premir o botão OK.

 Se algumas actividades ocorrerem com frequência invulgar, o distribuidor oficial VIKING disporá de mais informações. As avarias no funcionamento normal são documentadas nas mensagens.

3. Estado do iMow:

Informações sobre o robot cortador de relva 

- Estado de carga:
Estado de carga em percentagem

- Per. descanso:
Duração de corte restante na semana em curso, em horas e minutos
- Data e hora
- Hora início:
Início do próximo processo de corte planeado
- Quantidade de todos os processos de corte concluídos
- Horas corte:
Duração de todos os processos de corte concluídos em horas
- Quilometragem:
Total de quilómetros percorridos em metros
- Ser.-No.:
Número de série do robot cortador de relva, o qual também poderá ser consultado na placa de identificação, no compartimento por baixo da consola de comando.
- Bateria:
Número de série da bateria
- Software:
Software do aparelho instalado

4. Estado relvado:

Informações sobre o relvado



- Superfície a cortar em metros quadrados:
O valor é introduzido durante a primeira instalação ou no caso de uma nova instalação. (⇒ 9.4)
- Tempo volta:
Duração de uma volta em torno da superfície a cortar em minutos e segundos

- Pontos iniciais 1 – 4:
Distância entre o respectivo ponto inicial e a unidade de acoplamento em metros, medida no sentido dos ponteiros do relógio. (⇒ 11.14)
- Perímetro:
Perímetro da superfície a cortar em metros
- Cortar margem:
Frequência do corte da margem por semana (⇒ 11.14)

5. Estado do módulo de rádio (MI 632 C, MI 632 PC):

Informações sobre o módulo de rádio



- Satélites:
Número de satélites que é possível alcançar
- Posição:
Posição actual do robot cortador de relva; disponível se a ligação ao satélite for suficiente
- GPRS:
Intensidade do sinal da ligação móvel; quantos mais sinais de adição (máximo de "++++") forem apresentados, melhor é a ligação.
- Rede:
Identificação da rede, composta pelo código do país (MCC) e o código do fornecedor (MNC)
- Número rádio s/ fios:
O número de telemóvel do proprietário; é introduzido na aplicação. (⇒ 10.)
- IMEI:
Número do hardware do rádio sem fios
- IMSI:
Identidade Internacional de Assinante Móvel

- Contrato até:
Data de término do contrato de serviço M2M actual
- SW:
Versão do software do módulo de rádio
- Ser.-No.:
Número de série do rádio sem fios

11.10 Ajustes



1. iMow:

Adaptação de ajustes do aparelho (⇒ 11.11)



2. Instalação:

Adaptação e testes da instalação (⇒ 11.14)



3. Segurança:

Adaptação dos ajustes de segurança (⇒ 11.16)



4. Assistência:

Manutenção e assistência (⇒ 11.17)



5. Área distrib.:

O menu está protegido pelo **Cód. distrib.** O distribuidor oficial VIKING executa diversas actividades de manutenção e assistência com o auxílio deste menu.



11.11 iMow – ajustes do aparelho

1. Sensor de chuva:

O sensor de chuva pode ser ajustado de modo que o corte da relva à chuva seja interrompido ou não seja iniciado.

- Ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)

2. Tempo de corte:

Ajuste o padrão da duração de um processo de corte após activar o comando "Iniciar corte". (⇒ 11.5)

3. Retardamento:

Ajuste o padrão do retardamento após activar o comando "Retardar início de corte". (⇒ 11.5)

4. Indicação de estado:

Seleção das informações que deverão ser apresentadas na indicação de estado. (⇒ 11.13)

- Ajustar indicação de estado (⇒ 11.13)

5. Hora:

Ajuste da hora actual. A hora ajustada tem de coincidir com a hora real, de modo a evitar que o robot cortador de relva corte a relva inadvertidamente.

MI 632 C, MI 632 PC:

A hora do corte também pode ser ajustada com a aplicação. (⇒ 10.)

6. Data:

Ajuste da data actual. A data ajustada tem de coincidir com a data real do calendário, de modo a evitar que o robot cortador de relva corte a relva inadvertidamente.

MI 632 C, MI 632 PC:

A data do corte também pode ser ajustada com a aplicação. (⇒ 10.)

7. Formato data:

Ajuste do formato da data pretendido.



8. Desvio da via:

O robot cortador de relva circula de série ao longo do fio metálico limitador com um desvio de 6 cm para dentro. Com este valor, é garantido um acoplamento ideal. A iRégua está igualmente concebida para um desvio da via de 6 cm.



A VIKING recomenda que o ajuste predefinido de 6 cm não seja alterado.

- Abra a janela de selecção com OK e ajuste o valor pretendido (entre 3 cm e 9 cm) apenas se tal for necessário.

9. Idioma:

Defina o idioma pretendido do visor. De série, é definido o idioma seleccionado durante a primeira instalação.

10. Contraste:

Se necessário, é possível ajustar o contraste do visor.

11. Modo de energia (MI 632 C, MI 632 PC):

Com o **GPRS** (predefinição), o robot cortador de relva está sempre ligado à Internet e pode ser acedido através da aplicação. (⇒ 10.)

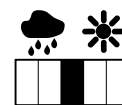
Com o **ECO**, a comunicação por rádio é desactivada para reduzir o consumo de energia nas fases de repouso, pelo que o robot cortador de relva não pode ser acedido através da aplicação. Os dados disponibilizados mais recentemente são apresentados na aplicação.

11.12 Ajustar o sensor de chuva

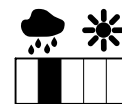
Para ajustar o sensor de chuva de 5 níveis, prima a cruz de comando para a esquerda ou para a direita. O valor actual é apresentado no menu "Ajustes" através de um gráfico de linhas.

A sensibilidade do sensor de chuva pode ser adaptada às condições locais e às pretensões do utilizador. Em particular, é igualmente possível definir quanto tempo o robot cortador de relva deverá aguardar que a superfície a cortar seque depois de chover.

No caso da **sensibilidade média**, o robot cortador de relva está pronto para ser utilizado em condições exteriores normais.



Desloque a barra mais **para a esquerda** para cortar a relva na presença de maior humidade. Se deslocar a barra totalmente para a esquerda, o robot cortador de relva também cortará a relva em condições exteriores húmidas e não interrompe o processo de corte quando o sensor detectar pingos de chuva.



Desloque a barra mais **para a direita** para cortar a relva na presença de menor humidade. Se deslocar a barra totalmente para a direita, o robot cortador de relva apenas cortará a relva se o sensor de chuva estiver completamente seco.



11.13 Ajustar a indicação de estado

Para configurar a indicação de estado, seleccione a indicação esquerda ou direita com a cruz de comando e confirme com OK.

Estado carga:

Indicação do símbolo da bateria juntamente com o estado de carga em percentagem



Per. descanso:

Duração de corte restante na semana em curso, em horas e minutos



Hora e data:

Data e hora actuais



Hora início:

Início do próximo processo de corte planeado



Proc. corte:

Quantidade de todos os processos de corte realizados até então



Horas corte:

Duração de todos os processos de corte realizados até então



Quilometragem:

Total de quilómetros percorridos



Recepção GPRS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Intensidade do sinal da ligação móvel com identificação da rede. Um pequeno x ou um ponto de interrogação indica uma falha de ligação do robot cortador de relva à Internet. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



Recepção GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Coordenadas GPS do robot cortador de relva. (⇒ 11.9)



11.14 Instalação

1. Nova instalação:

O assistente de instalação é iniciado uma vez mais. O plano de corte existente é eliminado. (⇒ 9.4)



2. Pontos iniciais:

O robot cortador de relva inicia sempre os processos de corte pela unidade de acoplamento (predefinição) ou por um dos pontos iniciais.



Os pontos iniciais devem ser definidos:

- quando as partes da superfície tiverem de ser percorridas de forma orientada por não terem sido suficientemente processadas,
- quando as áreas só estiverem acessíveis através de uma travessa. Nestas partes da superfície deve ser definido, pelo menos, um ponto inicial.

MI 632 C, MI 632 PC:

Pode ser atribuído um **raio** aos pontos iniciais. Nos casos em que inicia o processo de corte num determinado ponto inicial, o robot cortador de relva corta sempre em primeiro lugar a superfície circundante ao ponto inicial. Só após terminar o processamento das partes da superfície, prosseguirá com o processo de corte na restante superfície a cortar.

- Definir pontos iniciais (⇒ 11.15)

3. Testar margem:

Inicie o teste de verificação da colocação correcta do fio. O passo "Verificar a instalação" do assistente de instalação será chamado. (⇒ 9.9)



Para verificar a correcta colocação do fio relativamente à superfície de bloqueio, posicione o robot cortador de relva com a parte da frente virada para a superfície de bloqueio na superfície a cortar e inicie o teste.

MI 632 C, MI 632 PC:

Durante o percurso na margem, é definido o ponto de recolha do robot cortador de relva. Se necessário, é possível alargar um ponto de recolha já guardado. (⇒ 14.5)

4. Cortar margem:

Defina a frequência do corte da margem.



Nunca – predefinição

Uma vez – a margem é cortada uma vez por semana.

Dois vezes – a margem é cortada duas vezes por semana.

5. Superfícies circundantes:

Active as superfícies circundantes.



Inactivo – predefinição

Activo – definição se pretender cortar nas superfícies circundantes. Com os comandos "Iniciar corte" e "Retardar início de corte", é necessário seleccionar a superfície de corte (sup. principal/sup. circundante). (⇒ 15.5)

11.15 Definir pontos iniciais

Para definir,

- programe os pontos iniciais ou
- seleccione e defina manualmente o ponto inicial.

Programar os pontos iniciais:

Todos os pontos iniciais existentes são eliminados e o robot cortador de relva descreve uma volta em torno da superfície a cortar ao longo do fio metálico limitador.



MI 632 C, MI 632 PC:

Durante a viagem programada, é definido o ponto de recolha do robot cortador de relva. Se necessário, é possível alargar um ponto de recolha já guardado. (⇒ 14.5)

É possível determinar até 4 pontos iniciais premindo o botão OK durante o percurso. Em seguida, o robot cortador de relva é novamente acoplado. Se necessário, o processo de programação pode ser interrompido com o botão STOP. O percurso será igualmente interrompido se houver obstáculos na margem da superfície a cortar. Após o acoplamento ou a interrupção, os novos pontos iniciais serão guardados após a confirmação com OK. É atribuída uma frequência inicial de 15 % aos pontos guardados.

- Se necessário, altere a frequência inicial após a programação.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Se necessário, defina o raio após a programação. Os pontos iniciais guardados, por predefinição, não têm um raio atribuído.
- Se o processo de programação tiver sido concluído prematuramente, envie o robot cortador de relva para a unidade de acoplamento através do comando. (⇒ 11.5)

Definir manualmente os pontos iniciais 1 a 4:

Determine a distância entre o ponto inicial e a unidade de acoplamento e defina a frequência inicial.

A **distância** corresponde ao trajecto entre a unidade de acoplamento e o ponto inicial em metros, medida no sentido dos ponteiros do relógio.

A **frequência inicial** pode situar-se entre 0 % e 25 % e define com que frequência um processo de corte deverá começar neste ponto inicial.

MI 632 C, MI 632 PC:

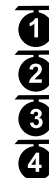
Em torno do ponto inicial, é possível definir um **Raio** de 1 m a 30 m.



A Unidade de acoplamento

é definida como **Ponto inicial 0** e, por predefinição, os processos de corte são aí iniciados.

A frequência inicial corresponde ao valor residual calculado de 100 %.



11.16 Segurança

1. Bloqueio do aparelho
2. Nível
3. Protecção GPS (MI 632 C, MI 632 PC)
4. Alterar código PIN
5. Tons de aviso
6. Tons de menu
7. Bloq. botões
8. Acpl. iMow + acopl.m.

1. Bloqueio do aparelho:

Ao premir OK, o bloqueio do aparelho é activado e deixa de ser possível colocar o robot cortador de relva em funcionamento.



É necessário bloquear o robot cortador de relva antes de todos os trabalhos de manutenção e limpeza, antes do transporte e antes da verificação. (⇒ 5.2)

- Para eliminar o bloqueio do aparelho, prima a combinação de botões ilustrada (botão Corte e botão OK).



2. Nível:

É possível definir 4 níveis de segurança. Em função do nível, são activados determinados bloqueios e dispositivos de protecção.



Nenhuma:

O robot cortador de relva está desprotegido.

Reduzida:

Introdução do código PIN para o acoplamento do robot cortador de relva e da unidade de acoplamento e para a reposição das definições de fábrica do aparelho; o bloqueio por tempo está activo.

Média:

Tal como acontece com o nível "Reduzida", apenas é possível alterar ajustes adicionais após a introdução do código PIN.

Elevada:

Tal como acontece com o nível "Média", para além do pedido do código PIN, está activa uma protecção contra roubo.



A VIKING recomenda a definição de um dos níveis de segurança "Reduzida", "Média" ou "Elevada".

- Seleccione o nível pretendido e confirme com OK. Se necessário, introduza o código PIN de 4 algarismos.

Bloq. reposição:

Pedido do código PIN antes da reposição das definições de fábrica do aparelho.

Bloq. acoplam.:

Pedido do código PIN antes do acoplamento do robot cortador de relva e da unidade de acoplamento.

Bloqueio tempo:

Pedido do código PIN para a alteração de um ajuste, se não tiver sido introduzido qualquer código PIN há mais de 1 mês.

Prot. ajustes:

Pedido do código PIN quando são alterados ajustes.

Protecção roubo:

Se o cortador de relva for levantado pela pega durante mais de 10 segundos, será apresentado um pedido do PIN. Se o código PIN não for introduzido no espaço de 1 minuto, começará a soar um sinal de alarme e o modo automático será adicionalmente desligado.

3. Protecção GPS (MI 632 C, MI 632 PC):



Ative ou desactive a monitorização da posição. (⇒ 5.10)



A VIKING recomenda que a protecção GPS esteja sempre activada.

Antes de ligar, introduza o **Número de telemóvel** do proprietário na aplicação (⇒ 10.) e configure um dos níveis de segurança "Reduzida", "Média" ou "Elevada" no robot cortador de relva.

4. Alterar código PIN:



O código PIN de 4 algarismos poderá ser alterado, se necessário.



O item de menu "Alterar código PIN" apenas é apresentado nos níveis de segurança "Reduzida", "Média" ou "Elevada".

- Introduza em primeiro lugar o código PIN antigo e confirme com OK.
- Defina o novo código PIN de 4 algarismos e confirme com OK.



A VIKING recomenda o registo do código PIN alterado.

Se o código PIN tiver sido incorrectamente introduzido 5 vezes, será necessário um **Código principal** de 4 algarismos e o modo automático será adicionalmente desligado.

Para a criação do código principal, deverá indicar ao distribuidor oficial VIKING o número de série de 9 algarismos e a data de 4 algarismos que estão apresentados na janela de selecção.

5. Tons de aviso:

Ligue ou desligue o sinal sonoro emitido quando o robot cortador de relva bate contra um obstáculo.



6. Tons de menu:

Ligue ou desligue o sinal sonoro de clique emitido quando um menu é aberto ou uma selecção é confirmada com OK.



7. Bloq. botões:

Se o bloqueio de botões estiver ligado, só será possível utilizar os botões da consola de comando se o botão **Voltar** for mantido premido e, em seguida, a cruz de comando for premida **para a frente**. O bloqueio de botões ficará activo 2 minutos após premir o último botão.



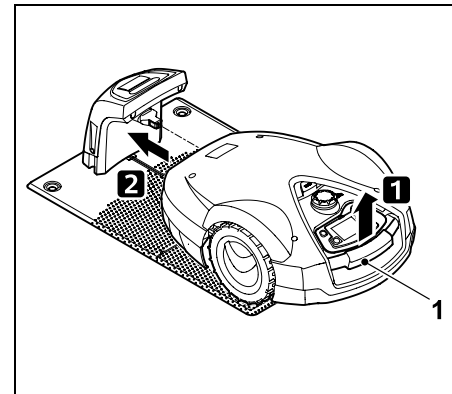
8. Acpl. iMow + acoplM.:

Após a primeira colocação em funcionamento, o robot cortador de relva funciona exclusivamente com a unidade de acoplamento fornecida. É necessário acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento após uma substituição da unidade de acoplamento ou de componentes electrónicos no robot cortador de relva, ou para a colocação em funcionamento do



robot cortador de relva numa superfície a cortar adicional com outra unidade de acoplamento.

- Instale a unidade de acoplamento e ligue o fio metálico limitador. (⇒ 9.5), (⇒ 9.7)



Levante ligeiramente o robot cortador de relva pela pega de transporte (1) e alivie as rodas de accionamento. Empurre o aparelho até à unidade de acoplamento apoiado nas rodas dianteiras.

- Após premir o botão OK, introduza o código PIN. Em seguida, o robot cortador de relva procurará o sinal de fio e guardá-lo-á automaticamente. O processo demora alguns minutos. (⇒ 9.8)




O código PIN não é necessário no nível de segurança "Nenhuma".

11.17 Assistência

1. Substituir lâmina:

A montagem de uma nova lâmina de corte é confirmada com OK.

 Caso a lâmina esteja em utilização há mais de 200 horas, será apresentada a mensagem "Subst. lâmina corte". (⇒ 16.4)

2. Procurar quebra fio:

Se o LED vermelho da unidade de acoplamento piscar, o fio metálico limitador estará interrompido. (⇒ 13.1)
Ao premir OK, é activado um assistente para localizar o ponto da quebra.


- Procurar quebra fio (⇒ 16.6)

3. Repor definições:


Ao premir OK, são repostas as definições de fábrica do robot cortador de relva e o assistente de instalação é novamente iniciado. (⇒ 9.4)

- Após premir o botão OK, introduza o código PIN.



 O código PIN não é necessário no nível de segurança "Nenhuma".

12. Fio metálico limitador

 **Antes de colocar** o fio metálico limitador, particularmente antes da primeira instalação, leia todo o capítulo e planeie a colocação do fio com precisão.



Realize a primeira instalação com o assistente de instalação. (⇒ 9.)


Se necessitar de apoio, o distribuidor oficial VIKING terá todo o gosto em ajudá-lo a preparar a superfície a cortar e a instalar o fio metálico limitador.

Antes da fixação definitiva do fio metálico limitador, verifique a instalação. (⇒ 9.9)
Por norma, são necessários ajustes na colocação do fio em áreas de travessas, locais estreitos ou superfícies de bloqueio.

Podem ocorrer desvios

- nos casos em que as possibilidades técnicas do robot cortador de relva tenham sido atingidas, por exemplo, em travessas muito longas ou na colocação em áreas com objectos metálicos ou com metal sob o relvado,
- nos casos em que a estrutura da superfície a cortar tenha sido especificamente alterada para a utilização do robot cortador de relva.

12.1 Planear a colocação do fio metálico limitador

 Observe os **exemplos de instalação** no final do manual de utilização. (⇒ 27.)
Instale as superfícies de bloqueio, travessas, superfícies circundantes e reservas de fio em virtude da colocação do fio metálico limitador, de modo a evitar correcções posteriores.

- Determinar o **local da unidade de acoplamento** (⇒ 9.5)
- Remova os **obstáculos** na superfície a cortar ou estabeleça superfícies de bloqueio. (⇒ 12.8)
- O fio metálico limitador tem de ser colocado num circuito contínuo em torno de toda a superfície a cortar – comprimento máximo de **500 m**.

• Travessas e superfícies circundantes:

Para cortar a relva com o modo automático, ligue todas as áreas da superfície a cortar com **travessas**. (⇒ 12.10)

Se o espaço não for suficiente para tal, deverão ser estabelecidas **superfícies circundantes**. (⇒ 12.9)

- Ao colocar o fio metálico limitador, observe as **distâncias** (⇒ 12.3):
9 cm no caso de obstáculos transitáveis (por exemplo, passeios)
18 cm no caso das travessas
27 cm no caso de obstáculos altos (por exemplo, muros, árvores)
54 cm de distância mínima em locais estreitos
100 cm no caso de superfícies de água e potenciais pontos propícios a tropeções (arestas, saliências)
- **Cantos:**
Evitar a colocação em ângulos agudos (inferiores a 90°)
- **Reservas de fio:**
Para que seja mais fácil modificar posteriormente a colocação do fio metálico limitador, deverão ser instaladas várias reservas de fio. (⇒ 12.11)

12.2 Criar um esboço da superfície a cortar



Durante a instalação do robot cortador de relva e da unidade de acoplamento, é aconselhável criar um esboço da superfície a cortar. É apresentada no início deste manual de utilização uma página para o efeito. Este esboço deverá ser actualizado caso se verificarem alterações posteriores.

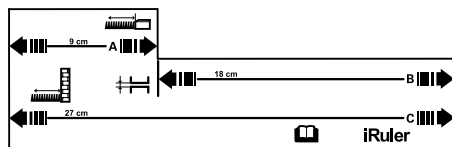
Conteúdo do esboço:

- **Contorno da superfície a cortar** com obstáculos relevantes, limites e possíveis superfícies de bloqueio nas quais o robot cortador de relva não possa trabalhar. (⇒ 27.)
- Posição da **unidade de acoplamento** (⇒ 9.5)
- Posição do **fio metálico limitador**
O fio metálico limitador penetra no solo ao fim de pouco tempo e não volta a ser visto. Registe em particular a colocação do fio à volta de obstáculos. (⇒ 9.6)
- Posição dos **conectores com fio**
Os conectores com fio utilizados deixarão de ser vistos ao fim de pouco tempo. A posição destes conectores deverá ser registada, de modo a permitir a respectiva substituição, se necessário. (⇒ 12.12)

12.3 iRégua

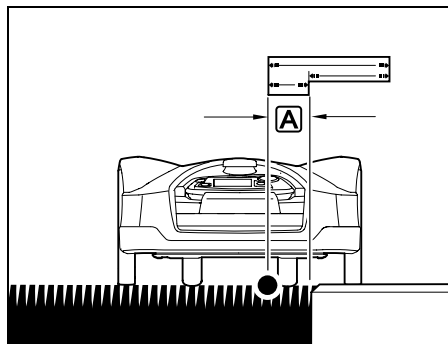
Medir a distância:

A iRégua deverá ser utilizada para as medições da distância, de modo que o fio metálico limitador seja colocado a uma distância correcta relativamente à margem da superfície a cortar e aos obstáculos.



A – 9 cm

Distância entre a margem da superfície a cortar e o fio metálico limitador.



O robot cortador de relva pode circular com uma roda traseira no exterior da superfície a cortar. A relva é cortada até à beira do relvado.

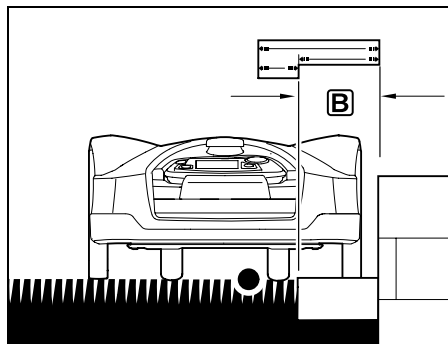
B – 18 cm

Distância do fio nas travessas.

(⇒ 12.10)

Uma travessa serve para ligar várias superfícies a cortar ou para transpor locais estreitos.

Distância mínima relativamente às pedras de canto transitáveis.



As pedras de canto transitáveis têm de ter uma largura mínima de 18 cm.

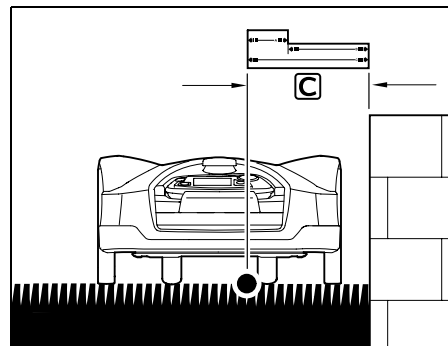


Coloque o fio metálico limitador à volta dos cantos exteriores com uma distância maior relativamente às pedras de canto. (⇒ 9.6)

Se necessário, utilize pedras de canto mais largas.

C – 27 cm

Distância entre um obstáculo e o fio metálico limitador.

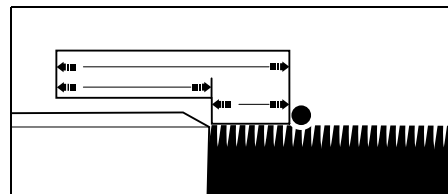


O robot cortador de relva tem de circular totalmente dentro da superfície a cortar e não pode tocar no objecto.

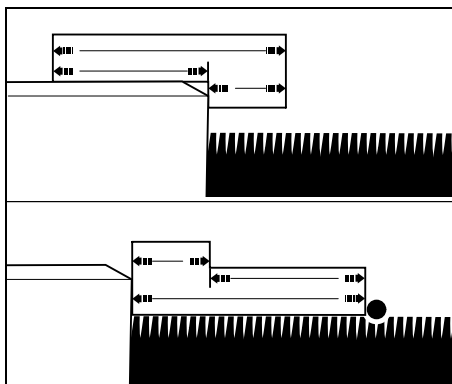
A distância dupla **C** (54 cm, o que corresponde a 2 comprimentos da iRégua ou à largura do aparelho) é a distância mínima do fio em locais estreitos. (⇒ 12.4)

Medir a altura de obstáculos:

O robot cortador de relva pode transpor obstáculos tais como caminhos, se o desnível do terreno a vencer for inferior a 3 cm. O desnível na iRégua corresponde precisamente a esta altura.



O obstáculo é inferior a 3 cm: Coloque o fio metálico limitador com a distância **A** (9 cm).



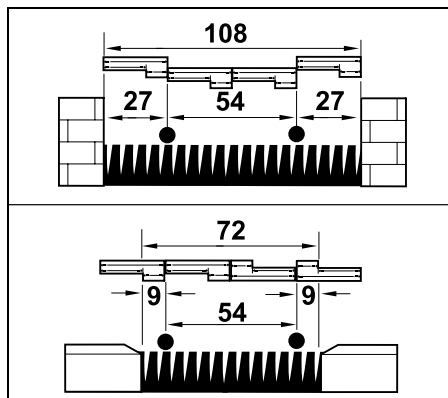
O obstáculo é superior a 3 cm: Coloque o fio metálico limitador com a distância **C** (27 cm).

- i** Se necessário, ajuste a **altura de corte** de modo que o robot cortador de relva não bata com o mecanismo de corte em obstáculos.
Se for definida a altura de corte mais reduzida, o robot cortador de relva poderá vencer menos de 3 cm.

12.4 Locais estreitos

O robot cortador de relva percorre automaticamente todos os locais estreitos desde que a distância mínima do fio seja respeitada. As áreas mais estreitas da superfície a cortar deverão ser delimitadas através da correspondente colocação do fio metálico limitador.

Se duas superfícies a cortar estiverem ligadas entre si por um corredor estreito transitável, poderá ser instalada uma travessa. (⇒ 12.10)



A distância mínima do fio é de **54 cm**, o que corresponde a 2 comprimentos da iRégua ou à largura do aparelho.

Isto origina a seguinte necessidade de espaço em **locais estreitos**:

- entre obstáculos altos com mais de 3 cm de altura, tais como muros, **108 cm**,
- entre obstáculos transitáveis com menos de 3 cm de altura, tais como caminhos, **72 cm**.

12.5 Colocar o fio metálico limitador

i Utilize apenas pregos de fixação originais e um fio metálico limitador original.

O sentido da colocação (no sentido dos ponteiros do relógio ou em sentido contrário) pode ser seleccionado conforme a necessidade.

Nunca extraia pregos de fixação com o auxílio do fio metálico limitador – utilize sempre uma ferramenta adequada (por exemplo, um alicate universal).

Estabeleça o curso do fio metálico limitador num esboço. (⇒ 12.2)


O fio metálico limitador também pode ser enterrado numa ranhura para cabos até 10 cm de profundidade.

- Instale a unidade de acoplamento. (⇒ 9.5)
- Coloque o fio metálico limitador a partir da unidade de acoplamento em torno da superfície a cortar e em torno de obstáculos eventualmente existentes (⇒ 12.8) e fixe-o ao solo com pregos de fixação. Verifique as distâncias com o auxílio da iRégua. (⇒ 12.3)
Siga as instruções do capítulo "Primeira instalação". (⇒ 9.6)
- Ligue o fio metálico limitador. (⇒ 12.6)

12.6 Ligar o fio metálico limitador

- Remova a ficha de rede e, em seguida, remova a cobertura da unidade de acoplamento.



- Coloque o fio metálico limitador em guias de cabo da placa de base, passe-o pela base, coloque a ficha e encaixe na unidade de acoplamento. Siga as instruções do capítulo "Primeira instalação". (⇒ 9.7)
- Monte a cobertura da unidade de acoplamento e, em seguida, encaixe a ficha de rede. 
- Verifique o sinal de fio. (⇒ 13.1)
- Verifique o acoplamento. (⇒ 15.7)
Se necessário, corrija a posição do fio metálico limitador na área da unidade de acoplamento.

12.7 Instalar trajectos de ligação

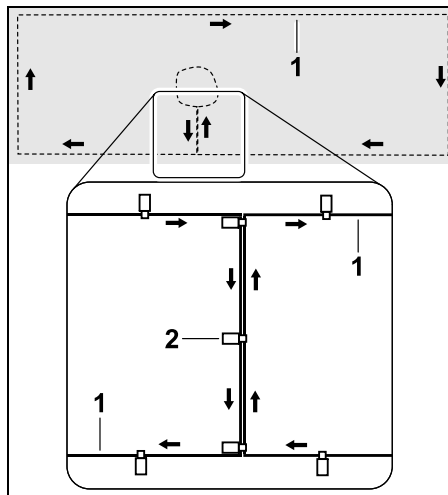
O robot cortador de relva ignorará o sinal de fio de delimitação se os fios forem colocados paralelamente próximos um do outro. É necessário instalar trajectos de ligação

- se pretender instalar superfícies circundantes. (⇒ 12.9)
- se forem necessárias superfícies de bloqueio. (⇒ 12.8)



A VIKING recomenda a colocação de trajectos de ligação em conjunto com as respectivas superfícies de bloqueio ou superfícies circundantes em virtude da colocação dos fios.

No caso de uma instalação posterior, o laço dos fios deverá ser separado. É necessário ligar em seguida os trajectos de ligação através dos conectores com fio fornecidos. (⇒ 12.12)



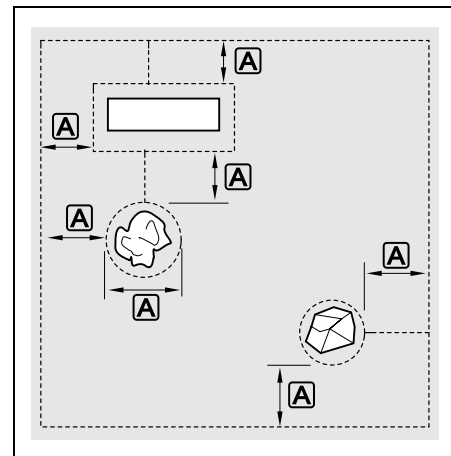
Nos trajectos de ligação, se o fio metálico limitador (1) for colocado em paralelo, os fios não poderão cruzar-se e terão de ficar próximos um do outro. Fixe os trajectos de ligação ao solo com uma quantidade suficiente de pregos de fixação (2).

12.8 Instalar a superfície de bloqueio

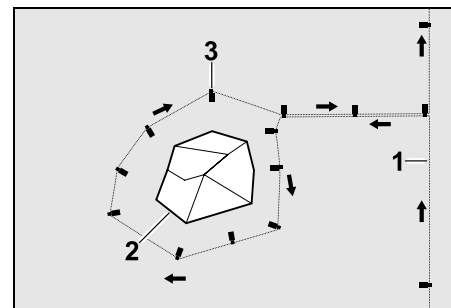
Deverão ser instaladas superfícies de bloqueio em torno de obstáculos que o robot cortador de relva não possa tocar, que sejam inferiores a 10 cm ou que não sejam suficientemente estáveis para sofrerem colisões.

A VIKING recomenda

- a remoção de obstáculos ou a sua delimitação com superfícies de bloqueio.
- Verifique as superfícies de bloqueio, após a primeira instalação ou depois de efectuar alterações na instalação do fio metálico, utilizando o comando "Testar margem". (⇒ 11.14)



As superfícies de bloqueio têm de ter um **diâmetro mínimo** de 54 cm. A **distância relativamente à margem A** tem de ser igualmente superior a 54 cm. 54 cm correspondem a 2 comprimentos da iRégua.

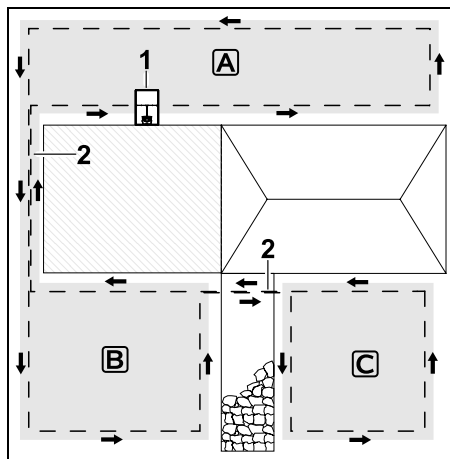


Guie o fio metálico limitador (1) da borda até ao obstáculo, coloque-o à distância correcta (utilizando a iRégua) em torno do obstáculo (2) e fixe-o ao solo com um número suficiente de pregos de fixação (3). Em seguida, coloque novamente o fio metálico limitador na borda.

Num trajecto de ligação, o fio metálico limitador deverá ser colocado entre o obstáculo e a borda **em paralelo** e **sem se cruzar**. (⇒ 12.7)

12.9 Superfícies circundantes

As superfícies circundantes são áreas da superfície a cortar que não podem ser processadas pelo robot cortador de relva **de forma totalmente automática**, pois o acesso não é permitido. Desta forma, é possível contornar várias superfícies a cortar separadas com um único fio metálico limitador. É necessário levar manualmente o robot cortador de relva de uma superfície a cortar para a outra. O processo de corte é accionado através do comando "Iniciar corte" (⇒ 11.5) ou "Retardar início de corte" (⇒ 11.5).



A unidade de acoplamento (1) é instalada na superfície a cortar **A**, a qual é processada de forma totalmente automática segundo o plano de corte. As superfícies circundantes **B** e **C** estão ligadas por trajectos de ligação (2) à superfície a cortar **A**. É necessário

colocar o fio metálico limitador na mesma direcção em todas as superfícies – não cruze o fio metálico limitador nos trajectos de ligação.

- Ative as superfícies circundantes no menu "Ajustes – Instalação". (⇒ 11.14)

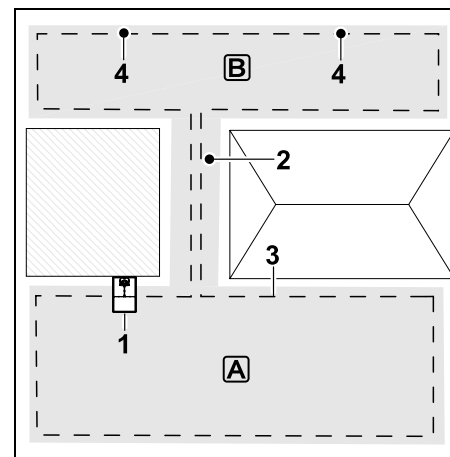
12.10 Travessas

Se pretender cortar a relva de várias superfícies a cortar (por exemplo, superfícies a cortar à frente e atrás da casa), é possível instalar uma travessa para as ligar. Como tal, é possível trabalhar **automaticamente** todas as superfícies a cortar.

i Nas travessas, a relva apenas é cortada com a passagem do fio metálico limitador. Se necessário, active o corte automático da margem ou corte manualmente a área da travessa com regularidade. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

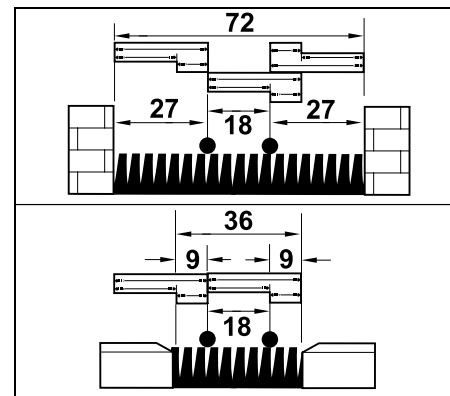
Pré-requisitos:

- **Largura mínima** entre obstáculos fixos na área da travessa 72 cm, entre objectos transitáveis 36 cm.
- A travessa é livremente transitável.
- Na área da segunda superfície a cortar, é definido 1 **ponto inicial**, pelo menos. (⇒ 11.15)



A unidade de acoplamento (1) é instalada na superfície a cortar **A**. A superfície a cortar **B** está ligada por uma travessa (2) à superfície a cortar **A**. O fio metálico limitador (3) pode ser continuamente percorrido pelo robot cortador de relva. Para processar a superfície a cortar **B**, deverão ser definidos pontos iniciais (4). (⇒ 11.15)

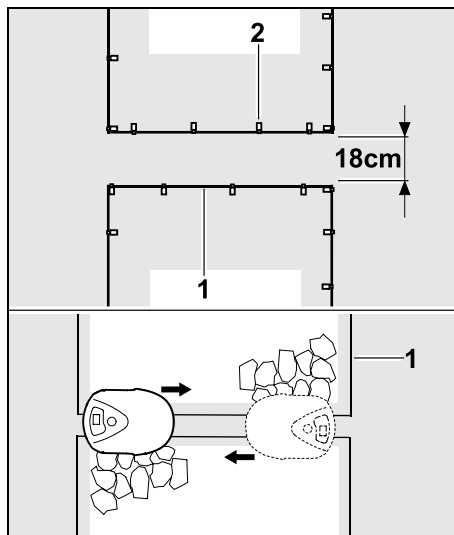
Os diferentes processos de corte começam em seguida nos pontos iniciais (frequência inicial), dependendo da definição.



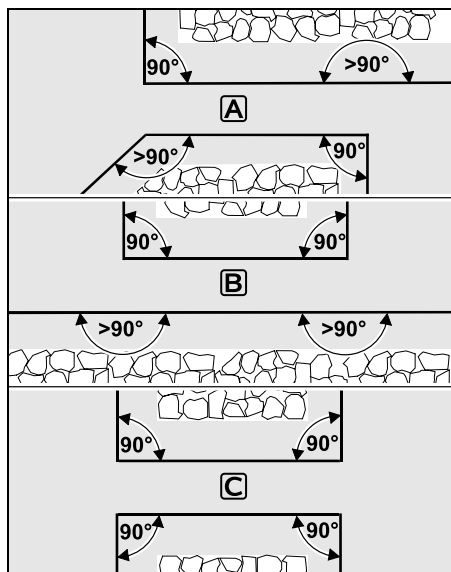
No caso das travessas, a distância do fio é sempre de **18 cm**.

Isto origina a seguinte necessidade de espaço:

- entre obstáculos altos com mais de 3 cm de altura, tais como muros, **72 cm**,
- entre passeios ou obstáculos transitáveis com menos de 3 cm de altura, tais como caminhos, **36 cm**.



Nas travessas, o fio metálico limitador (1) é colocado de forma paralela com uma distância de 18 cm e é fixado ao solo com uma quantidade suficiente de pregos de fixação (2).



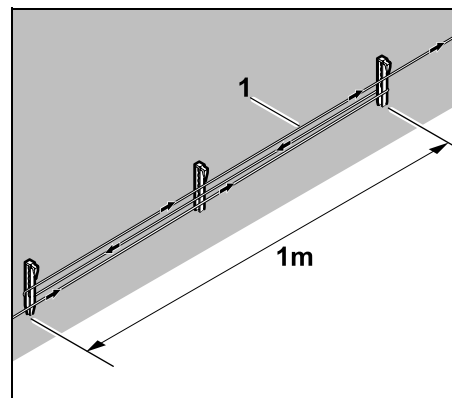
A, **B**, **C** – exemplos de travessas.

i Não coloque o fio metálico limitador em ângulos agudos (inferiores a 90°).

12.11 Instalar reservas de fio

As reservas de fio instaladas em intervalos regulares facilitam as correções necessárias, como, por exemplo, para modificar a posição da unidade de acoplamento ou o curso do fio metálico limitador.

As reservas de fio deverão ser instaladas em particular nas proximidades de passagens difíceis.

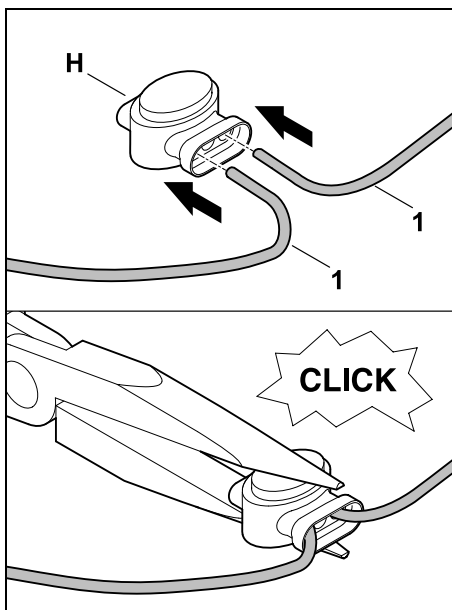


Coloque o fio metálico limitador (1) ao longo de um comprimento de aproximadamente 1 m entre 2 pregos de fixação, conforme ilustrado. Fixe a reserva de fio no solo ao centro com um prego de fixação adicional.

12.12 Utilizar conectores com fio

Para prolongar o fio metálico limitador ou para ligar extremidades soltas do fio, apenas podem ser utilizados os conectores com fio enchidos com gel fornecidos. Estes conectores com fio impedem o desgaste prematuro (por exemplo, corrosão nas extremidades do fio) e garantem uma ligação ideal.

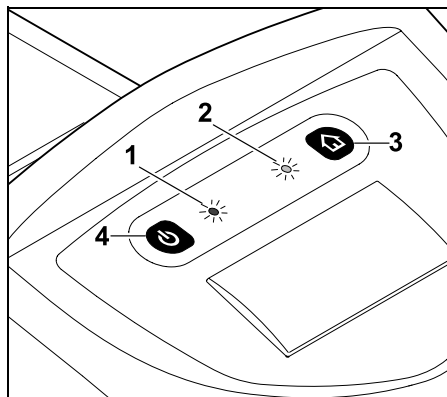
Registe a posição dos conectores com fio no esboço da superfície a cortar. (⇒ 12.2)



Encaixe as extremidades soltas do fio (1) nos conectores com fio (H) até ao encosto. Comprima os conectores com fio com um alicate adequado, garantindo o engate correcto.

13. Unidade de acoplamento

13.1 Elementos de comando da unidade de acoplamento



Um LED vermelho (1) e um LED verde (2) fornecem informações sobre o estado da unidade de acoplamento e do sinal de fio. Com a tecla Home (3), é possível devolver o robot cortador de relva à unidade de acoplamento durante um processo de corte.

Com o botão ligar/desligar (4), é possível ligar e desligar a unidade de acoplamento e, por conseguinte, o sinal de fio.

- O LED vermelho acende-se
- ☀ O LED vermelho pisca
- O LED verde acende-se
- ☀ O LED verde pisca
- O LED está desligado

Actividade	Verme-lho	Verde
Standby	○	○
Sinal de fio OK	●	○
Carregar	○	○
Regresso	●	☀
Quebra de fio	☀	○
Procurar quebra de fio	☀	●
Erro	☀	☀

Tecla Home:

Durante um processo de corte, premir a tecla Home activa o regresso.

O robot cortador de relva conclui o processo de corte em curso, procura o fio metálico limitador e regressa à unidade de acoplamento, de modo a carregar a bateria. No tempo de actividade em curso, não ocorre mais nenhum processo de corte.

i O regresso permanece activo até ao robot cortador de relva estar acoplado ou até à tecla Home ser novamente premida.

Botão ligar/desligar:

Não é necessário premir o botão ligar/desligar para o processamento automático da superfície a cortar. A activação ou desactivação do sinal de fio ocorre de forma totalmente automática.

Se o robot cortador de relva não estiver acoplado, premir o botão ligar/desligar activará a unidade de acoplamento. O sinal de fio permanece activo durante

48 horas, desde que o robot cortador de relva não tenha sido acoplado anteriormente.

Se estiver em funcionamento, o sinal de fio será desligado ao premir durante 3 segundos o botão e o robot cortador de relva permanecerá na superfície a cortar. É apresentada uma mensagem correspondente no visor do robot cortador de relva.

14. Indicações sobre cortar a relva

14.1 Generalidades

O robot cortador de relva é concebido para o processamento automático de relvados. Neste caso, a relva é mantida curta através de um corte contínuo. O resultado é um relvado mais bonito e denso.

Os relvados que não tenham sido previamente cortados com um cortador de relva convencional apenas serão correctamente processados após vários processos de corte. Uma imagem de corte perfeita apenas tem origem ao fim de alguns processos de corte, especialmente no caso de relva ligeiramente mais alta.

No caso de tempo quente e seco, a relva não deverá ser mantida demasiado curta, pois ficará queimada pelo sol, ganhando, assim, um aspecto feio.

Com uma lâmina afiada, a imagem de corte é mais bonita do que com uma lâmina embotada, devendo, como tal, ser substituída com regularidade.

14.2 Mulching

O robot cortador de relva é um cortador de mulching.

Durante o mulching, as vergôntes continuam a ser trituradas após o corte no cârter do mecanismo de corte. Em seguida, são sopradas de volta para a relva, onde ficam e apodrecem.

O material a cortar finamente triturado devolve à relva nutrientes orgânicos e, dessa forma, funciona como adubo natural. A necessidade de adubo é significativamente reduzida.

14.3 Tempos de actividade

Durante os tempos de actividade, o robot cortador de relva tem autorização para sair da unidade de acoplamento a qualquer momento e cortar a relva. Como tal, durante esses períodos, há lugar a **processos de corte, processos de carga e fases de repouso**. O robot cortador de relva distribui automaticamente os processos de corte e de carga necessários pelo intervalo de tempo disponível.

Durante a instalação, são automaticamente distribuídos tempos de actividade por toda a semana. São tomadas em consideração reservas de tempo, garantindo dessa forma os melhores cuidados com o relvado, mesmo quando não é possível realizar processos de corte isolados (por exemplo, devido a chuva).



Terceiros têm de se manter afastados da zona de risco durante os tempos de actividade. Os tempos de actividade deverão ser adaptados em conformidade. Respeite igualmente a legislação municipal vigente relativa a robots cortadores de relva e as indicações do capítulo "Para sua segurança" (⇒ 6.) e altere os tempos de actividade no menu "Plano corte". (⇒ 11.7) Deverá informar-se em particular junto das autoridades competentes sobre as horas diurnas e nocturnas em que o aparelho poderá ser utilizado.

14.4 Duração de corte

A duração de corte indica durante quantas horas por semana a relva deverá ser cortada. A duração de corte pode ser aumentada ou diminuída nos ajustes da semana (⇒ 11.8).

A duração de corte corresponde ao período durante o qual o robot cortador de relva corta a relva. Os períodos de carga da bateria não são contabilizados para a duração de corte.

Na primeira instalação, o robot cortador de relva calcula automaticamente a duração de corte com base na dimensão indicada da superfície a cortar. Em relvados normais, este valor de referência é determinado com base em condições de tempo seco.

Desempenho de superfície:

Para 100 m², o robot cortador de relva precisa em média de:

MI 632, MI 632 C: 85 minutos

14.5 Ponto de recolha (MI 632 C, MI 632 PC)

O robot cortador de relva reconhece a sua localização com a ajuda do receptor GPS incorporado. O robot cortador de relva guarda as coordenadas do ponto mais a norte, sul, este e oeste durante o teste de verificação da colocação do fio (⇒ 9.9) e a programação dos pontos iniciais (⇒ 11.15).

Esta superfície é definida como o ponto de recolha e é aqui que o robot cortador de relva deve ser utilizado. As coordenadas são atualizadas em cada repetição do teste.

Se o robot cortador de relva for retirado do ponto de recolha, é enviada ao proprietário uma mensagem por SMS e e-mail, no caso de a **protecção GPS** estar activada. Além disso, o código PIN é solicitado no visor do robot cortador de relva.

14.6 Cortar a relva manualmente

Não ligue a lâmina de corte sobre relva alta ou com a altura de corte mais reduzida!

O robot cortador de relva apenas deverá ser submetido a um esforço que não leve a uma redução considerável da rotação do motor de corte. Se a rotação diminuir ou se o robot cortador de relva progredir mais lentamente, seleccione um ajuste superior da altura de corte.

15. Colocar o aparelho em funcionamento

15.1 Preparativos

i Está disponível um assistente de instalação para a **primeira instalação**. (⇒ 9.)

- Instalar unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Colocar o fio metálico limitador (⇒ 9.6) e ligá-lo (⇒ 9.7)
- Remover objectos estranhos (por exemplo, brinquedos, ferramentas) da superfície a cortar
- Carregar bateria (⇒ 15.8)
- Acertar a data e a hora (⇒ 11.11)
- Verifique e, se necessário, adapte o plano de corte, garantindo em particular o afastamento de terceiros da zona de risco durante os tempos de actividade. (⇒ 11.6)

i Antes da utilização do robot cortador de relva, corte a relva muito alta de forma curta com um cortador de relva convencional (por exemplo, após um intervalo mais longo).

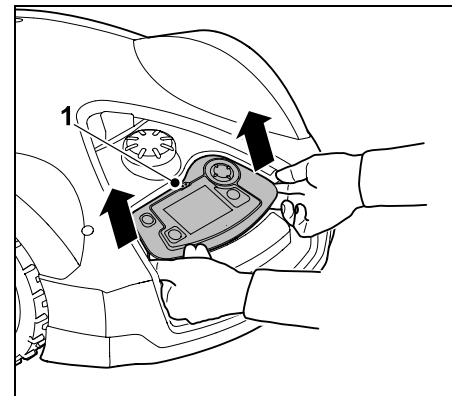
15.2 Remover e introduzir a consola de comando

Se necessário, a consola de comando pode ser removida do robot cortador de relva, para cortar a relva manualmente ou, por exemplo, alterar a programação.

O funcionamento automático do robot cortador de relva apenas é possível com a consola de comando introduzida.

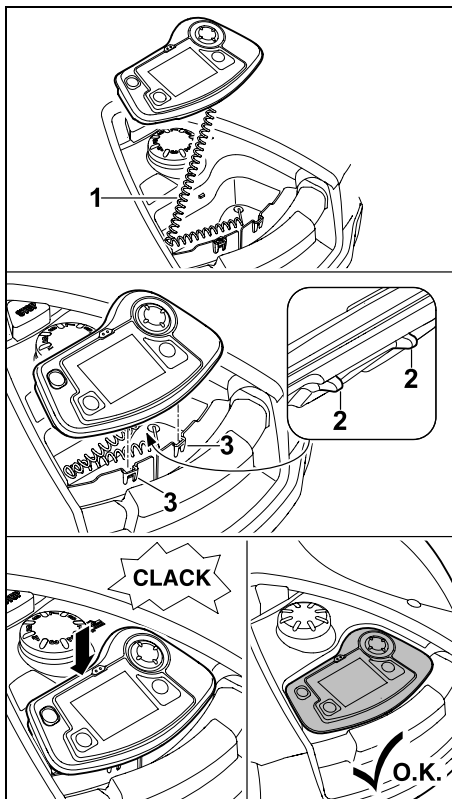
Remover consola de comando:

- No modo em curso, prima o botão STOP antes de remover a consola de comando.



Eleve a consola de comando (1) na área traseira com um ligeiro puxão e remova-a do robot cortador de relva. Este componente permanecerá ligado ao aparelho através do cabo em espiral.

Introduzir a consola de comando:



Arrume o cabo em espiral (1) no compartimento do cárter. Incline a consola de comando ligeiramente para trás, passe as saliências de retenção (2) pelos entalhes do cárter (3) e, em seguida, pressione a consola de comando à frente e deixe-a engatar.

15.3 Adaptar a programação

A programação actual pode ser consultada no **Plano de corte** ou nos modelos MI 632 C, MI 632 PC na **aplicação VIKING iMow**. (⇒ 11.6)

O plano de corte é calculado durante a instalação ou durante a criação de um novo plano de corte, com base na dimensão da superfície a cortar.

Os **tempos de actividade** e a **duração de corte** podem ser alterados individualmente. Os processos de corte necessários serão automaticamente distribuídos pelos tempos de actividade possíveis. Se necessário, decorrerão igualmente vários processos de corte e de carga durante um tempo de actividade. Caso pretenda, a margem da superfície a cortar será automaticamente cortada em intervalos regulares. (⇒ 11.14)

São possíveis até três diferentes tempos de actividade por dia. (⇒ 11.6)

Se pretender que o robot cortador de relva percorra determinadas áreas da superfície a cortar de forma assistida, deverão ser definidos pontos iniciais específicos. (⇒ 11.15)

i Em determinadas circunstâncias (por exemplo, condições atmosféricas favoráveis ou intervalo de tempo generoso), não são utilizados todos os tempos de actividade para obter os melhores cuidados com o relvado.

Alteração dos **tempos de actividade**: (⇒ 11.7)

- Tempos de actividade suplementares para processos de corte adicionais
- Adaptação do intervalo de tempo, de modo a evitar, por exemplo, cortar a relva de manhã ou durante a noite.
- Suprimir tempos de actividade individuais, pois a superfície a cortar foi utilizada para uma festa, por exemplo.

Aumentar a **duração de corte**: (⇒ 11.8)

– Existem áreas que não são suficientemente cortadas, por exemplo, porque a superfície a cortar é muito sinuosa.

– Crescimento intensivo da relva no período de crescimento

– Relva particularmente densa

Reduzir a **duração de corte**: (⇒ 11.8)

– Crescimento reduzido da relva devido a calor, frio ou seca

Criar um **novo plano de corte**: (⇒ 11.8)

– A dimensão da superfície a cortar foi alterada.

Nova instalação: (⇒ 11.14)

– Novo local da unidade de acoplamento.

– Primeira colocação em funcionamento numa nova superfície a cortar


15.4 Cortar a relva no modo automático

● Ligar o modo automático: Com o modo automático ligado, é apresentado no visor o símbolo do modo automático, para além do símbolo da bateria. (⇒ 11.5)



● **Iniciar** processos de corte: Os processos de corte são automaticamente distribuídos pelos tempos de actividade disponíveis. (⇒ 14.3)

- **Terminar** processos de corte:
Quando a bateria fica descarregada, o robot cortador de relva segue automaticamente para a unidade de acoplamento. (⇒ 15.7)
É possível terminar manualmente o processo de corte em curso em qualquer altura com o **botão STOP**. (⇒ 5.1)
O processo de corte em curso é igualmente concluído de imediato com o **tecla Home** na unidade de acoplamento. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
O processo de corte pode ainda ser terminado com a aplicação – o robot cortador de relva é enviado para a unidade de acoplamento. (⇒ 10.)


 As superfícies a cortar às quais o robot cortador de relva aceda através de uma **travessa** apenas são cortadas quando são definidos pontos iniciais nessa superfície.

15.5 Cortar a relva independentemente dos tempos de actividade

Superfície a cortar com unidade de acoplamento:

- Para cortar uma área da superfície a cortar apenas acessível através de uma **travessa**, carregue ou conduza o robot cortador de relva até esse local.
- Cortar a relva de imediato:
Chame o comando **Iniciar corte** (⇒ 11.5) ou prima o **botão de corte**.
O processo de corte tem início de imediato e dura até à hora escolhida.


- Retardar o corte da relva:
Chame o comando **Retardar início de corte**. (⇒ 11.5)
O processo de corte começa à hora de início escolhida e dura até ao momento final escolhido.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Inicie o corte com a aplicação. (⇒ 10.)
O processo de corte começa à hora de início escolhida e dura até ao momento final escolhido.
- Terminar o corte manual:
É possível terminar o processo de corte em curso em qualquer altura com o **botão STOP**. (⇒ 5.1)
O processo de corte em curso é igualmente concluído de imediato com o **tecla Home** na unidade de acoplamento. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
O processo de corte pode ainda ser terminado com a aplicação – o robot cortador de relva é enviado para a unidade de acoplamento. (⇒ 10.)

 Se necessário, o robot cortador de relva carrega a bateria entretanto e, em seguida, continua o processo de corte até ao momento final escolhido.


Superfícies circundantes:

- Carregue ou conduza o robot cortador de relva até à superfície circundante.
- Active a superfície circundante. (⇒ 11.14)
- Cortar a relva de imediato:
Chame o comando **Iniciar corte** (⇒ 11.5) ou prima o **botão de corte**.
O processo de corte tem início de imediato e dura até à hora escolhida.

- Retardar o corte da relva:
Chame o comando **Retardar início de corte**. (⇒ 11.5)
O processo de corte começa à hora de início escolhida e dura até ao momento final escolhido.
- Terminar corte:
Se o momento final escolhido for atingido, o robot cortador de relva dirige-se ao fio metálico limitador e imobiliza-se. Traga o aparelho para carregar a bateria na unidade de acoplamento e confirme a mensagem apresentada. (⇒ 24.)
É possível terminar manualmente o processo de corte em curso em qualquer altura com o **botão STOP**. (⇒ 5.1)

 Se a bateria ficar descarregada antes do momento final escolhido, o processo de corte é encurtado em conformidade.

15.6 Cortar a relva manualmente

 O sensor de colisão e a delimitação da margem estão inactivos ao cortar a relva manualmente.

- Se necessário, carregue a bateria (⇒ 15.8)
- Remova a consola de comando (⇒ 15.2)
- Active o comando **Comando manual** (⇒ 11.5)

- Mova e vire o robot cortador de relva com a cruz de comando. Estão disponíveis 2 velocidades de marcha-à-frente: **devagar** premindo ligeiramente o botão, **depressa** premindo firmemente o botão.
- Antes de ligar a lâmina de corte, garanta uma distância suficiente entre os pés e o mecanismo de corte – mantendo-se sempre atrás do robot cortador de relva. (⇒ 4.2)
- Para ligar a lâmina de corte, prima e mantenha premido o **botão OK** com o polegar direito e, em seguida, prima o **botão de corte** com o polegar esquerdo. A lâmina de corte rodará enquanto o botão de corte permanecer premido.
- Durante o corte manual, mantenha premido o botão de corte com o polegar esquerdo e accione a cruz de comando com a mão direita.
- Para desligar a lâmina de corte, solte o botão de corte.
- Após cortar a relva manualmente, carregue a bateria. (⇒ 15.8)



15.7 Acoplar o robot cortador de relva

Acoplar no modo automático:

O robot cortador de relva segue automaticamente para a unidade de acoplamento quando o tempo de actividade chega ao fim ou a bateria fica descarregada.

Forçar o acoplamento:

- Se necessário, introduza a consola de comando (⇒ 15.2)

- Se necessário, ligue a unidade de acoplamento (⇒ 13.1)
- Active o comando **Levar para a unidade de acoplamento**. (⇒ 11.5) Durante um processo de corte, é possível premir em alternativa a **tecla Home** da unidade de acoplamento.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Na aplicação, envie o robot cortador de relva para a unidade de acoplamento. (⇒ 10.)
- Não poderá acender-se qualquer LED da unidade de acoplamento após o acoplamento. (⇒ 13.1)



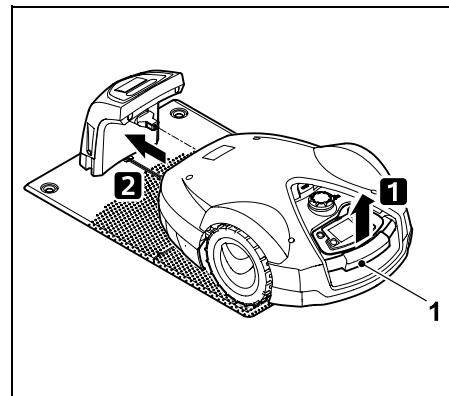
No tempo de actividade em curso, não ocorre mais nenhum processo de corte após o acoplamento.

Acoplamento manual:

- Conduza o robot cortador de relva para a unidade de acoplamento com a consola de comando. Para tal, remova a consola de comando (⇒ 15.2) e active o comando **Comando manual** (⇒ 11.5).

ou

- Empurre manualmente o robot cortador de relva até à unidade de acoplamento.



Levante ligeiramente o robot cortador de relva pela pega de transporte (1) e alivie as rodas de accionamento. Empurre o aparelho até à unidade de acoplamento apoiado nas rodas dianteiras.

- Introduza a consola de comando (⇒ 15.2)
- Não poderá acender-se qualquer LED da unidade de acoplamento após o acoplamento. (⇒ 13.1)

15.8 Carregar bateria




Carregue a bateria exclusivamente através da unidade de acoplamento.

Nunca desmonte a bateria nem carregue a bateria com um carregador externo.

Carga automática:


Ao **cortar a relva**, a carga ocorre automaticamente no final de cada processo de corte, quando o robot cortador de relva é acoplado à unidade de acoplamento.


 Não poderá acender-se qualquer LED da unidade de acoplamento após o acoplamento. (⇒ 13.1)

Iniciar manualmente o processo de carga:


- Após uma utilização **em superfícies circundantes**, coloque o robot cortador de relva na superfície a cortar e acople-o. (⇒ 15.7)
- Após a **interrupção de um processo de corte**, acople o robot cortador de relva. (⇒ 15.7)
- Se necessário, termine o standby do robot cortador de relva premindo um botão.
O processo de carga inicia-se automaticamente.

Processo de carga:

Durante o processo de carga, é apresentado na **Indicação de estado** o texto "Bateria a carregar". 


Em todos os restantes menus, é apresentada na área de indicação do visor o símbolo de uma ficha de rede em vez do símbolo da bateria. 


O processo de carga tem diferentes durações e é automaticamente adaptado à utilização seguinte.

 Se houver problemas durante a carga, é apresentada uma mensagem correspondente no visor. (⇒ 11.9)

A bateria apenas é carregada após passar abaixo de uma determinada tensão.

Estado de carga:

Na **Indicação de estado**, é possível ler o estado de carga quando está seleccionada a indicação correspondente. (⇒ 11.13) 


Em todos os restantes menus, o **Símbolo da bateria** na área de indicação do visor destina-se a indicar o estado de carga. (⇒ 11.3) 


16. Manutenção




Perigo de ferimentos!

Antes de todos os trabalhos de manutenção e de limpeza no aparelho, leia cuidadosamente o capítulo "Para sua segurança" (⇒ 6.), especialmente o subcapítulo "Manutenção e reparações" (⇒ 6.9), e siga escrupulosamente todas as instruções de segurança.

Active o bloqueio do aparelho antes de todos os trabalhos de manutenção ou de limpeza. (⇒ 5.2) 

Antes de iniciar trabalhos de manutenção na unidade de acoplamento, remova a ficha de rede. 

Use luvas em todos os trabalhos de manutenção, especialmente em trabalhos na lâmina de corte. 

16.1 Plano de manutenção

Os intervalos de manutenção são orientados pelas horas de funcionamento, entre outras coisas. É possível chamar o respectivo contador "Horas corte" no menu "Informação". (⇒ 11.9)

Os intervalos de manutenção indicados deverão ser escrupulosamente respeitados.

Trabalhos de manutenção em dias com tempos de actividade:

- Verifique visualmente o estado geral do aparelho e da unidade de acoplamento.
- Verifique a indicação do visor – a hora actual e o início do próximo processo de corte.
- Verifique a superfície a cortar e, se necessário, remova os objectos estranhos.
- Verifique se a bateria está a ser carregada. (⇒ 15.8)

Trabalhos de manutenção semanais:

- Limpe o aparelho. (⇒ 16.2)
- Verifique visualmente se existem danos e desgaste na lâmina de corte, na fixação da lâmina e no mecanismo de corte (entalhes, fendas, pontos de fractura, etc). (⇒ 16.3)

A cada 200 horas:

- Substitua a lâmina de corte. É apresentado um lembrete correspondente no visor. (⇒ 16.4)

Trabalhos de manutenção anuais:

- A VIKING recomenda uma inspeção anual nos meses de Inverno realizada pelos distribuidores oficiais VIKING. Nessa inspeção, é realizada em particular a manutenção da bateria, do sistema electrónico e do software.

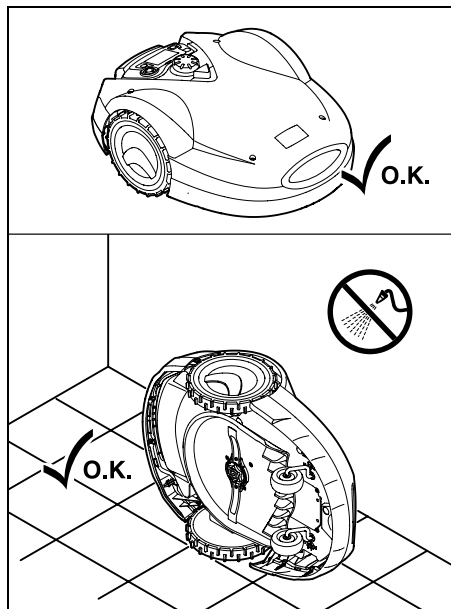


Para que o distribuidor oficial possa realizar correctamente todos os trabalhos de manutenção, altere o nível de segurança para "Nenhuma" ou comunique ao distribuidor oficial o código PIN utilizado.

16.2 Limpar o aparelho

Um manuseamento minucioso protege o aparelho contra danos e aumenta a sua vida útil.

Posição de limpeza e manutenção:



Para limpar a **parte superior do aparelho** (capot, controlo remoto), coloque o aparelho num piso plano, estável e horizontal. Para limpar a **parte inferior do aparelho** (lâmina de corte, mecanismo de corte), incline o robot cortador de relva para o lado esquerdo do aparelho conforme ilustrado e encoste-o a uma parede.

- Remova as sujidades com pouca água, com uma escova ou com um pano. Limpe também em particular a lâmina de corte e a unidade de acoplamento.
- Solte primeiro os restos de relva encrostados no cárter e no mecanismo de corte com uma tala de madeira.
- Se necessário, utilize um produto especial de limpeza (por exemplo, produto especial de limpeza STIHL).

16.3 Verificar os limites de desgaste da lâmina de corte

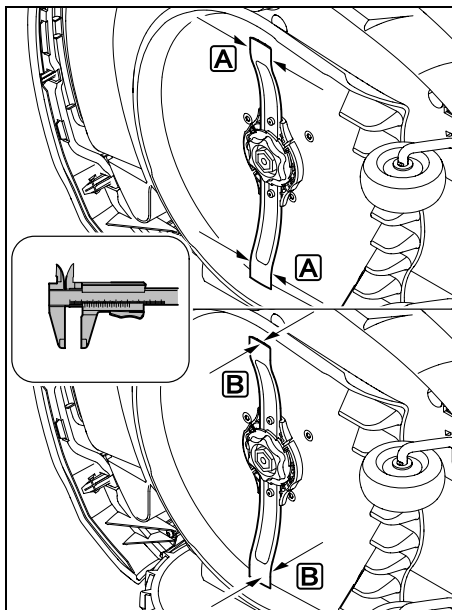


Perigo de ferimentos!

Uma lâmina de corte gasta pode partir e causar ferimentos graves. É, por isso, imprescindível respeitar as indicações para a manutenção das lâminas. As lâminas de corte sofrem um desgaste mais ou menos acentuado consoante o local e a duração da utilização. Se usar o aparelho sobre um chão arenoso ou com frequência em condições secas, as lâminas de corte estarão sujeitas a um maior esforço, desgastando-se acima da média.

É necessário substituir a lâmina de corte a cada 200 horas de funcionamento, pelo menos. A reafiação deverá ser solicitada ao distribuidor oficial VIKING. (⇒ 16.5)

- Active o bloqueio do aparelho. (⇒ 5.2)
- Incline lateralmente o robot cortador de relva e encoste-o a uma parede estável de forma segura. Limpe cuidadosamente a lâmina de corte e o mecanismo de corte. (⇒ 16.2)



Meça a **largura da lâmina** **A** e a **espessura da lâmina** **B** com uma correição de medição. Se a largura da lâmina de corte for inferior a **25 mm** ou se a espessura for inferior a **1,3 mm** num determinado ponto, será necessário substituir a lâmina.

16.4 Montar e desmontar a lâmina de corte

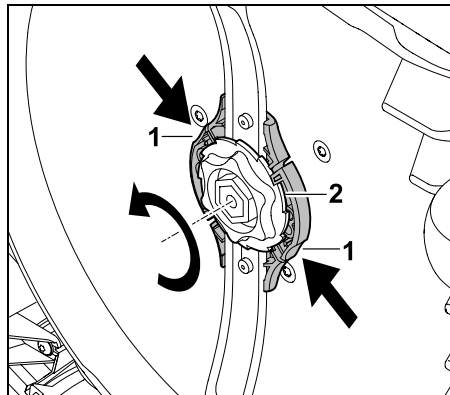
! A lâmina de corte foi concebida para uma vida útil de 200 horas. Após esse período, é apresentada uma mensagem correspondente no visor.

- Active o bloqueio do aparelho (⇒ 5.2) e use luvas.



- Incline lateralmente o robot cortador de relva e encoste-o a uma parede estável de forma segura. Limpe cuidadosamente a lâmina de corte e o mecanismo de corte. (⇒ 16.2)

Desmontar a lâmina de corte:



Pressione ambas as talas (1) do suporte da lâmina com uma mão e mantenha-as nessa posição. Desenrosque a porca de fixação (2) com a outra mão. Remova a lâmina de corte juntamente com a porca de fixação.

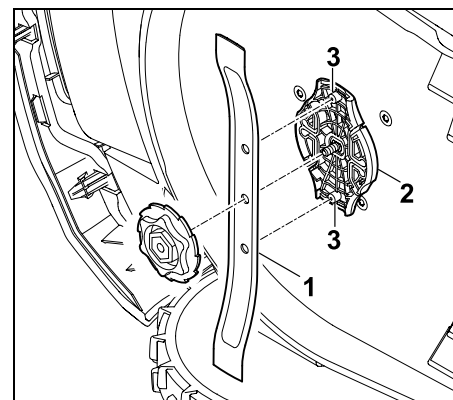


Montar a lâmina de corte:

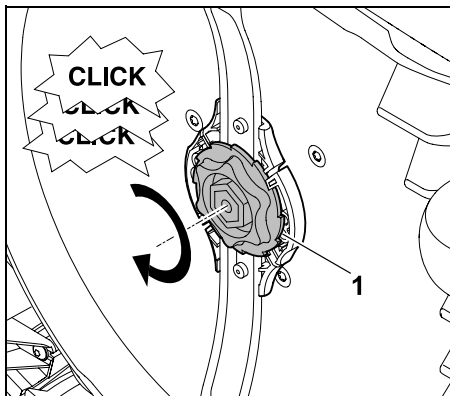
- !** **Perigo de ferimentos!** Antes da montagem, verifique se a lâmina apresenta danos. A lâmina terá de ser substituída se forem visíveis entalhes ou fendas, ou se for mais estreita do que 25 mm ou tiver uma espessura inferior a 1,3 mm num determinado ponto. (⇒ 16.3)

O **suporte da lâmina** e a **porca de fixação** terão de ser igualmente substituídos se estiverem danificados (por exemplo, partidos, gastos). É necessário em particular engatar bem a porca de fixação no suporte da lâmina.

- Limpe a lâmina, o suporte da lâmina e a porca de fixação antes da montagem.



Coloque a lâmina de corte (1) sobre o suporte da lâmina (2) conforme ilustrado. Tenha em atenção a posição correcta das saliências de retenção (3) na lâmina de corte.



Enrosque a porca de fixação (1) até ao encosto. Serão audíveis vários cliques durante o aperto. Verifique se a lâmina de corte assenta de forma segura agitando-a cuidadosamente.

- Após a montagem de uma nova lâmina de corte, confirme a substituição da lâmina no menu "Assistência". (⇒ 11.17)

16.5 Afiar a lâmina de corte

A VIKING aconselha a substituir uma lâmina de corte embotada por uma nova. A reafiação de uma lâmina de corte embotada deverá ser solicitada a um distribuidor oficial VIKING, o qual dispõe dos conhecimentos técnicos e ferramentas especiais necessários.



Apenas se registará um funcionamento correcto do aparelho com uma lâmina de corte equilibrada com grande precisão.

Uma lâmina incorrectamente afiada (por exemplo, desequilíbrio, ângulo de afiação incorrecto) aumenta as emissões de ruído e poderá originar danos no aparelho.



16.6 Procurar quebra do fio



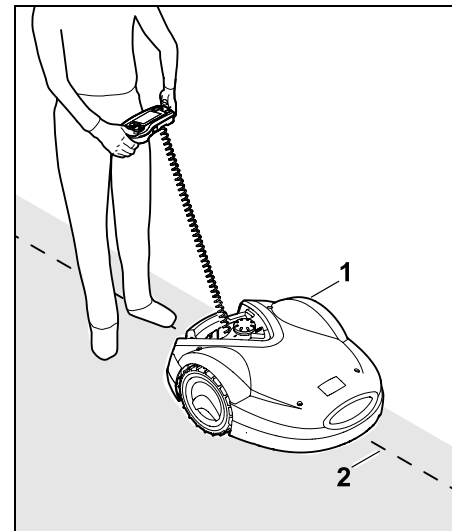
No caso de uma quebra do fio, o LED vermelho da unidade de acoplamento pisca. (⇒ 13.1) É apresentada uma mensagem correspondente no visor do robot cortador de relva.

A procura da quebra do fio pode ser realizada com a consola de comando removida ou introduzida. No caso da procura de precisão, a consola de comando deverá ser introduzida.

Caso não seja possível encontrar uma quebra do fio conforme descrito, contacte um distribuidor oficial VIKING.

- Prima e mantenha premida a **tecla Home** da unidade de acoplamento, premindo duas vezes o **botão ligar/desligar** em simultâneo. O LED verde acende-se e o LED vermelho pisca. (⇒ 13.1)  
- Se necessário, remova a consola de comando. (⇒ 15.2)
- No menu "Assistência", seleccione o item "Procurar quebra fio" e confirme com OK. (⇒ 11.17)

Procura com a consola de comando removida:





Com o robot cortador de relva (1), siga a margem da superfície a cortar **no sentido dos ponteiros do relógio** a partir da unidade de acoplamento. Para tal, direcione o aparelho com a cruz de comando e certifique-se de que o fio metálico limitador (2) passa por baixo dos sensores de fio. Os sensores de fio estão protegidos à esquerda e à direita, estando montados na área frontal do robot cortador de relva.

Em caso de procura da quebra do fio, é apresentada no visor a **intensidade de sinal**. O valor máximo verifica-se quando os sensores de fio estão posicionados de forma ideal sobre o fio metálico limitador.

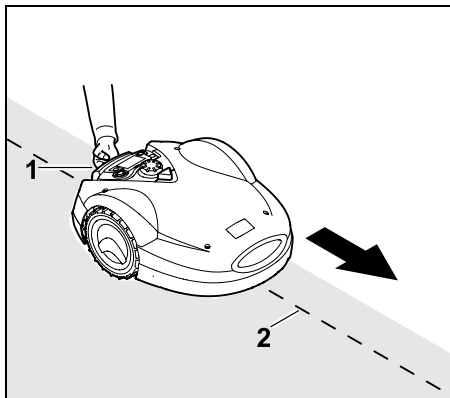
Enquanto os sensores de fio receberem correctamente o sinal de fio, surgirá no visor o símbolo **Sinal de fio OK**.



Na área da quebra do fio, a intensidade do sinal diminui e é apresentado no visor o símbolo  **Verificar sinal de fio.**

- Ligue o ponto da quebra em ponte com o auxílio de um conector com fio (⇒ 12.12). Se necessário, coloque novamente o fio metálico limitador na área do ponto da quebra.
- Prima o **botão ligar/desligar** da unidade de acoplamento. Se a quebra do fio tiver sido correctamente eliminada, acender-se-á o LED vermelho. (⇒ 13.1) 


Procura de precisão com a consola de comando introduzida:

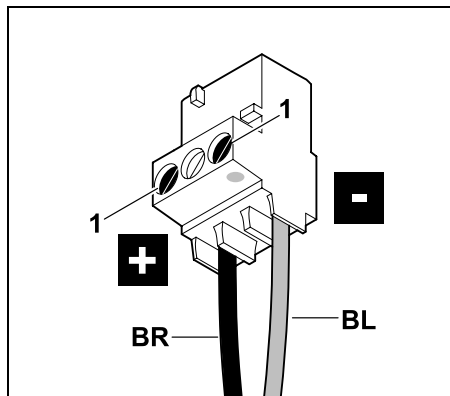


Levante ligeiramente o robot cortador de relva pela pega de transporte (1) e alivie as rodas de accionamento. Siga o fio metálico limitador (2) com o aparelho apoiado nas rodas dianteiras. O restante procedimento corresponde à procura com a consola de comando removida.

16.7 Ficha do transformador

O transformador está equipado com uma ficha desenroscável. Esta ficha pode ser desmontada quando o transformador é instalado no interior de um edifício, sendo necessário passar um cabo de corrente por um orifício num muro.

 **Perigo de ferimentos!** Antes de todos os trabalhos, retire a ficha do transformador e desencaixe o transformador da unidade de acoplamento. Respeite as instruções de segurança do capítulo "Aviso – Perigos originados pela corrente eléctrica". (⇒ 6.3)

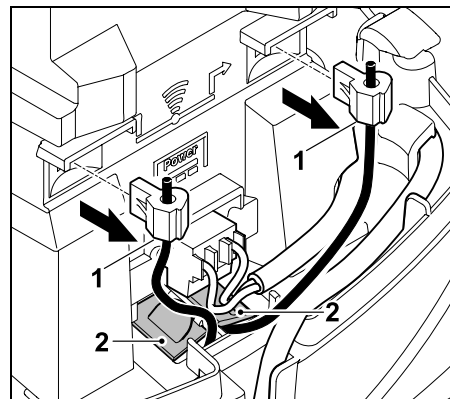


Monte o cabo azul (BL) e o cabo castanho (BR) na ficha conforme ilustrado. Aperte os parafusos (1).

16.8 Arrumação e período de Inverno

No caso de uma imobilização prolongada do robot cortador de relva (por exemplo, período de Inverno), tenha em conta os pontos seguintes:

- Carregar bateria (⇒ 15.8)
- Desligar o modo automático (⇒ 11.5)
- Activar o nível de segurança mais elevado (protecção contra roubo) (⇒ 11.16)
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Activar o ECO do modo de energia (⇒ 11.11)
- Activar o bloqueio do aparelho (⇒ 5.2)
- Desligar a ficha do transformador da corrente
- Remover cobertura da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)



Desencaixe o fio metálico limitador (1). Abra as coberturas do canal do cabo (2) e desenfie o fio metálico limitador juntamente com as fichas de aperto da base da unidade de acoplamento.



Não desmonte os conectores de ficha do fio metálico limitador, uma vez que se destinam a uma utilização única. É possível obter conectores de ficha adicionais no distribuidor oficial VIKING. (⇒ 17.)

Não retire o fio metálico limitador da superfície a cortar.

- Retirar o cabo de corrente da unidade de acoplamento
- Montar cobertura da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Desmontar a unidade de acoplamento
- Proteger as extremidades livres (fichas) do fio metálico limitador das influências ambientais – por exemplo, colando uma fita isoladora adequada.
- Limpar cuidadosamente todas as peças exteriores do robot cortador de relva e da unidade de acoplamento
- Armazenar o robot cortador de relva com a unidade de acoplamento e o transformador num compartimento fechado, seco e com pouco pó na posição normal. Acoplar o robot cortador de relva na unidade de acoplamento. Certificar-se de que o aparelho está guardado fora do alcance de crianças.
- Armazenar o robot cortador de relva apenas num estado operacionalmente seguro
- Manter todos os parafusos apertados, substituir os avisos ilegíveis de perigo e advertência fixados no aparelho e verificar se existem danos ou desgaste em toda a máquina. Substituir peças gastas ou danificadas.

- As eventuais avarias do aparelho deverão ser sempre reparadas antes da armazenagem.



Nunca pouse nem guarde objectos sobre o robot cortador de relva ou sobre a unidade de acoplamento.

Nova colocação em funcionamento do robot cortador de relva após uma imobilização mais prolongada:

- Prepare a superfície a cortar: Remova os objectos estranhos e corte a relva muito alta de forma curta com um cortador de relva convencional.
- Instale a unidade de acoplamento (⇒ 9.5) e ligue o fio metálico limitador. (⇒ 9.7)
- Carregue a bateria (⇒ 15.8)
- Verifique e, se necessário, acerte a data e a hora (⇒ 11.11)
- Verifique e, se necessário, altere o plano de corte. (⇒ 11.6)
- Ligue o modo automático (⇒ 11.5)
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Se necessário, ative o modo de energia GPRS (⇒ 11.11) e ligue a protecção GPS. (⇒ 11.16)

17. Peças de reposição comuns

Lâmina de corte:

6309 702 0100

Bateria AAI 130 (MI 632):

6309 400 6510

Bateria AAI 200 (MI 632 P):

6309 400 6500

Prego de fixação AFN 051:

6309 007 1000

Fio metálico limitador ARB 150:

0000 400 8610

Conector com fio ADV 010:

6909 007 1090

Ficha de aperto AKS 010:

6909 007 1095

18. Acessórios

Estão disponíveis mais acessórios para o aparelho.

Poderá encontrar informações mais pormenorizadas junto do seu distribuidor oficial VIKING, na Internet (www.viking-garden.com) ou no catálogo VIKING.



Por motivos de segurança, apenas podem ser utilizados acessórios autorizados pela VIKING com o aparelho.

19. Minimização do desgaste e prevenção de danos

Indicações importantes sobre a manutenção e cuidados do grupo de produtos

Robot cortador de relva, accionado a bateria

A empresa VIKING exclui-se de toda e qualquer responsabilidade por danos materiais e pessoais causados pela inobservância das indicações deste manual de instruções, em especial no tocante à segurança, operação e manutenção, ou danos que ocorram em consequência da utilização de peças de acoplamento e peças de substituição não permitidas.

Por favor, siga escrupulosamente as seguintes indicações importantes, a fim de evitar danos ou demasiado desgaste do seu aparelho VIKING:

1. Peças de desgaste

Algumas peças do aparelho VIKING estão sujeitas a um desgaste normal, mesmo quando utilizadas devidamente e, dependendo do tipo e da duração da utilização, necessitam de ser substituídas atempadamente.

Entre estes, incluem-se:

- Lâmina de corte
- Bateria

2. Cumprimento das instruções deste manual de utilização

A utilização, manutenção e arrumação do aparelho VIKING devem ser realizadas tão cuidadosamente como descrito neste manual de utilização. Todos os danos causados pela inobservância das instruções de segurança, de funcionamento e de manutenção são da responsabilidade exclusiva do utilizador.

Isto aplica-se especialmente no caso de:

- Manuseamento indevido da bateria (carga, armazenamento),
- Ligação eléctrica incorrecta (tensão),
- Alterações no produto não autorizadas pela VIKING,
- Utilização de ferramentas ou de acessórios não permitidos nem adequados para o aparelho, bem como ferramentas e acessórios de qualidade inferior,
- Utilização indevida do produto,
- Utilização do aparelho em eventos desportivos e concursos,

- Danos resultantes da utilização contínua do produto com peças defeituosas.

3. Trabalhos de manutenção

Todos os trabalhos mencionados no capítulo "Manutenção" devem ser efectuados regularmente.

Na medida em que estes trabalhos de manutenção não podem ser realizados pelo próprio utilizador, dever-se-á solicitar a realização dos mesmos a um distribuidor oficial.

A VIKING recomenda a realização de trabalhos de manutenção e de reparação apenas pelo distribuidor oficial VIKING.

Os distribuidores oficiais VIKING beneficiam de acções de formação regulares e dispõem de informações técnicas.

Se estes trabalhos não forem executados, poderão ocorrer danos, cuja responsabilidade caberá ao utilizador.

Entre estes, incluem-se:

- Danos no aparelho, em consequência de uma limpeza insuficiente ou incorrecta,
- Danos por corrosão e outros danos resultantes de um armazenamento indevido,
- Danos no aparelho causados pela utilização de peças de reposição de má qualidade,
- Danos causados por uma manutenção não atempada ou insuficiente ou danos causados por trabalhos de manutenção ou de reparação que não tenham sido realizados nas oficinas de distribuidores oficiais.

20. Protecção do meio ambiente

As embalagens, o aparelho e seus acessórios são fabricados a partir de materiais recicláveis e deverão ser eliminados como tal.

A eliminação de resíduos de materiais de forma separada e adequada à conservação do meio ambiente promove as possibilidades de reutilização das matérias reaproveitáveis. Por essa razão, depois de terminar o tempo normal de vida útil do aparelho, este deve ser entregue para reciclagem. Durante a eliminação, siga as indicações no capítulo "Eliminação". (⇒ 6.11)



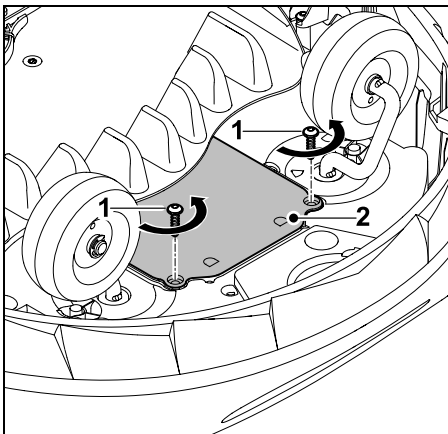
Remova os lixos como, por exemplo, as baterias sempre de forma adequada. Respeite as normas locais.



Não elimine as baterias de íões de lítio no lixo doméstico; entregue-as ao distribuidor oficial ou elimine-as no local de recolha dos materiais problemáticos.

20.1 Desmontar a bateria

- Active o bloqueio do aparelho. (⇒ 5.2)
- Defina a altura de corte mais reduzida. (⇒ 9.3)
- Coloque o robot cortador de relva de costas.



Desenrosque os parafusos (1) e remova a cobertura (2).

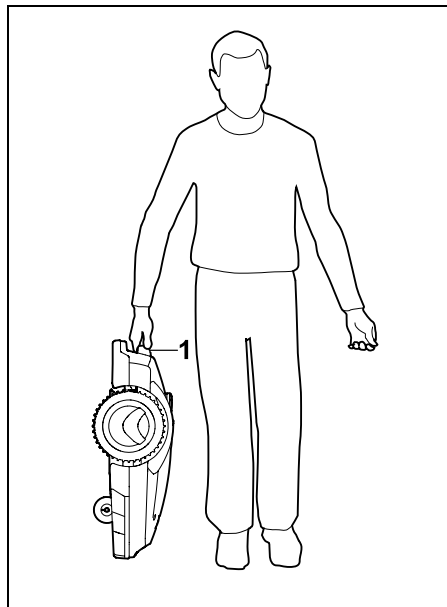
- Remova a bateria do compartimento da bateria (⇒ 9.2), introduza novamente a cobertura e enrosque os parafusos.

! **Perigo de ferimentos!**
Evite danificar a bateria.

21. Transporte

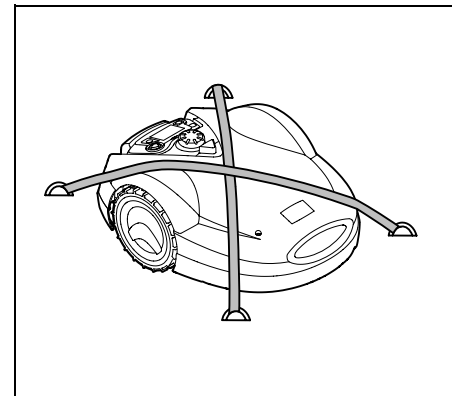
! **Perigo de ferimentos!**
Antes do transporte, leia cuidadosamente o capítulo "Para sua segurança" (⇒ 6.), especialmente o subcapítulo "Transporte do aparelho" (⇒ 6.5), e siga escrupulosamente todas as instruções de segurança, activando sempre o bloqueio do aparelho. (⇒ 5.2)

21.1 Levantar ou transportar o aparelho



Levante e transporte o cortador de relva pela pega de transporte (1). Garanta sempre uma distância suficiente entre a lâmina de corte e o corpo, particularmente ao nível dos pés e das pernas.

21.2 Prender o aparelho



Fixe o cortador de relva na superfície de carga. Para tal, fixe o aparelho conforme ilustrado com meios de fixação adequados (cintas, cabos).

Fixe também as peças do aparelho transportadas (por exemplo, unidade de acoplamento, peças pequenas) para que não escorreguem.

22. Declaração de conformidade CE do fabricante

A empresa

VIKING GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
A 6336 Langkampfen/Kufstein

declara que a máquina

Cortador de relva, automático e accionado por bateria (MI)

Marca:

VIKING

Tipo:

MI 632.0

MI 632.0 P

Marca: VIKING
MI 632.0 C
MI 632.0 PC

Identificação de série 6309

com a

Unidade de acoplamento

Marca: VIKING

Tipo: ADO 600

Identificação de série 6309

está em conformidade com as seguintes directivas CE:
2002/96/EC, 2004/108/EC, 2006/42/EC, 2006/66/EC, 2011/65/EC

Os modelos MI 632.0 C, MI 632.0 PC também estão em conformidade com as seguintes directivas CE:
1999/5/EC

Os produtos foram desenvolvidos em concordância com as seguintes normas:
EN 60335-1, EN 50636-2-107

Compilação e depósito da documentação técnica:

Sven Zimmermann
VIKING GmbH

O ano de fabrico e o número de série são indicados na placa de identificação do aparelho.

Langkampfen, Áustria,
2015-01-02 (AAAA-MM-DD)

VIKING GmbH



Sven Zimmermann

Chefe da secção de construção

23. Dados técnicos

**MI 632.0, MI 632.0 P,
MI 632.0 C, MI 632.0 PC:**

Identificação de série	6309
Sistema de corte	Mecanismo de mulching
Dispositivo de corte	Barra porta-lâminas
Largura de corte	30 cm
Rotação do dispositivo de corte	3150 U/min
Tipo de bateria	lões de lítio
Tensão da bateria U_{DC}	29 V
Altura de corte	20 - 60 mm
Classe de protecção	III
Tipo de protecção	IPX1
Segundo a directiva 2006/42/EC e a norma EN 50636-2-107:	
Nível de potência acústica medido L_{WA}	61,0 dB(A)
Incerteza K_{WA}	2,0 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	63 dB(A)
Nível de pressão acústica L_{pA}	50 dB(A)
Incerteza K_{pA}	2 dB(A)
Comprimento	73 cm
Largura	54 cm
Altura	27 cm
MI 632.0, MI 632.0 P:	
Peso (sem bateria)	12 kg
MI 632.0 C, MI 632.0 PC:	
Peso (sem bateria)	12 kg

MI 632.0, MI 632.0 C:

Dimensão máxima da superfície a cortar	3000 m ²
Potência	120 W
Transformador	HLG-120H
	2,9 A

Designação da bateria	AAI 130
Energia da bateria	130 Wh
Capacidade da bateria	4,5 Ah
Peso da bateria	1,10 kg

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Dimensão máxima da superfície a cortar	4000 m ²
Potência	185 W
Transformador	HLG-185H
	4,4 A

Designação da bateria	AAI 200
Energia da bateria	194 Wh
Capacidade da bateria	6,8 Ah
Peso da bateria	1,40 kg

Unidade de acoplamento ADO 600:

Tensão U_{DC}	42 V
Classe de protecção	III
Tipo de protecção	IPX1
Peso	3 kg

Transformador:

Tensão U_{AC}	100 - 240 V
Frequência	50/60 Hz
Tensão U_{DC}	42 V
Classe de protecção	II
Tipo de protecção	IP67

Transporte de baterias VIKING:

As baterias VIKING cumprem os requisitos de acordo com o manual UN ST/SG/AC.10/11/Rev. 5 parte III, subsecção 38.3.

O utilizador pode levar as baterias VIKING através do transporte rodoviário para o local de utilização do aparelho sem outros suportes.


No caso de transporte aéreo ou marítimo, é necessário respeitar a legislação nacional específica.

Para mais instruções de transporte, consulte www.viking-garden.com/safety-data-sheets

REACH:




REACH designa um regulamento da CE sobre registo, avaliação e licença de químicos. Para obter informações sobre o cumprimento do regulamento REACH (CE) n.º 1907/2006, consulte www.stihl.com/reach


24. Mensagens

As mensagens fornecem informações sobre erros, avarias e recomendações activos.  As mensagens são apresentadas numa janela de diálogo e podem ser consultadas após premir o botão OK no menu "Mensagens". (⇒ 11.9)

As recomendações e as mensagens activas surgem igualmente na indicação de estado. (⇒ 11.2)

Nos detalhes da mensagem, é possível consultar o código da mensagem, o momento da ocorrência, a prioridade e a frequência de ocorrência.

- As **recomendações** têm uma prioridade "Reduzida" ou "Info", surgindo na indicação de estado em alternância com o texto "iMow operacional". 
O robot cortador de relva pode continuar a ser colocado em funcionamento. O funcionamento automático prossegue.
- As **avarias** têm uma prioridade "Média" e necessitam de uma acção por parte do utilizador. 
O robot cortador de relva apenas pode ser novamente colocado em funcionamento após a eliminação da avaria.
- No caso de **erros** com prioridade "Elevada", surge no visor o texto "Contactar o distribuidor oficial". 
O robot cortador de relva apenas pode ser novamente colocado em funcionamento após o distribuidor oficial VIKING eliminar o erro.

 Se uma mensagem permanecer activa apesar da solução sugerida, deverá entrar em contacto com o distribuidor oficial VIKING.

Os erros que apenas possam ser eliminados por um distribuidor oficial VIKING não estão listados nas linhas que se seguem. Caso ocorra um destes erros, o código de erro de 4 algarismos e o texto do erro deverão ser transmitidos ao distribuidor oficial.



MI 632 C, MI 632 PC:

As mensagens com um impacto negativo no funcionamento normal são igualmente enviadas para a aplicação. (⇒ 10.)

Após o envio da mensagem, o robot cortador de relva entra no modo standby e desactiva a comunicação móvel para poupar bateria.

Mensagem:

0001 – Perda de dados

Para desbloquear premir OK

Possível causa:

- Foi realizada uma actualização do software do aparelho
- Perda de tensão
- Avaria no software ou no hardware

Solução:

- Após premir o botão OK, o robot cortador de relva trabalha com as predefinições – verificar e corrigir as definições (data e hora, plano de corte)

Mensagem:

0100 – Bateria descarregada

Carregar bateria

Possível causa:

- Tensão da bateria demasiado baixa

Solução:

- Colocar o robot cortador de relva na unidade de acoplamento para carregar a bateria (⇒ 15.8)

Mensagem:

0180 – Temperatura baixa
Interv. temperaturas não atingido

Possível causa:

- Temperatura no interior do robot cortador de relva demasiado baixa

Solução:

- Aquecer o robot cortador de relva
-

Mensagem:

0181 – Temperatura alta
Interv. temperaturas excedido

Possível causa:

- Temperatura no interior do robot cortador de relva demasiado alta

Solução:

- Deixar arrefecer o robot cortador de relva
-

Mensagem:

0183 – Temperatura alta
ver mensagem 0181

Mensagem:

0185 – Temperatura alta
ver mensagem 0181

Mensagem:

0186 – Temperatura baixa
ver mensagem 0180

Mensagem:

0187 – Temperatura alta
ver mensagem 0181

Mensagem:

0302 – Avaria motor accion.
Interv. temperaturas excedido

Possível causa:

- Temperatura no motor de accionamento esquerdo demasiado alta

Solução:

- Deixar arrefecer o robot cortador de relva
-

Mensagem:

0305 – Avaria motor accion.
A roda esquerda está presa

Possível causa:

- Sobrecarga na roda de accionamento esquerda

Solução:

- Limpar o robot cortador de relva (⇒ 16.2)
 - Eliminar as irregularidades (orifícios, depressões) na superfície a cortar
-

Mensagem:

0402 – Avaria motor accion.
Interv. temperaturas excedido

Possível causa:

- Temperatura no motor de accionamento direito demasiado alta

Solução:

- Deixar arrefecer o robot cortador de relva

Mensagem:

0405 – Avaria motor accion.
A roda direita está presa

Possível causa:

- Sobrecarga na roda de accionamento direita

Solução:

- Limpar o robot cortador de relva (⇒ 16.2)
 - Eliminar as irregularidades (orifícios, depressões) na superfície a cortar
-

Mensagem:

0502 – Avaria motor corte
Interv. temperaturas excedido

Possível causa:

- Temperatura no motor de corte demasiado alta

Solução:

- Deixar arrefecer o robot cortador de relva
-

Mensagem:

0505 – Avaria motor corte
Lâmina de corte presa

Possível causa:

- Não é possível ligar o motor de corte
- Sobrecarga no motor de corte

Solução:

- Limpar a lâmina de corte e o mecanismo de corte (⇒ 16.2)
- Definir uma altura de corte superior (⇒ 9.3)
- Eliminar as irregularidades (orifícios, depressões) na superfície a cortar

Mensagem:

0701 – Avaria na bateria
Sair do intervalo de temperaturas

Possível causa:

- Temperatura na bateria demasiado baixa ou demasiado alta

Solução:

- Deixar aquecer ou arrefecer o robot cortador de relva, respeitando o intervalo de temperaturas da bateria (⇒ 6.4)

Mensagem:

0703 – Bateria descarregada
ver mensagem 0100

Mensagem:

0704 – Bateria descarregada
ver mensagem 0100

Mensagem:

1000 – Capotamento
Inclinação permitida excedida

Possível causa:

- O sensor de inclinação detectou um capotamento

Solução:

- Colocar o robot cortador de relva sobre as rodas, verificar se existem danos e confirmar mensagem com OK

Mensagem:

1010 – iMow elevado
Para desbloquear premir OK

Possível causa:

- O robot cortador de relva foi elevado pelo capot

Solução:

- Verificar a mobilidade do capot e confirmar a mensagem com OK

Mensagem:

1020 – Botão STOP premido
Para desbloquear premir OK

Possível causa:

- O botão STOP foi premido

Solução:

- Confirmar mensagem com OK

Mensagem:

1030 – Erro no capot
Verificar capot
Em seguida, premir OK

Possível causa:

- Nenhum capot detectado

Solução:

- Verificar o capot (mobilidade, correcto assentamento) e confirmar mensagem com OK

Mensagem:

1100 – Cons. comando
Cons. comando removida durante a marcha

Possível causa:

- A consola de comando foi removida durante o funcionamento automático

Solução:

- Confirmar mensagem com OK – após introduzir a consola de comando, o funcionamento automático é retomado

Mensagem:

1120 – Capot bloqueado
Verificar capot
Em seguida, premir OK

Possível causa:

- Colisão permanente detectada

Solução:

- Libertar o robot cortador de relva e, se necessário, remover o obstáculo ou alterar o percurso do fio metálico limitador – em seguida, confirmar mensagem com OK
- Verificar a mobilidade do capot e confirmar a mensagem com OK

Mensagem:

1125 – Eliminar obstáculo
Verif. colocação fio

Possível causa:

- Fio metálico limitador colocado de forma imprecisa

Solução:

- Verificar a colocação do fio metálico limitador, controlar a distância com a iRégua (⇒ 12.3)

Mensagem:

1130 – Preso
Libertar o iMow
Em seguida, premir OK

Possível causa:

- O robot cortador de relva está preso
- As rodas de accionamento derrapam

Solução:

- Libertar o robot cortador de relva, remover as irregularidades na superfície a cortar ou alterar o percurso do fio metálico limitador – em seguida, confirmar mensagem com OK
- Limpar as rodas de accionamento e, se necessário, evitar o funcionamento à chuva – em seguida, confirmar mensagem com OK (⇒ 11.12)

Mensagem:

1135 – Exterior
Colocar iMow na superfície a cortar

Possível causa:

- O robot cortador de relva está fora da superfície a cortar

Solução:

- Colocar o robot cortador de relva na superfície a cortar

Mensagem:

1140 – Dem. íngreme
Verif. colocação fio

Possível causa:

- O sensor de inclinação detectou uma inclinação de terreno superior a 19°

Solução:

- Alterar o percurso do fio metálico limitador e delimitar o relvado com inclinação de terreno superior a 19°

Mensagem:

1160 – Pega accionada
Para desbloquear premir OK

Possível causa:

- O robot cortador de relva foi elevado pela pega de transporte

Solução:

- Confirmar a mensagem com OK

Mensagem:

1170 – Sem sinal
Verificar sinal de fio

Possível causa:

- O sinal de fio deixa de ser recebido durante o funcionamento
- O robot cortador de relva está fora da superfície a cortar
- A unidade de acoplamento ou os componentes electrónicos foram substituídos

Solução:

- Verificar a alimentação de corrente da unidade de acoplamento
- Verificar o LED na unidade de acoplamento – o LED vermelho tem de estar permanentemente aceso durante o funcionamento (⇒ 13.1)
- Colocar o robot cortador de relva na superfície a cortar
- Acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento (⇒ 11.16)

Mensagem:

1180 – Acoplar iMow
Acoplamento automático:
não é possível

Possível causa:

- A unidade de acoplamento não foi encontrada

Solução:

- Verifique o LED na unidade de acoplamento e, se necessário, ligue a unidade de acoplamento (⇒ 13.1)
- Verifique o acoplamento (⇒ 15.7)

Mensagem:

1190 – Avaria acoplamento
Unid. acopl. ocupada

Possível causa:

- A unidade de acoplamento está ocupada por um segundo robot cortador de relva.

Solução:

- Acoplar o robot cortador de relva quando a unidade de acoplamento estiver novamente livre

Mensagem:

1200 – Avaria motor corte
ver mensagem 0505

Mensagem:

1210 – Avaria motor accion.
A roda está presa

Possível causa:

- Sobrecarga numa roda de accionamento

Solução:

- Limpar o robot cortador de relva (⇒ 16.2)

- Eliminar as irregularidades (orifícios, depressões) na superfície a cortar

Mensagem:

1220 – Chuva detectada
Corte cancelado

Possível causa:

- O processo de corte foi interrompido ou não foi iniciado devido à chuva

Solução:

- Não é necessária qualquer acção. Se necessário, ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)

Mensagem:

2000 – Problema de sinal
Acoplar iMow

Possível causa:

- Sinal de fio incorrecto, ajustar de precisão necessário

Solução:

- Colocar o robot cortador de relva na unidade de acoplamento e, em seguida, premir OK

Mensagem:

2010 – Subst. lâmina corte
Vida útil permitida alcançada

Possível causa:

- A lâmina de corte está em utilização há mais de 200 horas, substituição necessária

Solução:

- Substituir lâmina de corte e, em seguida, confirmar a substituição da lâmina de corte no menu "Assistência" (⇒ 16.4)

Mensagem:

2020 – Recomendação
Manutenção anual pelo distribuidor oficial

Possível causa:

- Assistência ao aparelho recomendada

Solução:

- Solicite a manutenção anual ao distribuidor oficial VIKING.

Mensagem:

2030 – Bateria
Vida útil permitida alcançada

Possível causa:

- É necessário substituir a bateria

Solução:

- Solicitar a substituição da bateria ao distribuidor oficial VIKING

Mensagem:

2032 – Avaria na bateria durante o processo de carga
ver mensagem 0701

Mensagem:

2040 – Avaria na bateria durante o início da operação de corte
ver mensagem 0701

Mensagem:

2050 – Adaptar plano corte
Prolongar tempo activ.

Possível causa:

- Os tempos de actividade foram encurtados/eliminados ou a duração de corte foi prolongada – os tempos de actividade guardados não são suficientes para os processos de corte necessários

Solução:

- Prolongar tempos de actividade (⇒ 11.7) ou reduzir a duração de corte (⇒ 11.8)

Mensagem:

2060 – Corte concluído
Para desbloquear, prima OK

Possível causa:

- Corte em superfícies circundantes concluído com êxito

Solução:

- Coloque o robot cortador de relva na superfície a cortar e acople para carregar a bateria (⇒ 15.7)

Mensagem:

2070 – Sinal GPS
Sem recepção na margem

Possível causa:

- Toda a margem da superfície a cortar se encontra num local sem recepção de rádio

Solução:

- Repita o percurso na margem (⇒ 11.14)
- Contacte o distribuidor oficial VIKING para um diagnóstico detalhado.

Mensagem:

2071 – Sinal GPS

Sem recepção no ponto inicial 1

Possível causa:

- O ponto inicial 1 encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Mude a posição do ponto inicial 1 (⇒ 11.15)
-

Mensagem:

2072 – Sinal GPS

Sem recepção no ponto inicial 2

Possível causa:

- O ponto inicial 2 encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Mude a posição do ponto inicial 2 (⇒ 11.15)
-

Mensagem:

2073 – Sinal GPS

Sem recepção no ponto inicial 3

Possível causa:

- O ponto inicial 3 encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Mude a posição do ponto inicial 3 (⇒ 11.15)
-

Mensagem:

2074 – Sinal GPS

Sem recepção no ponto inicial 4

Possível causa:

- O ponto inicial 4 encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Mude a posição do ponto inicial 4 (⇒ 11.15)
-

Mensagem:

2075 – Sinal GPS

Sem recepção em zona pretendida

Possível causa:

- A zona pretendida encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Redefina a zona pretendida (⇒ 10.)
-

Mensagem:

2076 – Sinal GPS

Zona pretendida não encontrada

Possível causa:

- A zona pretendida não foi localizada ao percorrer a margem

Solução:

- Redefina a zona pretendida. Tenha em atenção se a zona pretendida e o fio metálico limitador não estão sobrepostos (⇒ 10.)
-

Mensagem:

2077 – Zona pretendida

Zona pretendida fora do ponto de recolha

Possível causa:

- A zona pretendida encontra-se fora do ponto de recolha guardado

Solução:

- Redefina a zona pretendida (⇒ 10.)
-

Mensagem:

2080 – Rede

Sem recepção GPRS

Possível causa:

- Não existe disponível nenhuma ligação GPRS, a superfície a cortar encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Contacte o distribuidor oficial VIKING para um diagnóstico detalhado.
-

Mensagem:

2100 – Protecção GPS

Sair do ponto de recolha

Aparelho bloqueado

Possível causa:

- O robot cortador de relva foi removido do ponto de recolha

Solução:

- Coloque o robot cortador de relva de novo no ponto de recolha e introduza o código PIN (⇒ 5.10)
-

Mensagem:

2110 – Protecção GPS
Novo local
Nova inst. necessária

Possível causa:

- O robot cortador de relva foi colocado em funcionamento noutra superfície a cortar. O sinal de fio da segunda unidade de acoplamento já foi guardado.

Solução:

- Execute uma nova instalação (⇒ 11.14)

Mensagem:

2200 – Estado SIM
Prolongar contrato

Possível causa:

- O contrato de manutenção M2M expira em breve

Solução:

- Prolongue o contrato. O distribuidor oficial da VIKING poderá fornecer-lhe mais informações.

Mensagem:

4001 – Avaria interna
Sair do intervalo de temperaturas

Possível causa:

- Temperatura na bateria ou no interior do aparelho demasiado baixa ou demasiado alta

Solução:

- Deixar aquecer ou arrefecer o robot cortador de relva, respeitando o intervalo de temperaturas da bateria (⇒ 6.4)

Mensagem:

4002 – Capotamento
ver mensagem 1000

Mensagem:

4003 – Capot elevado
Verificar capot
Em seguida, premir OK

Possível causa:

- O capot foi elevado.

Solução:

- Verificar o capot e confirmar a mensagem com OK.

Mensagem:

4004 – Avaria interna
Para desbloquear premir OK

Possível causa:

- Erro no decurso do programa
- Falha de corrente durante o funcionamento automático
- O robot cortador de relva encontra-se fora da superfície a cortar

Solução:

- Confirmar mensagem com OK
- Verificar a alimentação de corrente da unidade de acoplamento – o LED vermelho tem de estar permanentemente aceso durante o funcionamento. Em seguida, premir o botão OK (⇒ 13.1)
- Colocar o robot cortador de relva na superfície a cortar e, em seguida, premir o botão OK

Mensagem:

4005 – Avaria interna
ver mensagem 4004

Mensagem:

4006 – Avaria interna
ver mensagem 4004

Mensagem:

4008 – Avaria interna
ver mensagem 4004

25. Localização de falhas

- ✳ Se necessário, procurar um distribuidor oficial. A VIKING recomenda o distribuidor oficial VIKING.

Avaria:

O robot cortador de relva funciona no momento incorrecto

Possível causa:

- Data e hora incorrectamente acertadas
- Tempos de actividade incorrectamente ajustados
- O aparelho foi colocado em funcionamento por pessoas não autorizadas

Solução:

- Acertar a data e a hora (⇒ 11.11)
- Ajustar tempos de actividade (⇒ 11.6)
- Definir o nível de segurança "Média" ou "Elevada" (⇒ 11.16)

Avaria:

O robot cortador de relva não funciona durante um tempo de actividade

Possível causa:

- A bateria está a ser carregada
- Modo automático desligado
- Tempo de actividade desligado
- Chuva detectada

- A duração de corte semanal foi atingida, não é necessário mais nenhum processo de corte nesta semana
- Está activa uma mensagem
- Consola de comando introduzida incorrectamente
- Unidade de acoplamento desligada da corrente

Solução:

- Deixar a bateria carregar por completo (⇒ 15.8)
- Ligar o modo automático (⇒ 11.5)
- Desbloquear tempo de actividade (⇒ 11.7)
- Ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)
- Não é necessária qualquer outra acção adicional. Os processos de corte são automaticamente distribuídos pela semana – se necessário, iniciar o processo de corte com o comando "Cortar" (⇒ 11.5)
- Eliminar a avaria indicada e confirmar a mensagem com OK (⇒ 11.9)
- Introduzir consola de comando (⇒ 15.2)
- Verificar a alimentação de corrente da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)

Avaria:

O robot cortador de relva não corta a relva após chamar os comandos "Iniciar corte" ou "Retardar início de corte"

Possível causa:

- Carga insuficiente da bateria
- Chuva detectada
- Consola de comando introduzida incorrectamente
- Está activa uma mensagem
- Foi premida a tecla Home na unidade de acoplamento – Regresso activo

Solução:

- Carregar bateria (⇒ 15.8)

- Ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)
- Introduzir consola de comando (⇒ 15.2)
- Eliminar a avaria indicada e confirmar a mensagem com OK (⇒ 11.9)
- Premir a tecla Home para desligar o regresso ou executar novamente o comando após o acoplamento

Avaria:

O robot cortador de relva não funciona e não é apresentado nada no visor

Possível causa:

- O aparelho está em standby
- Bateria avariada

Solução:

- Premir qualquer botão para activar o robot cortador de relva – surge a indicação de estado (⇒ 11.2)
- Substituir a bateria (✘)

Avaria:

O robot cortador de relva está ruidoso e vibra

Possível causa:

- A lâmina de corte está danificada
- O mecanismo de corte está muito sujo

Solução:

- Substituir a lâmina de corte – remover os obstáculos do relvado (⇒ 16.4), (✘)
- Limpar o mecanismo de corte (⇒ 16.2)

Avaria:

Mau resultado de mulching ou de corte

Possível causa:

- A altura da relva é demasiado elevada em relação à altura de corte
- A relva está demasiado molhada
- A lâmina de corte está embotada ou gasta

- Tempos de actividade insuficientes, duração de corte demasiado curta
- Dimensão da superfície a cortar incorrectamente ajustada
- Superfície a cortar com relva muito alta
- Longos períodos de chuva

Solução:

- Ajustar a altura de corte (⇒ 9.3)
- Ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)
- Transferir tempos de actividade (⇒ 11.7)
- Substituir a lâmina de corte (⇒ 16.4), (✘)
- Prolongar ou complementar tempos de actividade (⇒ 11.7)
- Aumentar a duração de corte (⇒ 11.8)
- Criar um novo plano de corte (⇒ 11.8)
- Para obter um resultado de corte limpo, o robot cortador de relva necessita, no máximo, de 2 semanas, dependendo da altura da superfície a cortar
- Permitir cortar a relva com chuva (⇒ 11.12)
- Prolongar os tempos de actividade (⇒ 11.7)

Avaria:

Indicação no visor num idioma estrangeiro

Possível causa:

- A definição de idioma foi alterada

Solução:

- Definir idioma (⇒ 11.11)

Avaria:

Formam-se pontos castanhos (terrosos) na superfície a cortar

Possível causa:

- A duração de corte é demasiado longa em comparação com a superfície a cortar
- O fio metálico limitador foi colocado em raios demasiado curtos

- Dimensão da superfície a cortar incorrectamente ajustada

Solução:

- Reduzir a duração de corte (⇒ 11.8)
- Corrigir o curso do fio metálico limitador (⇒ 9.6)
- Criar um novo plano de corte (⇒ 11.8)

Avaria:

Os processos de corte são significativamente mais curtos do que o habitual

Possível causa:

- A relva está demasiado alta ou demasiado molhada
- O aparelho (mecanismo de corte, rodas de accionamento) está muito sujo
- A bateria está no fim da sua vida útil

Solução:

- Ajustar a altura de corte (⇒ 9.3)
- Ajustar o sensor de chuva (⇒ 11.12)
- Transferir tempos de actividade (⇒ 11.7)
- Limpar o aparelho (⇒ 16.2)
- Substituir a bateria – respeitar uma recomendação correspondente no visor (✖), (⇒ 11.9)

Avaria:

O robot cortador de relva está acoplado, mas a bateria não é carregada

Possível causa:

- Não é necessário carregar a bateria
- Unidade de acoplamento desligada da corrente
- Acoplamento incorrecto

- Contactos de carga corroídos

Solução:

- Não é necessária qualquer acção – a carga da bateria ocorre de forma automática após passar abaixo de uma determinada tensão
- Verificar a alimentação de corrente da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Pousar o robot cortador de relva na superfície a cortar e enviá-lo novamente para a unidade de acoplamento (⇒ 11.5), verificando o acoplamento correcto – se necessário, corrigir a posição da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Substituir os contactos de carga (✖)

Avaria:

O acoplamento não funciona

Possível causa:

- Irregularidades na área da entrada da unidade de acoplamento
- Rodas de accionamento sujas ou placa de base suja
- Fio metálico limitador incorrectamente colocado na área da unidade de acoplamento
- Extremidades do fio metálico limitador não encurtadas

Solução:

- Eliminar as irregularidades na área da entrada da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Limpar as rodas de accionamento e a placa de base da unidade de acoplamento (⇒ 16.2)
- Colocar novamente o fio metálico limitador, garantindo o percurso correcto na área da unidade de acoplamento (⇒ 9.6)

- Encurtar o fio metálico limitador conforme descrito e colocá-lo sem reservas de fio – não enrolar as extremidades salientes (⇒ 9.7)

Avaria:

O robot cortador de relva ultrapassou o fio metálico limitador

Possível causa:

- O fio metálico limitador está colocado incorrectamente, as distâncias não estão correctas
- A superfície a cortar tem uma inclinação excessiva
- Os campos de interferência têm influência sobre o robot cortador de relva

Solução:

- Verificar a colocação do fio metálico limitador (⇒ 11.14), controlar a distância com a iRégua (⇒ 12.3)
- Verificar a colocação do fio metálico limitador, bloquear áreas com inclinação de terreno excessiva (⇒ 11.14)
- Contactar um distribuidor oficial VIKING (✖)

Avaria:

O robot cortador de relva prende com frequência

Possível causa:

- Altura de corte demasiado reduzida
- Rodas de accionamento sujas
- Depressões ou obstáculos na superfície a cortar

Solução:

- Aumentar a altura de corte (⇒ 9.3)
- Limpar as rodas de accionamento (⇒ 16.2)

- Encher os orifícios na superfície a cortar, instalar superfícies de bloqueio à volta de obstáculos tais como raízes soltas, remover os obstáculos (⇒ 9.6)

Avaria:

O sensor de colisão não é activado quando o robot cortador de relva entra em contacto com um obstáculo

Possível causa:

- Obstáculo reduzido (menos de 10 cm de altura)
- O obstáculo não está preso ao solo – por exemplo, fruta do chão ou uma bola de ténis

Solução:

- Remover o obstáculo ou limitá-lo com uma superfície de bloqueio (⇒ 12.8)
- Remover o obstáculo

Avaria:

Faixas na margem da superfície a cortar

Possível causa:

- Corte demasiado frequente da margem
- Pontos iniciais em utilização
- A bateria é carregada com muita frequência perto do fim da sua vida útil

Solução:

- Desligar Cortar margem ou reduzir para uma vez por semana (⇒ 11.14)
- Iniciar todos os processos de corte na unidade de acoplamento em superfícies a cortar adequadas (⇒ 11.15)
- Substituir a bateria – respeitar uma recomendação correspondente no visor (✘), (⇒ 24.)

Avaria:

Relva não cortada na margem da superfície a cortar

Possível causa:

- Cortar margem desligado
- Fio metálico limitador colocado de forma imprecisa
- A relva está fora do alcance da lâmina de corte

Solução:

- Cortar a margem uma ou duas vezes por semana (⇒ 11.14)
- Verificar a colocação do fio metálico limitador (⇒ 11.14), controlar a distância com a iRégua (⇒ 12.3)
- Trabalhar em áreas não cortadas com um aparador de relva adequado

Avaria:

Sem sinal de fio

Possível causa:

- Unidade de acoplamento desligada – não acende nenhum LED
- Unidade de acoplamento desligada da corrente – não acende nenhum LED
- Fio metálico limitador desligado da unidade de acoplamento – pisca o LED vermelho
- Fio metálico limitador quebrado – pisca o LED vermelho
- O robot cortador de relva e a unidade de acoplamento não estão acoplados
- Avaria no sistema electrónico

Solução:

- Ligar a unidade de acoplamento (⇒ 13.1)
- Verificar a alimentação de corrente da unidade de acoplamento (⇒ 9.5)
- Ligar o fio metálico limitador à unidade de acoplamento (⇒ 9.7)

- Procurar a quebra do fio (⇒ 16.6) e, em seguida, reparar o fio metálico limitador com conectores com fio (⇒ 12.12)
- Acoplar o robot cortador de relva e a unidade de acoplamento (⇒ 11.16)
- Contactar um distribuidor oficial VIKING (✘)

Avaria:

O robot cortador de relva não recebe qualquer sinal GPS.

Possível causa:

- A ligação aos satélites está ser efectuada
- É possível alcançar 3 ou menos satélites
- O aparelho encontra-se num local sem recepção de rádio

Solução:

- Não é necessária qualquer acção, o estabelecimento da ligação pode demorar alguns minutos
- Evite e remova obstáculos isolantes (por exemplo, árvores, apendres)

Avaria:

O robot cortador de relva não consegue estabelecer ligação móvel

Possível causa:

- A superfície de corte encontra-se num local sem recepção de rádio
- O contrato de manutenção M2M expirou
- Módulo de rádio não activado

Solução:

- Prolongue o contrato junto do distribuidor oficial VIKING (✘)
- Solicite a activação do módulo de rádio ao distribuidor oficial VIKING (✘)

Avaria:

Não é possível aceder ao robot cortador de relva com a aplicação

Possível causa:

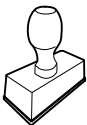
- O robot cortador de relva está em standby
- Sem ligação à Internet
- O robot cortador de relva não tem atribuído o endereço de e-mail correcto

Solução:

- Active o robot cortador de relva premindo um botão. Defina o modo de energia "GPRS" (⇒ 11.11)
- Ligue o aparelho instalado na aplicação à Internet
- Corrija o endereço de e-mail (⇒ 10.)

26. Plano de manutenção

26.1 Confirmação de entrega

Modelo:	_____
Número de série:	
	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	
Próximo serviço de assistência	
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Confirmação de assistência



No caso de trabalhos de manutenção, forneça este manual de utilização ao seu distribuidor oficial VIKING.

A realização dos trabalhos de assistência é confirmada nos campos pré-impresos.

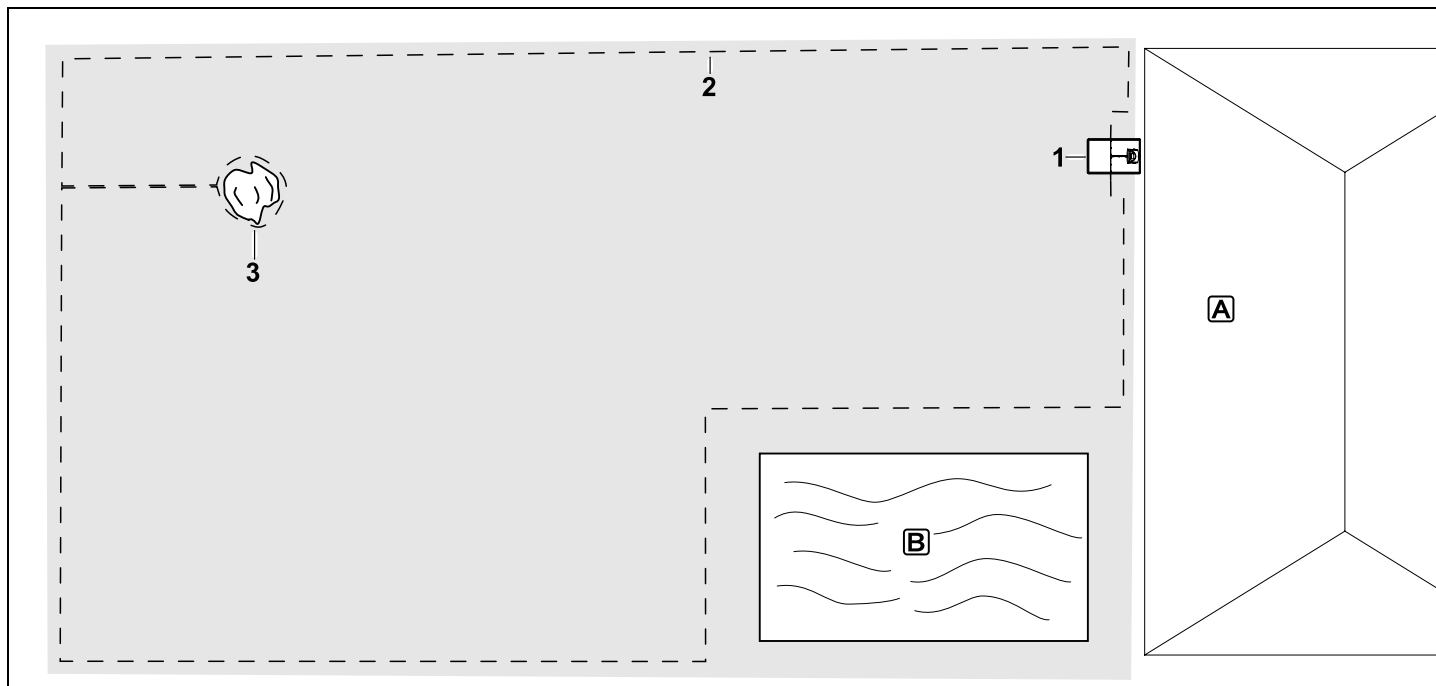


Assistência realizada em



Data da próxima assistência

27. Exemplos de Instalação



Superfície a cortar rectangular com uma única árvore e piscina

Unidade de acoplamento:

Local (1) directamente encostado à casa

A

Superfície de bloqueio:

Instalação em torno da árvore independente (3), começando por um trajecto de ligação instalado em ângulo recto relativamente à margem.

Piscina:

Por motivos de segurança (distância do fio prescrita), o fio metálico limitador (2) é colocado à volta da piscina **B**.

Distâncias do fio: (⇒ 12.3)

27 cm ou **9 cm** de distância relativamente à margem

27 cm em torno da árvore

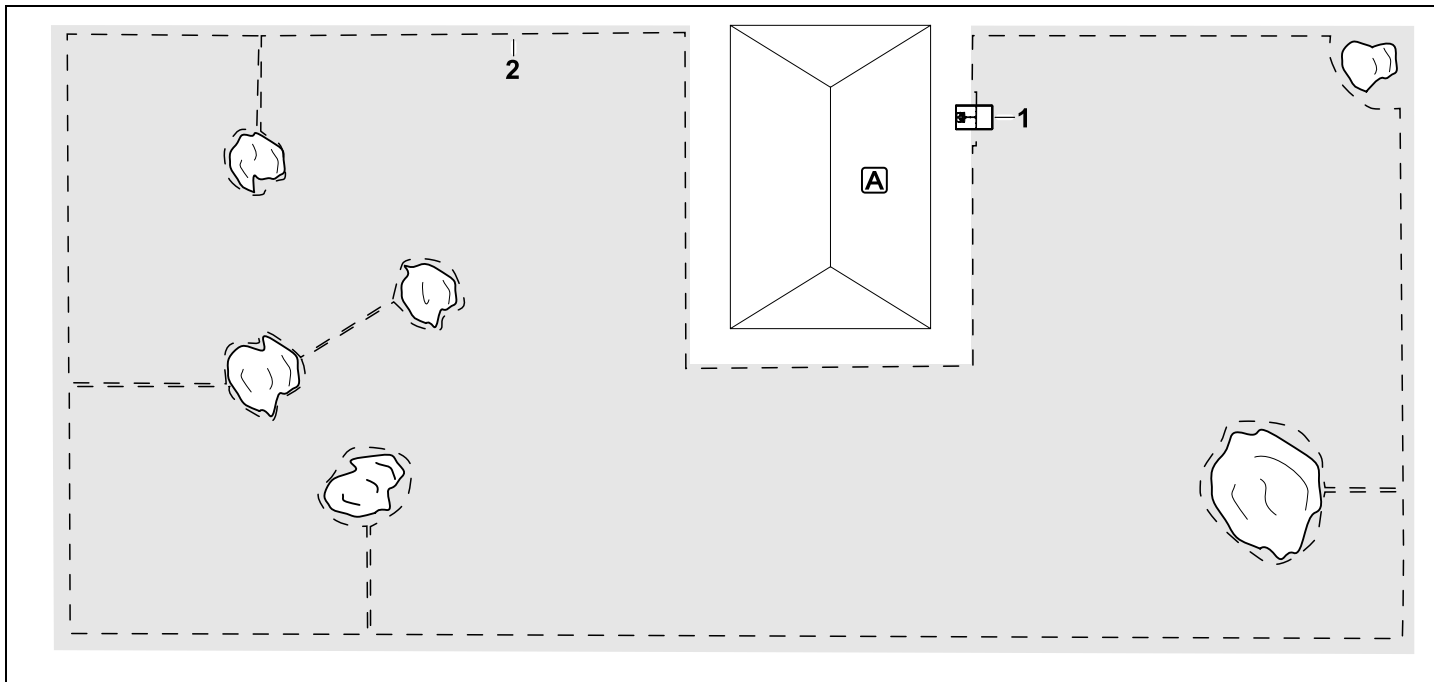
100 cm de distância para a superfície de água

Programação:

Após determinar a dimensão da superfície a cortar, não são necessárias mais adaptações.

Particularidades:

Corte manualmente ou com um aparador de relva adequado as áreas não cortadas à volta da piscina com regularidade.



Superfície a cortar em U com várias árvores independentes

Unidade de acoplamento:

Local (1) directamente encostado à casa

A

Superfícies de bloqueio:

Instalação em torno das árvores independentes, começando respectivamente pelos trajectos de ligação instalados em ângulo recto relativamente à margem (2), 2 superfícies de bloqueio são ligadas por um trajecto de ligação.

Distâncias do fio: (⇒ 12.3)

27 cm ou **9 cm** de distância relativamente à margem

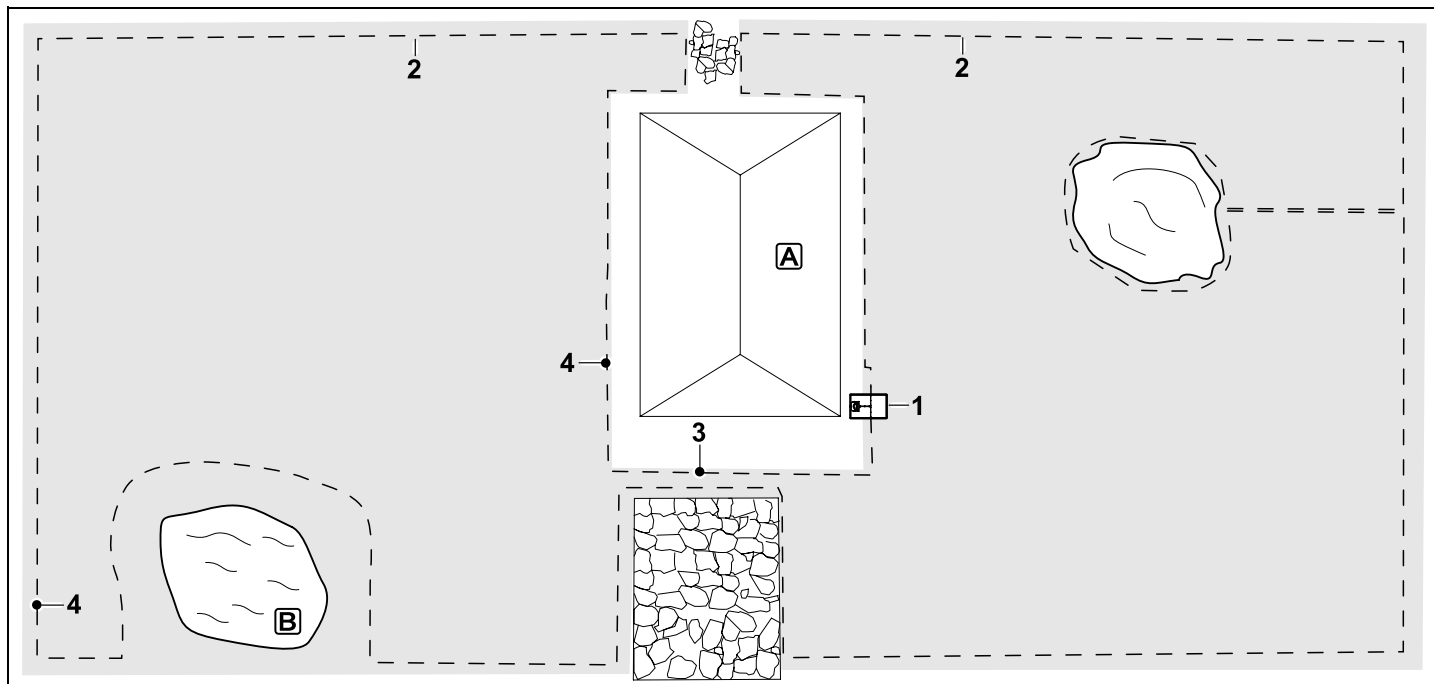
27 cm em torno das árvores

Programação:

Após determinar a dimensão da superfície a cortar, não são necessárias mais adaptações.

Particularidades:

Árvore no canto da superfície a cortar – corte com regularidade a área atrás da árvore delimitada com um aparador de relva adequado ou deixe crescer como zona de relva alta.



Superfície a cortar dividida em dois com lago e árvore independente

Unidade de acoplamento:

Local (1) directamente encostado à casa
A

Superfície de bloqueio:

Instalação em torno da árvore independente, começando por um trajecto de ligação instalado em ângulo recto relativamente à margem.

Lago:

Por motivos de segurança (distância do fio prescrita), o fio metálico limitador (2) é colocado à volta do lago B.

Distâncias do fio: (⇒ 12.3)

27 cm ou 9 cm de distância relativamente à margem ou aos terraços

27 cm em torno da árvore

100 cm de distância para a superfície de água

Local estreito:

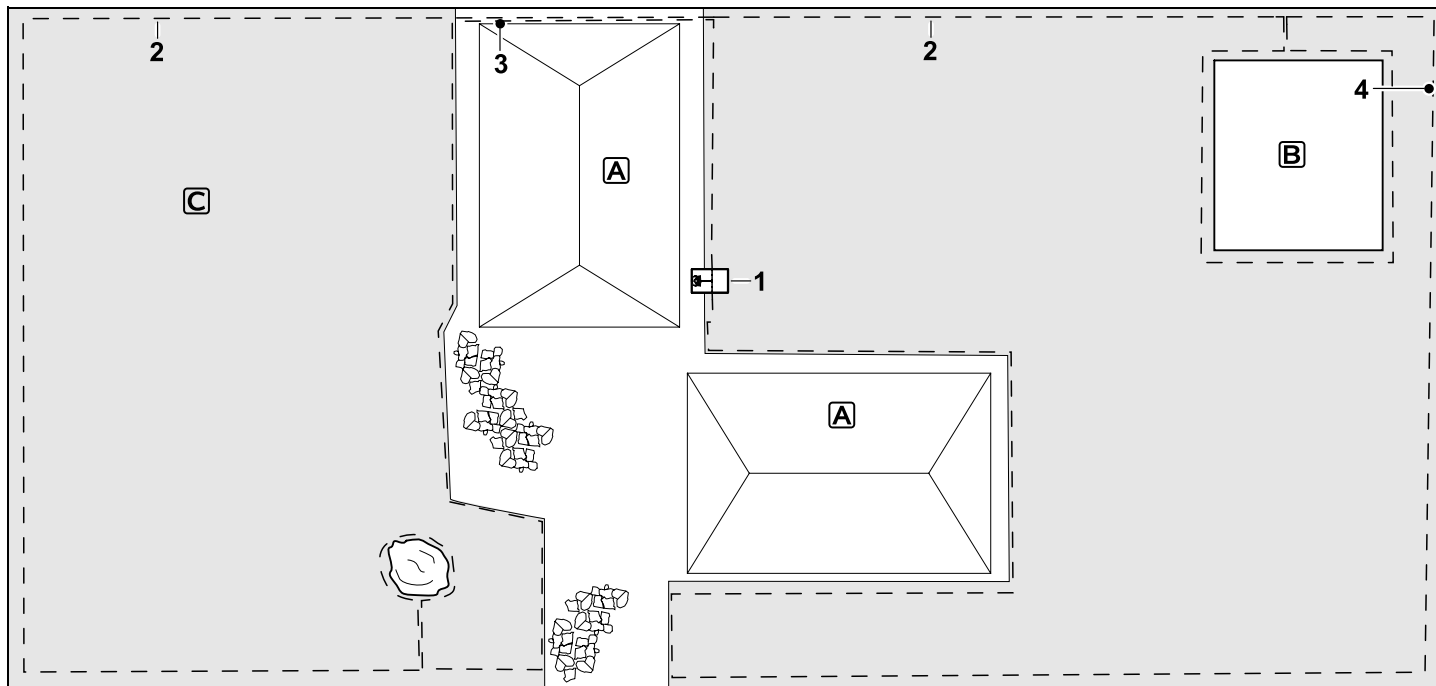
Instalação de uma travessa (3) com 18 cm de distância do fio (⇒ 12.10)

Programação:

Determinar a dimensão total da superfície a cortar, programar 2 pontos iniciais (4) (junto à unidade de acoplamento e no canto sinuoso junto ao lago) – frequência inicial de 20% a 25% (⇒ 11.15)

Particularidades:

Corte manualmente ou com um aparador de relva adequado as áreas não cortadas, como, por exemplo, à volta do lago, com regularidade.



Superfície a cortar dividida em dois – o robot cortador de relva não consegue passar por si próprio de uma superfície a cortar para a outra.

Unidade de acoplamento:

Local (1) imediatamente junto aos edifícios **A**

Superfícies de bloqueio:

Instalação em torno da árvore independente e em torno da horta **B**, começando por um trajecto de ligação instalado em ângulo recto relativamente à margem.

Distâncias do fio: (⇒ 12.3)

27 cm ou **9 cm** de distância relativamente à margem (2) ou aos terraços

27 cm em torno da árvore e da horta
Respeite os **54 cm** de distância mínima do fio nos locais estreitos atrás da horta.

Superfície circundante:

Instalação de uma superfície circundante **C**, coloque o trajecto de ligação (3) no terraço da casa num canal do cabo.

Programação:

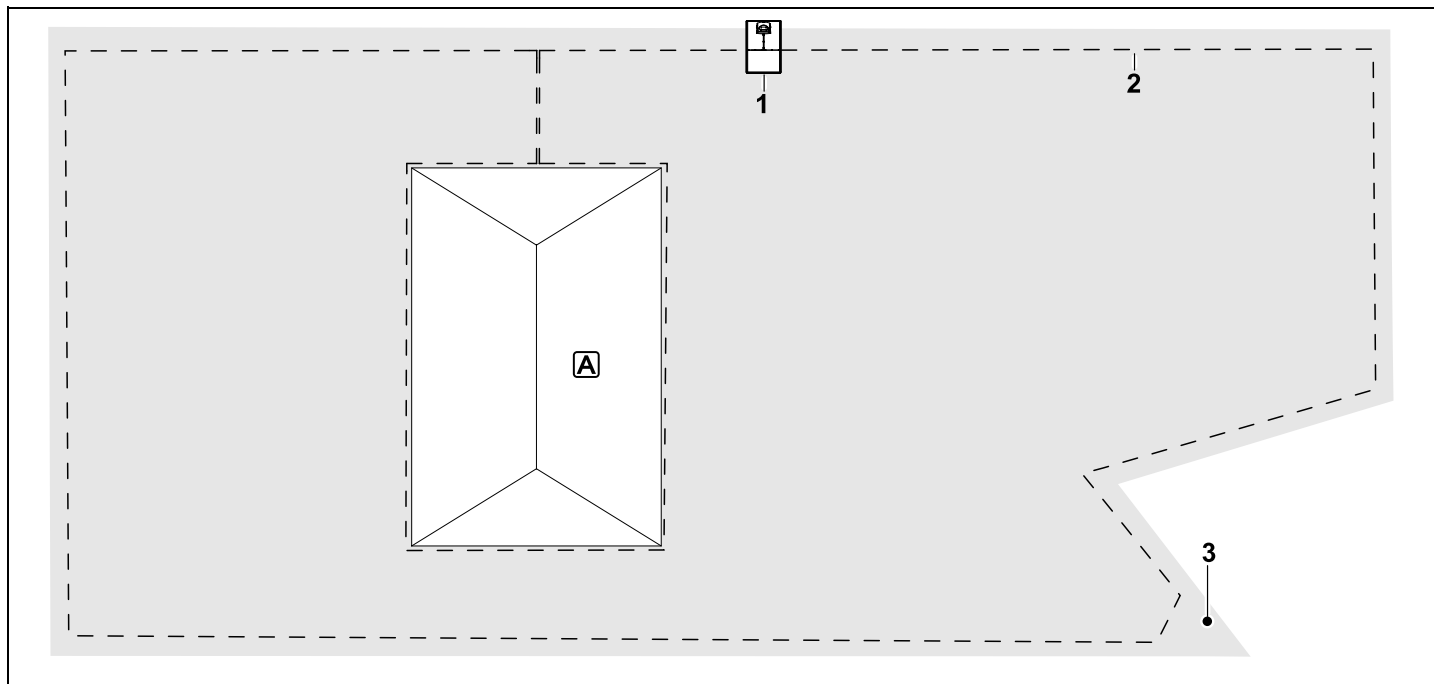
Determinar a dimensão da superfície a cortar (sem superfície circundante), programar 1 ponto inicial (4) no local estreito – frequência inicial de 20 % a 25 % (⇒ 11.15)

Particularidades:

Coloque o robot cortador de relva na superfície circundante várias vezes por semana e active o comando "Iniciar corte". (⇒ 15.5)

Respeite o desempenho de superfície. (⇒ 14.4)

Se necessário, instale duas superfície a cortar separadas com 2 unidades de acoplamento.



Superfície a cortar em torno de um edifício independente.

Unidade de acoplamento:

Local (1) na margem da superfície a cortar.

A casa **A** está limitada por uma superfície de bloqueio. Como tal, a unidade de acoplamento não pode ser estabelecida nas proximidades imediatas da casa.

Disponha o cabo de rede entre a casa e a unidade de acoplamento num canal do cabo adequado.

Superfície de bloqueio:

Instalação em torno da casa, começando por um trajecto de ligação instalado em ângulo recto relativamente à margem.

Distâncias do fio: (⇒ 12.3)

27 cm ou **9 cm** de distância relativamente à margem (2)

Programação:

Após determinar a dimensão da superfície a cortar, não são necessárias mais adaptações.

Particularidades:

Na área do canto pontiagudo do relvado (3), coloque o fio metálico limitador conforme ilustrado, evitando ângulos inferiores a 90°. (⇒ 9.6)

Corte regularmente a área no canto do relvado com um aparador de relva adequado.

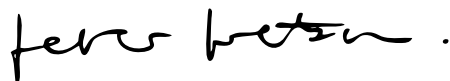
Vážená zákaznice, vážený zákazniku,

srdečně Vám děkujeme, že jste se rozhodli pro kvalitní výrobek firmy VIKING.

Tento výrobek byl zhotoven nejmodernějšími výrobními postupy při dodržování rozsáhlých opatření pro zajištění jakosti, neboť náš cíl je dosažen teprve tehdy, jste-li s Vaším strojem spokojeni.

Máte-li dotazy týkající se Vašeho stroje, obraťte se prosím na svého prodejce nebo přímo na naši obchodní společnost.

Hodně spokojenosti s Vaším strojem VIKING Vám přeje



Dr. Peter Pretzsch

Vedení podniku

1. Obsah

O tomto Návodu k použití	164
Všeobecně	164
Provedení podle země vývozu	164
Návod ke čtení tohoto Návodu k použití	164
Popis stroje	166
Robotická sekačka	166
Dobíjecí stanice	167
Ovládací konzola	168
Jak robotická sekačka pracuje	169
Princip funkce	169
Manuální sečení	170
Bezpečnostní zařízení	170
Tlačítko STOP	170
Blokování přístroje	170
Ochranné kryty	170
Dvojruční ovládání	171
Nárazové čidlo	171
Ochrana proti zvedání	171
Čidlo sklonu	171
Osvětlení displeje	171
Ochrana proti krádeži	171
Ochrana GPS	171
Pro vaši bezpečnost	171
Všeobecně	171
Oděv a příslušenství	172
Varování – nebezpečí úrazu elektrickým proudem	173
Akumulátor	173
Přeprava stroje	174
Před uvedením stroje do provozu	174
Programování	175
Během provozu	175
Údržba a opravy	176
Uskladnění při delších provozních přestávkách	177
Likvidace použitých materiálů	177
Popis symbolů	178
Rozsah dodávky	179
První instalace	180
Pokyny pro první instalaci	180
Vložení akumulátoru	180
Nastavení výšky sečení	181
Nastavení jazyka, data a času	181
Instalace dobíjecí stanice	182
Uložení omezovacího drátu	184
Připojení omezovacího drátu	186
Propojení robotické sekačky a dobíjecí stanice	188
Kontrola instalace	189
Programování robotické sekačky	189
Dokončení první instalace	191
První proces sečení po první instalaci	191
Aplikace VIKING iMow	192
Menu	192
Pokyny k obsluze	192
Indikátor stavu	193
Informační oblast	195
Hlavní menu	195
Příkazy	195
Vyžínací plán	196
Denní plán	197
Týdenní plán	197
Informace	198
Nastavení	199
iMow – nastavení stroje	199
Nastavení dešťového čidla	199
Nastavení indikátoru stavu	200
Instalace	200
Nastavení výchozích bodů	201

Bezpečnost	201	Plán údržby	214
Servis	202	Čištění stroje	214
Omezovací drát	203	Kontrola přípustných hranic opotřebení žacího nože	215
Plánování trasy omezovacího drátu	203	Demontáž a montáž žacího nože	215
Nákres sečené plochy	203	Ostření žacího nože	216
iRuler	204	Hledat lom drátu	216
Úzká místa	205	Konektor síťového zdroje	217
Uložení omezov. drátu	205	Uskladnění stroje a zimní přestávka	217
Připojení omezovacího drátu	205	Běžné náhradní díly	218
Instalace propojovacích cestiček	206	Příslušenství	218
Instalace uzavřených ploch	206	Opatření pro minimalizování opotřebení a zabránění vzniku škod	219
Vedlejší plochy	207	Ochrana životního prostředí	219
Úzké průchody	207	Demontáž akumulátoru	219
Instalace rezervy drátu	208	Přeprava stroje	220
Použití elektrických konektorů	208	Zvedání nebo přenášení stroje	220
Dobíjecí stanice	209	Upevnění stroje	220
Ovládací prvky dobíjecí stanice	209	CE - Prohlášení výrobce o shodě	220
Pokyny pro sečení	209	Technické údaje	221
Všeobecné informace	209	Hlášení	222
Mulčování	209	Hledání závad	228
Aktivní doby	210	Servisní plán	231
Doba sečení	210	Potvrzení předání	231
Domov. oblast (MI 632 C, MI 632 PC)	210	Potvrzení servisu	231
Manuální sečení	210	Příklady pro instalaci	232
Uvedení stroje do provozu	210		
Příprava	210		
Vyjmutí a vložení ovládací konzoly	211		
Úprava naprogramovaných hodnot	211		
Sečení v automatickém režimu	212		
Sečení nezávislé na aktivních dobách	212		
Manuální sečení	212		
Připojení robotické sekačky k dobíjecí stanici	213		
Nabít akumulátor	213		
Údržba	214		

2. O tomto Návodu k použití

2.1 Všeobecně

Tento návod k použití je považován za **Originální návod k použití** výrobce ve smyslu směrnice EU 2006/42/EC.

Společnost VIKING neustále pracuje na dalším technickém vývoji a rozšiřování programu svých výrobků, a proto si vyhrazujeme právo na změny v obsahu dodávek co do formy, konstrukce nebo vybavení produktů.

Z údajů a vyobrazení uvedených v tomto katalogu nemohou být z tohoto důvodu vyvozeny žádné právní nároky.

Tento návod k použití je chráněn autorským právem. Všechna práva jsou vyhrazena, zejména právo k rozmnožování textu, překladu a zpracování elektronickými systémy.

2.2 Provedení podle země vývozu

Podle země vývozu dodává VIKING své stroje s různými elektrickými vidlicemi a spínači.

Na obrázcích jsou zobrazeny stroje s euro-zástrčkami, stroje s jiným provedením zástrček se připojují do elektrické sítě analogickým způsobem.

2.3 Návod ke čtení tohoto Návodu k použití

Obrázky a texty popisují určité manipulační kroky.

V Návodu k použití jsou vysvětleny také veškeré obrázkové symboly umístěné na stroji.

Směr pohledu:

Směr pohledu při označení směru „**vlevo**“ a „**vpravo**“ je v tomto Návodu k použití definován takto:

Obsluha stojí za strojem a dívá se dopředu ve směru jízdy.

Odkaz na příslušnou kapitolu:

Šipka ukazuje na související kapitoly a podkapitoly, ve kterých lze najít další vysvětlení. V následujícím příkladu je uveden odkaz na příslušnou kapitolu: (⇒ 2.1)

Označení jednotlivých textových bloků:

Popsané pokyny mohou být označeny podle následujících příkladů.

Manipulační kroky vyžadující přímý zákrok obsluhy:

- Pomocí šroubováku uvolněte šroub (1), stiskněte páku (2) ...

Všeobecný výčet:

- Použití stroje při sportovních nebo soutěžních akcích

Texty se zvláštním významem:

Textové bloky se zvláštním významem jsou za účelem zdůraznění zvláštního významu označeny v Návodu k použití jedním z následujících symbolů.



Nebezpečí!

Nebezpečí nehody a těžkých úrazů osob. Zde je nutno dodržovat určitá pravidla nebo se něco zakazuje.



Varování!

Nebezpečí úrazu osob. Dodržováním předepsaných pravidel lze možným nebo pravděpodobným úrazům zabránit.



Pozor!

Dodržováním předepsaných pravidel lze zabránit lehkým úrazům, resp. vzniku materiálních škod.



Upozornění

Informace pro lepší využití funkcí stroje a pro zabránění případné nesprávné obsluhy.

Texty k obrázku:

Obrázky, které vysvětlují použití stroje, se nacházejí na začátku Návodu k použití.

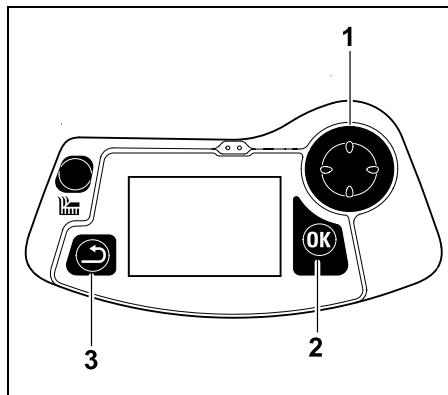
Symbol kamery slouží k propojení určitého obrázku v obrázkové části s odpovídajícím textem v Návodu k použití.



Obrázky s textovými úseky:

Manipulační kroky s přímým vztahem k obrázku naleznete hned za obrázkem s příslušnými čísly položek.

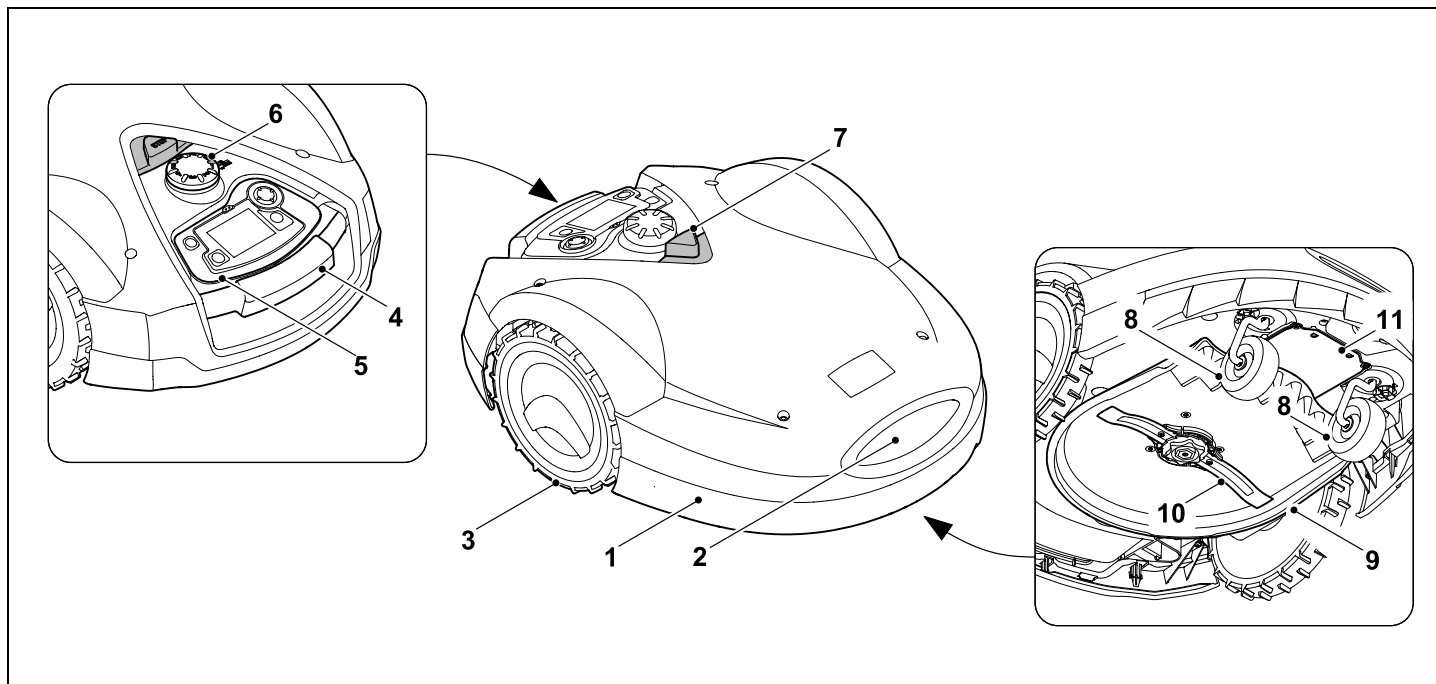
Příklad:



Čtyřsměrové ovládací tlačítko (1) slouží k procházení nabídek, tlačítko OK (2) k potvrzení nastavení a otevírání nabídek. Stisknutím tlačítka Zpět (3) můžete opustit nabídku.

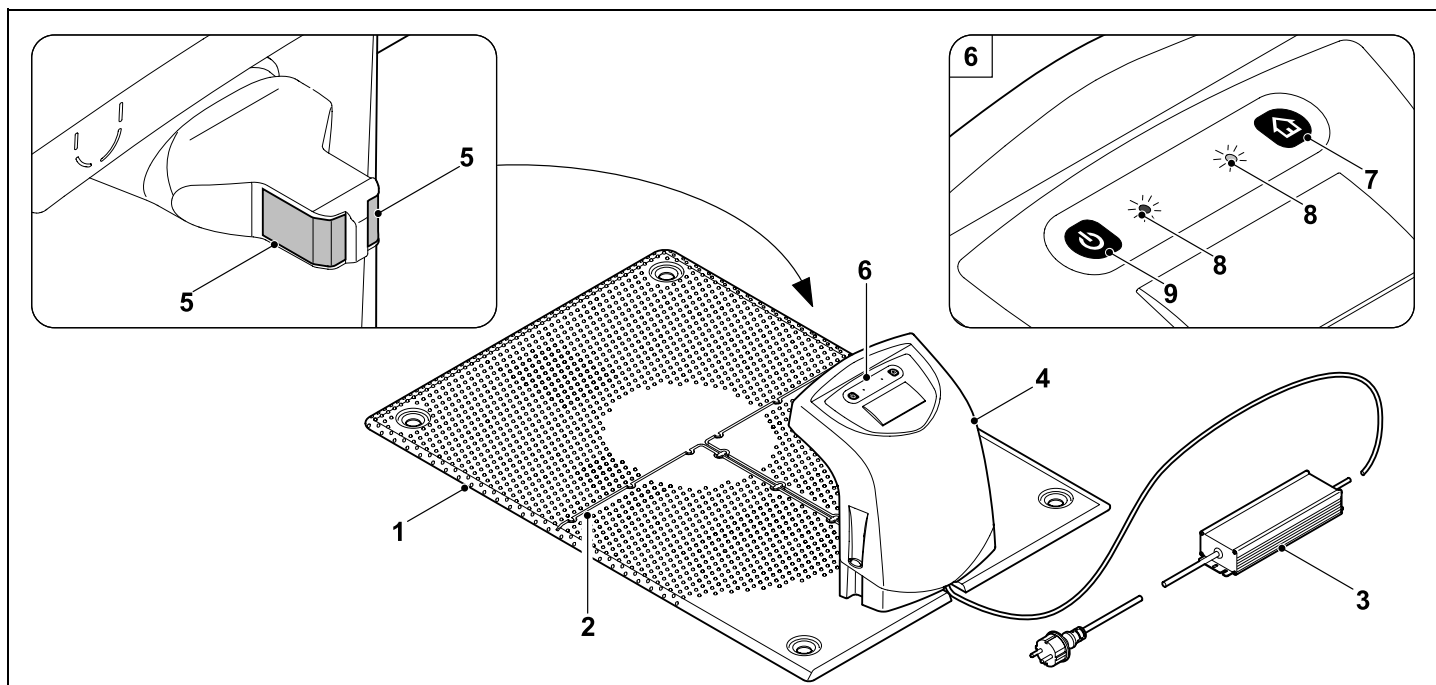
3. Popis stroje

3.1 Robotická sekačka



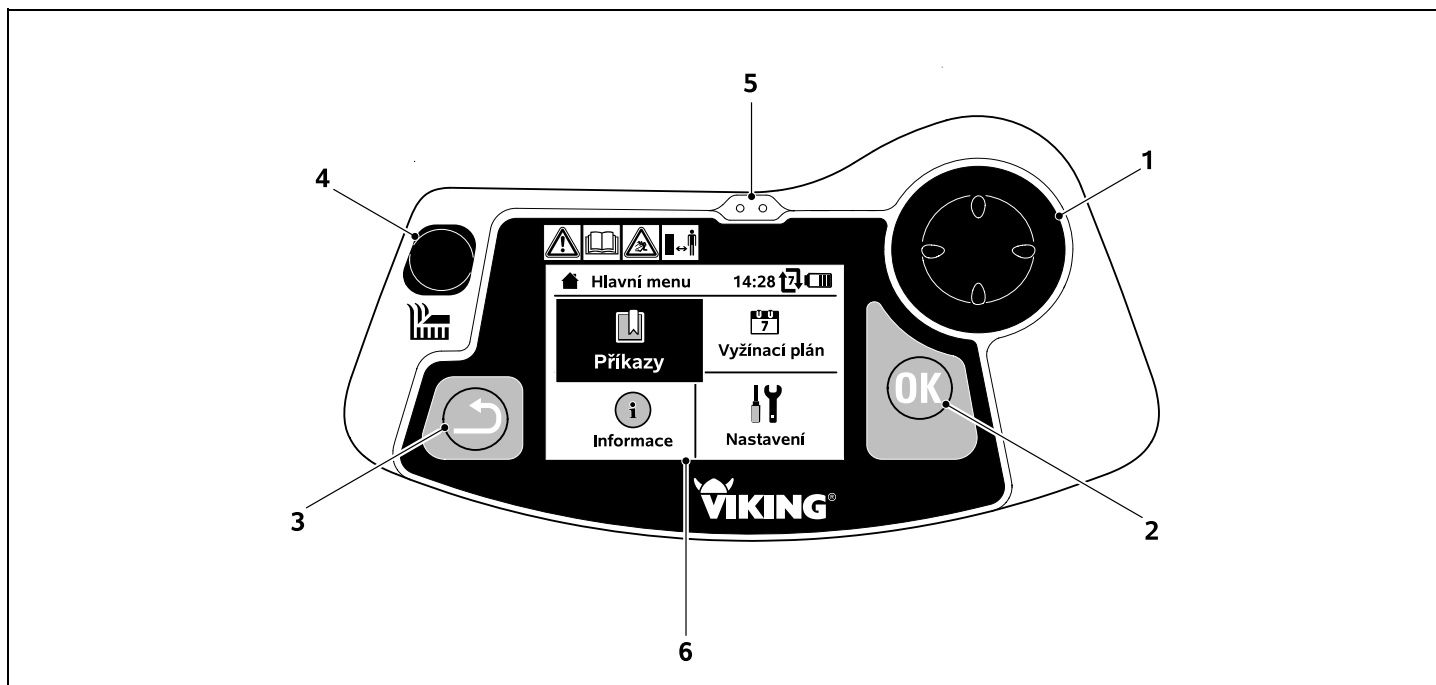
- | | | | |
|---|--|----|---|
| 1 | Volně uložená kapota (⇒ 5.5),
(⇒ 5.6) | 7 | Tlačítko STOP (⇒ 5.1) |
| 2 | Nabíjecí kontakty:
kontakty pro připojení k dobíjecí
stanici | 8 | Přední kolo |
| 3 | Zadní kolo | 9 | Žací ústrojí |
| 4 | Držadlo pro nošení (⇒ 21.1) | 10 | Oboustranně broušený žací nůž
(⇒ 16.4) |
| 5 | Vyjímatelná ovládací konzola
(⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 11 | Příhrádka na akumulátor |
| 6 | Křídlová matice k seřízení výšky
sečení (⇒ 9.3) | | |

3.2 Dobíjecí stanice



- 1 Základová deska
- 2 Kabelová vedení k vložení omezovacího drátu (⇒ 9.7)
- 3 Síťový zdroj
- 4 Snímatelný kryt (⇒ 9.5)
- 5 Nabíjecí kontakty:
kontakty pro připojení k robotické sekačce
- 6 Ovládací panel
se 2 tlačítky a 2 kontrolkami LED
(⇒ 13.1)
- 7 Tlačítko návratu do výchozí polohy
- 8 Kontrolka LED
- 9 Hlavní vypínač

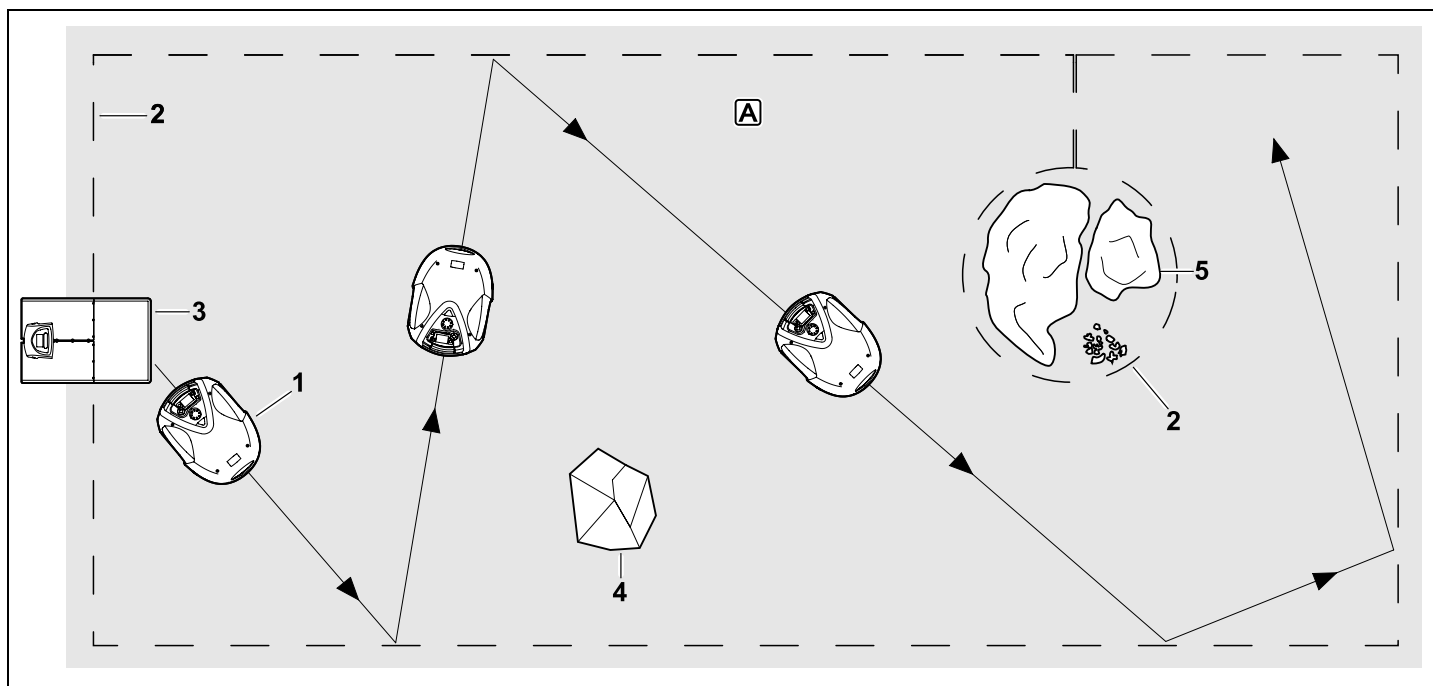
3.3 Ovládací konzola



- 1 Čtyřsměrové ovládací tlačítko:
Ovládání robotické sekačky (⇒ 4.2)
Navigace v nabídkách (⇒ 11.1)
- 2 Tlačítko OK:
Manuální sečení (⇒ 4.2)
Navigace v nabídkách (⇒ 11.1)
- 3 Tlačítko Zpět:
Navigace v nabídkách (⇒ 11.1)
- 4 Tlačítko sečení:
Manuální sečení (⇒ 4.2)
Sečení nezávislé na aktivních dobách (⇒ 15.5)
- 5 Dešťové čidlo (⇒ 11.12)
- 6 Grafický displej

4. Jak robotická sekačka pracuje

4.1 Princip funkce



Robotická sekačka (1) je koncipována pro automatické sekání travnatých ploch. Seče trávník podle náhodného vzorce pohybu.

Aby robotická sekačka rozpoznala okraj sečené plochy **A**, musí být příslušná plocha vymezena omezovacím drátem (2). Drátem prochází signál drátu vysílaný z dobíjecí stanice (3).

Robotická sekačka je vybavena nárazovým čidlem (4), které bezpečně rozpozná pevné překážky na sečené

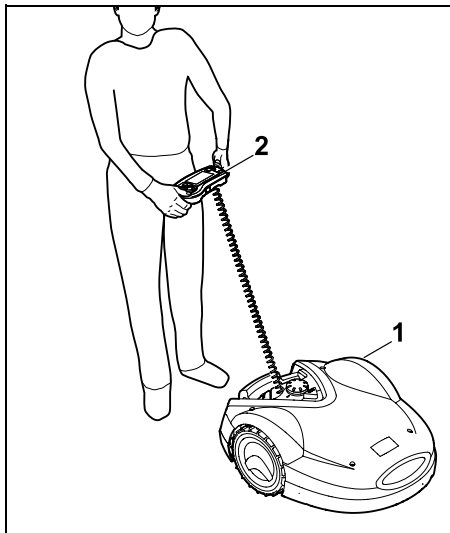
ploše. Oblasti (5), do nichž sekačka nesmí vjet, a překážky, do nichž nesmí narazit, je třeba ohradit omezovacím drátem a oddělit je tak od sečené plochy.

Pokud je zapnuta automatika, robotická sekačka **samostatně opustí v aktivních dobách, které jste stanovili**, (⇒ 14.3) dobíjecí stanici a seče trávník. Když je akumulátor téměř vybitý, robotická sekačka automaticky zajede do dobíjecí stanice. Počet etap sečení a dobíjení a doba jejich trvání v rámci stanovených

aktivních dob se přitom zcela automaticky přizpůsobí. Tím je zaručeno, aby byl trávník každý týden sečen po nezbytně nutnou dobu.

Pokud je automatika vypnutá a chcete posekat trávník v etapách sečení **mimo aktivní doby**, aktivujte režim sečení stisknutím tlačítka sečení, případně příkazem „Spustit sečení“ nebo „Spustit sečení se zpožděním“. (⇒ 11.5)

4.2 Manuální sečení



Robotickou sekačku (1) můžete využít také k manuálnímu sečení trávy. Pracujte s ní přitom jako s běžnou sekačkou na trávu s manuálním ovládáním. Vyjměte přitom ovládací konzolu (2), v nabídce „Příkazy“ zvolte možnost „Manuální ovládání“, aktivujte žací nůž a vlastní pojezd a při sekání stůjte za robotickou sekačkou a vedte ji. (⇒ 15.6)



Nárazové čidlo a obvodové vytyčení nejsou během manuálního sečení aktivní.

5. Bezpečnostní zařízení

Stroj je za účelem bezpečné obsluhy a pro ochranu před neodborným používáním vybaven více bezpečnostními zařízeními.



Nebezpečí úrazu!

Pokud se u některého z bezpečnostních zařízení zjistí závada, nesmí se stroj uvést do provozu. V tomto případě se obraťte na odborného prodejce, VIKING doporučuje odborného prodejce VIKING.

5.1 Tlačítko STOP

Stisknutím červeného tlačítka STOP na horní straně robotické sekačky se okamžitě zastaví provoz stroje. Žací nůž se během několika sekund zastaví a na displeji se zobrazí hlášení „Stisknuto tlačítko STOP“. Po dobu aktivace hlášení nelze robotickou sekačku uvést do provozu; přístroj je bezpečně zajištěn. (⇒ 24.)

Pokud je **zapnuta automatika**, zobrazí se na displeji po potvrzení hlášení stisknutím tlačítka OK dotaz, zda chcete pokračovat v automatickém provozu. Pokud zvolíte možnost **Ano**, bude robotická sekačka pokračovat v sečení trávníku podle vyřínacího plánu. Pokud zvolíte možnost **Ne**, zůstane robotická sekačka stát na sečené ploše a automatika se vypne. (⇒ 11.5)



Stisknutím a podržením tlačítka STOP se aktivuje funkce blokování přístroje. (⇒ 5.2)

5.2 Blokování přístroje

Funkci blokování přístroje je třeba aktivovat vždy před zahájením údržby, opravy, před převozem a před kontrolou robotické sekačky.



Pokud je aktivní funkce blokování přístroje, nelze robotickou sekačku uvést do provozu.

Aktivace funkce blokování přístroje:

- stisknutím a podržením **tlačítka STOP**,
- pomocí nabídky **Příkazy**,
- pomocí nabídky **Bezpečnost**.

Aktivace funkce blokování přístroje pomocí nabídky „Příkazy“:

- V nabídce „Příkazy“ zvolte možnost „Zablokování iMow“ a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK. (⇒ 11.5)

Aktivace funkce blokování přístroje pomocí nabídky „Bezpečnost“:

- V nabídce „Nastavení“ otevřete podnabídku „Bezpečnost“. (⇒ 11.16)
- Zvolte možnost „Zablokování iMow“ a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK.

Deaktivace funkce blokování přístroje:

- V případě potřeby uveďte stroj stisknutím libovolného tlačítka do aktivního stavu.
- Robotickou sekačku odblokujte pomocí zobrazené kombinace tlačítek. Je nutné v uvedeném pořadí stisknout **tlačítko sečení** a **tlačítko OK**.



5.3 Ochranné kryty

Robotická sekačka je vybavena ochrannými kryty, jež zabraňují neúmyslnému kontaktu s žacím nožem a vyhazovanou posečenou hmotou. Nejdůležitějším krytem je kapota.

5.4 Dvojrúční ovládání

Žací nůž můžete při manuálním sečení aktivovat pouze tak, že pravým palcem stisknete a podržíte tlačítko OK, levým palcem stisknete tlačítko sečení. Abyste mohli pokračovat v sečení po aktivaci žacího nože, musí zůstat tlačítko sečení stisknuté.



5.5 Nárazové čidlo

Pokud robotická sekačka v automatickém režimu narazí na pevnou překážku vyšší než 10 cm, která je pevně spojena se zemí, ihned se zastaví. Po chvíli změní směr jízdy a pokračuje v sečení. Pokud se nárazové čidlo aktivuje příliš často, zastaví se pohyb žacího nože.



Při nárazu do překážky stroj vyvine určitou sílu. Křehké překážky, případně předměty o nižší hmotnosti (např. menší květináče), mohou být překlopeny nebo poškozeny.

Společnost VIKING doporučuje, aby byly překážky buď odstraněny, nebo vymezeny pomocí uzavřených ploch. (⇒ 12.8)

5.6 Ochrana proti zvedání

Když robotickou sekačku zvednete za kapotu nebo držadlo ze země, etapa sečení se ihned přeruší. Žací nůž se během několika sekund zastaví.

5.7 Čidlo sklonu

Pokud je při provozu stroje zaznamenáno překročení povoleného sklonu svahu, změní robotická sekačka okamžitě směr. Při překlopení stroje se vlastní pojezd i žací motor okamžitě vypnou.

5.8 Osvětlení displeje

Během provozu stroje je displej osvětlen. Díky světlu robotickou sekačku snadno rozpoznáte i za tmy.

5.9 Ochrana proti krádeži

Pokud je aktivní ochrana proti krádeži, zazní při zvednutí robotické sekačky výstražný signál v případě, že do jedné minuty nezadáte kód PIN. (⇒ 11.16)

Robotická sekačka pracuje výhradně s dodanou dobíjecí stanicí. Pokud byste chtěli použít jinou dobíjecí stanicí, musíte ji s robotickou sekačkou nejprve spárovat. (⇒ 11.16)



Společnost VIKING doporučuje zvolit **bezpečnostní stupeň** „Nízký“, „Střední“ nebo „Vysoký“. Tím je zaručeno, aby neoprávněná osoba nemohla robotickou sekačku používat spolu s jinou dobíjecí stanicí a aby nemohla měnit nastavení nebo naprogramované hodnoty.

5.10 Ochrana GPS

Modely **MI 632 C**, **MI 632 PC** jsou vybaveny přijímačem GPS. V případě aktivované ochrany GPS je majitel stroje vyrozuměn prostřednictvím SMS nebo e-

mailu, že se stroj vzdálil od domov. oblasti. Kromě toho se na displeji zobrazí výzva k zadání kódu PIN. (⇒ 14.5)



Společnost VIKING doporučuje mít ochranu GPS vždy aktivovanou. (⇒ 11.16)

6. Pro vaši bezpečnost

6.1 Všeobecně



Při práci se strojem bezpodmínečně dodržujte tyto bezpečnostní předpisy.



Před prvním uvedením stroje do provozu si pozorně přečtěte celý Návod k použití. Návod k použití pečlivě uložte pro pozdější

potřebu.

Tato bezpečnostní opatření je nutno bezpodmínečně dodržovat v zájmu Vaší vlastní bezpečnosti, avšak jejich výčet není konečný. Používejte stroj vždy s rozumem a s vědomím zodpovědnosti a pamatujte na to, že uživatel zodpovídá za úrazy dalších osob nebo poškození jejich majetku.

Pojem „použití“ zahrnuje všechny práce na robotické sekačce, dobíjecí stanicí a omezovacím drátu.

„Uživatel“ je tedy osoba, která provádí např. takové práce na robotické sekačce, jež stroj uvedou do provozu nebo aktivují, a která instaluje omezovací drát nebo dobíjecí stanicí.

I použití **aplikace VIKING iMow** spadá pod pojem „použití“ ve smyslu tohoto návodu k použití.

Stroj používejte pouze tehdy, pokud jste odpočinutí a v dobré tělesné i duševní kondici. V případě, že jste zdravotně handicapováni, měli byste se dotázat svého lékaře, zda smíte se strojem pracovat. Se strojem se nesmí pracovat po požití alkoholu, drog nebo léků, které ovlivňují reakční schopnost.

Důkladně se seznámte s ovládacími prvky a použitím stroje.

Stroj smí používat pouze osoby, které si přečetly Návod k použití a jsou obeznámeny s ovládáním stroje. Před prvním uvedením stroje do provozu musí uživatel absolvovat odborné a praktické zaškolení. Uživateli musí být ze strany prodejce nebo jiné odborné způsobilé osoby vysvětleno, jak se musí stroj obsluhovat.

Při tomto zaškolení musí být uživateli zvláště zdůrazněno, že je pro práci se strojem nezbytná nejvyšší opatrnost a koncentrace.



Riziko smrti udušením!

Děti by se mohly při hře s obalovým materiálem udusit. Bezpodmínečně tedy zabraňte dětem v přístupu k obalovému materiálu.

Stroj svěřujte, resp. půjčujte pouze osobám, které jsou s tímto modelem a jeho obsluhou důkladně seznámeny. Návod k použití je součástí stroje a musí být vždy předán společně s ním.

Přístroj by neměly používat děti, osoby s omezenými tělesnými, senzorickými nebo duševními schopnostmi, nezkušené osoby ani osoby, které se neseznámily s pokyny k obsluze stroje.

Nikdy nedovolte používat stroj dětem nebo mládeži do 16 let. Místními předpisy může být minimální věk obsluhy stroje upraven jinak.

Z bezpečnostních důvodů je zakázáno, s výjimkou odborné montáže příslušenství a přidavných zařízení schválených firmou VIKING, provádět na stroji jakékoliv změny, kromě toho má takové jednání za následek zrušení všech nároků vyplývajících ze záruky. Informace o schváleném příslušenství a přidavných zařízeních obdržíte u vašeho odborného prodejce VIKING.

Zejména je zakázána jakákoli manipulace se strojem, která by změnila výkon nebo otáčky elektromotorů.

Na stroji se nesmí provádět žádné změny, které vedou ke zvýšení hlučnosti.

Software stroje nesmí být z bezpečnostních důvodů nikdy měněn ani upravován.

Při použití stroje na veřejných zelených plochách, v parcích, na sportovištích, veřejných komunikacích a v zemědělském či lesním hospodářství se musí pracovat s nejvyšší opatrností.

Se strojem není dovoleno transportovat žádné předměty, zvířata nebo osoby, obzvláště děti.

Nikdy nedovolte, aby se jiné osoby, zejména děti, vozily na robotické sekačce nebo na ní sedaly.

Pozor – nebezpečí úrazu!

Robotická sekačka je určena k automatické údržbě trávníků a manuálnímu sečení trávy. Jiné použití není dovoleno – jinak hrozí nebezpečí úrazu nebo poškození stroje.

Pro zabránění nebezpečí úrazu uživatele se stroj nesmí používat pro následující práce (výčet příkladů není úplný):

- stříhání houští, živých plotů a křoví,
- sekání popínavých rostlin,
- údržba trávníků na střechách a v balkónových květinových truhlících,
- drcení a rozmělnění odřezků větví stromů a keřů,
- čištění chodníků (vysávání, vyfukování),
- vyrovnávání nerovností půdy, např. krtinců.

6.2 Oděv a příslušenství



Noste vždy pevnou obuv s drsnou podrážkou a nikdy nepracujte bosí ani například v sandálech,

- když robotická sekačka přejíždí z místa na místo za pomoci ovládací konzoly,
- když se přibližujete k robotické sekačce, která je v provozu,
- když je tráva sečena manuálně. (⇒ 4.2)



Při instalaci, údržbě a všech ostatních pracích na stroji nebo dobíjecí stanici noste vhodný pracovní oděv.

Nikdy nenoste volné oblečení, které by se mohlo zachytit o pohybující se díly stroje, ani žádné šperky, kravaty a šály.

Noste dlouhé kalhoty, a to zejména tehdy,

- když se přibližujete k robotické sekačce, která je v provozu,
- když sečete trávu manuálně.



Při provádění údržbářských prací a oprav, při instalaci drátu a upevnění dobíjecí stanice používejte pracovní rukavice z pevného materiálu.

Chraňte své ruce zejména při manipulaci s žacími nožem a zarážení kolíků jako i při upevňování dobíjecí stanice pomocí skob.

Při všech pracích na stroji si lidé s dlouhými vlasy musí vlasy svázat a upravit (použít šátek na hlavu, čepice atd.).



Při zarážení kolíků a při upevňování dobíjecí stanice pomocí skob používejte ochranné brýle.

6.3 Varování – nebezpečí úrazu elektrickým proudem



Pozor! **Nebezpečí úrazu elektrickým proudem!**

Obzvláště důležité pro bezpečnost provozu jsou neporušený síťový kabel a síťový konektor u síťového zdroje. Pro zabránění nebezpečí úrazu elektrickým proudem není dovoleno používat poškozené kabely, spojky a vidlice nebo předpisům nevyhovující přívodní kabely.



Z toho důvodu pravidelně kontrolujte přívodní kabel, zda nevykazuje známky poškození či stárnutí materiálu (praskliny).

Používejte pouze originální síťový zdroj.

Síťový zdroj nepoužívejte,

– je-li poškozený nebo opotřebovaný,

– jsou-li poškozené nebo opotřebované kabely. Kontrolujte zejména přívodní síťový kabel, zda není poškozen mechanicky či následkem stárnutí materiálu.

Všechny údržbářské práce a opravy přívodního síťového vedení a síťového zdroje smí provádět výlučně odborný prodejce.

Nebezpečí úrazu elektrickým proudem!

Poškozený kabel nezapojujte do elektrické sítě a poškozeného kabelu se dotýkejte až poté, co byl odpojen od elektrické sítě.

Přívodní kabely síťového zdroje nesmí být upravovány (např. zkráceny). Je zakázáno prodlužovat kabel mezi síťovým zdrojem a dobíjecí stanicí.

Nebezpečí úrazu elektrickým proudem!

Není dovoleno používat poškozené kabely, spojky, vidlice nebo předpisům nevyhovující přívodní kabely.

Vždy předem zkontrolujte, zda je použité přívodní síťové vedení dostatečně jištěno.

Při rozpojování přívodního kabelu uchopte vždy přímo těleso vidlice a zásuvky, nikdy netahejte za přívodní kabely.

Stroj zapojte pouze do elektrické sítě, kterou doporučujeme vybavit proudovým chráničem se jmenovitým vybavovacím rozdílovým proudem max. 30 mA. V případě nejasností se obraťte na odborníka s elektrotechnickou kvalifikací.

Pokud je síťový zdroj připojen k elektrickému napájení mimo budovy, musí být tato zásuvka schválena pro provoz ve venkovním prostředí. Bližší informace ohledně specifických předpisů dané země Vám poskytne elektroinstalatér.

Pokud je stroj připojen k elektrickému agregátu, dbejte na to, aby nedošlo k poškození v důsledku kolísání proudu.

6.4 Akumulátor

Používejte pouze originální akumulátor.

Akumulátor je určen pouze k pevnému zabudování do robotické sekačky VIKING. Robotická sekačka zajišťuje jeho optimální ochranu, a pokud stojí v dobíjecí stanici, akumulátor se nabíjí. Je zakázáno používat jinou nabíječku. Při použití nevhodné nabíječky by mohlo dojít k úrazu elektrickým proudem, přehřátí stroje nebo k úniku elektrolytu z akumulátoru.

Akumulátor nikdy neotevírejte.

Akumulátor nesmí spadnout.

Nepoužívejte poškozený nebo deformovaný akumulátor.

Akumulátor uskladňujte mimo dosah dětí.



Nebezpečí výbuchu!

Akumulátor chraňte před působením přímého slunečního záření, horka a ohně – v žádném případě jej neházejte do ohně – hrozí nebezpečí exploze!



Akumulátor používejte a skladujte jen při teplotách v rozsahu -10 °C až max. +50 °C.



Akumulátor chraňte před deštěm a vlhkostí – neponořujte jej do kapalin.



Akumulátor nevystavujte mikrovlnnému záření nebo působení vysokého tlaku.

Kontakty akumulátoru nikdy nespojujte kovovými předměty (zkratováním). Zkratováním se může akumulátor poškodit.

Nepoužívaný akumulátor uložte tak, aby se nemohl dostat do kontaktu s kovovými předměty (jako např. hřebíky, mince, šperky). Na transport nepoužívejte kovové přepravky – **Nebezpečí exploze a požáru!**

Při nesprávném použití může dojít k úniku elektrolytu z akumulátoru – zabraňte kontaktu s vyteklou kapalinou! Při náhodném kontaktu postižená místa okamžitě opláchněte vodou. Pokud dojde k zasažení očí, vyhledejte lékařskou pomoc. Při kontaktu s vyteklou akumulátorovou kapalinou může dojít k podráždění, popálení nebo poleptání pokožky.

Do větracích otvorů akumulátoru nestrkejte žádné předměty.

Další související bezpečnostní upozornění viz www.viking-garden.com/safety-data-sheets

6.5 Přeprava stroje

Před přepravou, zejména pokud je robotická sekačka zvedána, vždy aktivujte funkci blokování přístroje. (⇒ 5.2)

Před transportem nechte stroj vychladnout.

Při zvedání a přenášení stroje zabraňte kontaktu se žacím nožem. Robotickou sekačku zvedejte vždy jen za držadlo, nikdy nesahejte pod stroj.

Respektujte hmotnost stroje a podle potřeby používejte pro nakládání vhodné nakládací pomůcky (zdvihací zařízení).

Stroj společně s transportovaným příslušenstvím (např. dobíjecí stanicí) zajistěte na ložné ploše pomocí dostatečně dimenzovaných vázacích

prostředků (upínací popruhy, lana apod.) k upevňovacím bodům, popsaným v tomto návodu k použití. (⇒ 21.)

Při transportu stroje dodržujte platné regionální zákonné předpisy, zejména předpisy o bezpečnosti a zajištění nákladu během transportu a způsobu dopravy předmětů na ložné ploše.

Akumulátor nenechávejte ležet v autě a nikdy ho nevystavujte působení přímého slunečního záření.

S lithiovými akumulátory se musí při transportu zacházet zvláště opatrně. Dbejte zejména na zajištění správné ochrany proti zkratu. Akumulátor převázejte buď v nepoškozeném originálním obalu, nebo zabudovaný v robotické sekačce.

6.6 Před uvedením stroje do provozu

Se strojem smí pracovat pouze osoby, které se seznámily s obsahem návodu k použití.

Postupujte podle pokynů k instalaci dobíjecí stanice (⇒ 9.5) a omezovacího drátu (⇒ 12.).

Omezovací drát a síťový kabel musí být dobře připevněny k zemi, aby o ně nebylo možné zakopnout. Nepokládejte ho pokud možno přes hrany (např. chodníky, dlažební kostky). Při uložení drátu v oblasti povrchu, do něhož nelze zarazit kolíky (např. dlažební kostky, chodníky), použijte kabelový kanál.

Pravidelně kontrolujte správné uložení omezovacího drátu.

Kolíky zarážejte až na doraz, aby o ně nebylo možné zakopnout.

Dobíjecí stanici neinstalujte na nepřehledném místě, kde by o ni snadno mohl někdo zakopnout (např. za rohem domu).

Dobíjecí stanici nainstalujte pokud možno mimo dosah drobných zvířat, jako jsou mravenci nebo šneci. Vyhýbejte se zejména oblastem kolem mravenišť a kompostů.

Oblasti, do nichž robotická sekačka nesmí vjet, ve kterých hrozí nebezpečí (např. hrozí nebezpečí pádu stroje) nebo které nejsou porostlé trávou (např. štěrkové cesty), je třeba odpovídajícím způsobem ohradit omezovacím drátem.

Robotická sekačka nedokáže rozpoznat místa, která mohou vést k pádu, jako jsou hrany, schody, bazény nebo jezírka. Pokud je omezovací drát uložen podél míst, která mohou vést k pádu stroje, musí být z bezpečnostních důvodů mezi omezovacím drátem a nebezpečným místem udržena vzdálenost více než **1 m**.

Pozemek, na kterém se má se sekačkou pracovat, pravidelně kontrolujte a odstraňujte všechny kameny, větve, dráty, kosti či jiná cizí tělesa, která by mohla být strojem odmrštěna.

Po instalaci omezovacího drátu odstraňte ze sečené plochy především všechno nářadí. Zlomené nebo poškozené kolíky vytáhněte z travního drnu a odpovídajícím způsobem zlikvidujte.

Pravidelně kontrolujte, zda na sečené ploše nejsou nerovnosti. V případě potřeby je odstraňte.

Nikdy stroj nepoužívejte v případě, že jsou bezpečnostní zařízení poškozená nebo nejsou namontovaná.

Na stroji nainstalované bezpečnostní spínače a bezpečnostní zařízení nesmějí být odstraněny ani přemostěny.

Před použitím stroje se musí vyměnit všechny opotřebené a poškozené součásti. Nečitelné či poškozené výstražné a bezpečnostní symboly na stroji neprodleně vyměňte za nové. Váš odborný prodejce VIKING má k dispozici náhradní samolepicí varovné symboly a všechny další náhradní díly.

Před uvedením stroje do provozu se musí zkontrolovat,

- zda je stroj v řádném provozním stavu. To znamená, že se kryty a bezpečnostní zařízení nacházejí na svých místech a jsou neporušené;
- zda je elektrický přívodní kabel síťového zdroje připojen do předpisově nainstalované elektrické zásuvky;
- zda je u síťového zdroje izolace přívodního kabelu a síťového konektoru neporušena;
- zda není stroj celkově opotřebený nebo poškozený (skříň, kapota, upevňovací díly, žací nůž, nožový hřídel atd.);
- zda jsou žací nůž a upevnění nože neporušené (pevné dosednutí, poškození, opotřebení); (⇒ 16.3)
- zda jsou všechny šrouby, matice a jiné upevňovací prvky na svých místech a jsou řádně dotažené; Uvolněné šrouby a matice před uvedením do provozu pevně dotáhněte (dodržujte utahovací momenty).

V případě potřeby proveďte veškeré nutné práce, resp. vyhledejte specializovaného prodejce. Společnost VIKING doporučuje odborného prodejce VIKING.

6.7 Programování

Dodržujte platné komunální předpisy pro provozní dobu zahradní techniky s elektromotorem a odpovídajícím způsobem upravte aktivní doby. (⇒ 14.3)

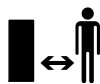
Stroj je třeba naprogramovat tak, aby se v režimu sečení na sečených plochách nezdržovaly žádné další osoby, zvláště děti nebo zvířata.

Změna programování pomocí **aplikace VIKING iMow** může u modelů **MI 632 C**, **MI 632 PC** vést k aktivitám, které jiné osoby nebudou očekávat. Změny ve vyžínacím plánu je proto nutné předem sdělit všem osobám, kterých se to týká.

Robotická sekačka se nesmí používat současně se zavlažovacím zařízením. Odpovídajícím způsobem upravte nastavení stroje.

Zajistěte, aby bylo v robotické sekačce uloženo správné datum a čas. V případě potřeby odpovídajícím způsobem upravte nastavení stroje. Pokud nebudou nastaveny správné hodnoty, může se robotická sekačka aktivovat v nesprávnou dobu.

6.8 Během provozu



Zajistěte, aby třetí osoby, zejména pak děti a zvířata, nevstupovaly během provozu zařízení do pracovní oblasti.

Nikdy nedovolte, aby se děti přibližovaly k robotické sekačce během provozu nebo si s ní hrály.

Zahájení procesu sečení pomocí **aplikace VIKING iMow** u modelů **MI 632 C**, **MI 632 PC** může být pro třetí osoby

neočekávané. Osoby, kterých se to týká, je proto nutné předem informovat o možné aktivitě robotické sekačky.

Nenechte robotickou sekačku nikdy pracovat bez dozoru, pokud víte, že v její blízkosti budou další osoby, zejména děti nebo zvířata.



Pozor – nebezpečí úrazu!

Dbejte na to, abyste nohy nebo ruce nikdy nevstrčili do prostoru rotujících řezných nožů.

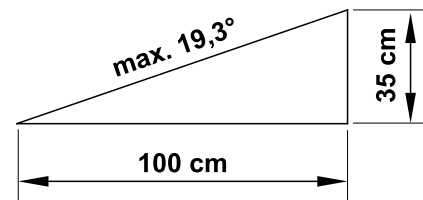
Nedotýkejte se rotujícího řezného nože.

V případě, že se schyluje k bouři nebo hrozí nebezpečí blesků, odpojte síťový zdroj od elektrické sítě. Robotickou sekačku nebude možné v této době uvést do provozu.

Pokud je elektromotor robotické sekačky v provozu, nesmí být sekačka překlomena ani zvednuta ze země.

Pokud je některý z elektromotorů v provozu, v žádném případě neměňte nastavení stroje.

Z bezpečnostních důvodů nepoužívejte stroj na svazích s větším stoupáním než 19,3° (35 %). **Nebezpečí úrazu!** Sklon svahu 19,3° odpovídá vertikálnímu stoupání o 35 cm na horizontální vzdálenosti 100 cm.





Pamatujte na to, že po vypnutí motoru trvá několik sekund, než se přestanou řezné nástroje otáčet.

Pokud je stroj v provozu, tlačítko **STOP** (⇒ 5.1) stiskněte v případě, že chcete

- změnit nebo uložit nastavení nabídky,
- upravit naprogramované hodnoty,
- vyjmout ovládací konzolu.

Funkci **blokování přístroje aktivujte** (⇒ 5.2),

- před nadzvednutím a přenášením stroje,
- před transportováním stroje,
- než začnete uvolňovat zablokované díly nebo čistit ucpaný vyhazovací kanál,
- dříve než budete provádět práce na žacím noži,
- před zahájením kontroly nebo čištění stroje,
- pokud došlo ke střetu s cizím tělesem nebo v případě, že robotická sekačka začne abnormálně silně vibrovat. V takových případech zkontrolujte stroj, především řezné ústrojí (řezné nože, nožový hřídel, upevnění řezného nože) z hlediska poškození a proveďte nezbytné opravy dříve, než stroj znovu spustíte a zahájíte na něm práci.



Nebezpečí úrazu!

Silné vibrace zpravidla poukazují na nějakou závadu.

Robotická sekačka nesmí být uvedena do provozu zejména s poškozeným nebo deformovaným nožovým hřídelem nebo s poškozeným, resp. deformovaným žacím nožem.

Pokud Vám chybí potřebné znalosti, nechte provést nutné opravy odborníkem – VIKING doporučuje specializovaného prodejce VIKING.

Než od robotické sekačky odejdete, proveďte potřebná bezpečnostní nastavení, aby ji nemohly používat neoprávněné osoby. (⇒ 11.16)

Manuální sečení:

Při startování stroje postupujte opatrně a dodržujte pokyny uvedené v kapitole „Manuální sečení“. (⇒ 15.6)

Pracujte jen za denního světla nebo při dobrém umělém osvětlení.

Tlačítka stroje, především tlačítko sečení, nikdy mechanicky neblokuje.

Uživatel musí stát vždy za strojem. Neustále dbejte na dostatečnou vzdálenost nohou od řezného nože.

Při sečení trávy nikdy neběhejte, jinak byste mohli zakopnout o překážky nebo uklouznout a zranit se.

Budte obzvláště opatrní při otáčení nebo při přitahování robotické sekačky k sobě.

Na vlhkém podkladu se kvůli snížené stabilitě postroje obsluhy zvyšuje riziko úrazu.

Pracujte obzvláště opatrně, abyste

zabránili uklouznutí. Je-li to možné, vyhněte se manuálnímu sečení na vlhkém podkladu.

Při práci ve svazích dbejte vždy na dobrý postoj a vyhněte se sečení v nadměrně strmých svazích.

Při sečení postupujte v příčném směru ke svahu, nikdy ne nahoru či dolů. Dbejte na to, abyste vždy stáli za strojem, aby při případné ztrátě kontroly nad strojem nedošlo ke zranění vlivem samovolného pohybu sekačky ze svahu.

Všechny skryté předměty (zavlažovače trávniku, kolíky, vodní ventily, základy, elektrické kabely apod.) zapuštěné do travního drnu se musí objíždět. Nikdy nejezděte přes tyto předměty.

Nikdy úmyslně nenajíždějte na překážky. Nárazové čidlo je během manuálního sečení neaktivní.

6.9 Údržba a opravy

Před zahájením čištění, opravy nebo údržbářské práce aktivujte funkci blokování přístroje a postavte robotickou sekačku na pevný a rovný povrch.



Před zahájením všech prací na dobíjecí stanici a omezovacím drátu odpojte síťový konektor od síťového zdroje.



Před prováděním údržbářských prací nechte robotickou sekačku přibližně 5 minut vychladnout.

Přívodní síťový kabel smí opravit, resp. vyměnit výlučně autorizovaný odborník s elektrotechnickou kvalifikací.

Po ukončení všech prací na stroji zkontrolujte a v případě potřeby upravte naprogramování robotické sekačky dřívě, než ji znovu uvedete do provozu. Nastavte zejména datum a čas.

Čištění:

Celý stroj se musí v pravidelných intervalech pečlivě čistit. (⇒ 16.2)

Proudem vody (především z vysokotlakého čisticího zařízení) nikdy nestříkejte na části motoru, těsnění, elektrosoučástky nebo ložiska.



Následkem toho by mohly být nákladné opravy!

Stroj nikdy nečistěte pod tekoucí vodou (např. rozstříkáním pomocí zahradní hadice).

Nepoužívejte agresivní čisticí prostředky. Tyto čisticí prostředky mohou poškodit plastové a kovové díly, a tím negativně ovlivnit bezpečný provoz stroje VIKING.

Údržbářské práce:

Smí se provádět pouze údržbářské práce, které jsou popsány v tomto Návodu k použití, další práce nechejte provést u odborného prodejce.

Potřebujete-li odborné informace nebo nemáte-li k dispozici potřebné nářadí, Váš odborný prodejce Vám **vždy** rád pomůže. VIKING doporučuje nechat provést všechny údržbářské práce a opravy výlučně prostřednictvím odborného prodejce VIKING.

Odborní prodejci VIKING jsou pravidelně školeni a disponují všemi potřebnými technickými informacemi.

Používejte jen nářadí, příslušenství a nástavby, které byly pro tento stroj schváleny firmou VIKING, nebo technicky identické díly, jinak hrozí nebezpečí nehod

s ohrožením zdraví osob nebo poškození stroje. V případě dotazů se obraťte na odborného prodejce.

Vlastnosti originálního nářadí, příslušenství a náhradních dílů VIKING jsou optimálně sladěny se strojem a se všemi požadavky uživatele. Originální náhradní díly VIKING lze poznat podle čísla náhradních dílů VIKING, podle nápisu VIKING a případně podle značky, označující náhradní díly VIKING. Na malých dílech může být toto označení také samostatně.

Samolepící informační a výstražné piktogramy na stroji udržujte vždy čisté a nepoškozené. Poškozené nebo ztracené samolepící štítky se musí vyměnit za nové originální štítky od Vašeho odborného prodejce VIKING. Při výměně určitého dílu za nový dbejte na to, aby byl tento nový díl opatřen stejnou nálepkou.

Na řezném ústrojí pracujte jen v pevných pracovních rukavicích a při práci postupujte s nejvyšší opatrností.

Udržujte všechny šrouby a matice pevně dotažené, zejména pak všechny šrouby a upevňovací prvky řezného ústrojí, aby se stroj vždy nacházel v bezpečném provozním stavu.

Pravidelně kontrolujte celý stroj, zejména před uskladněním (např. před zimní přestávkou) z hlediska opotřebení a poškození. Opotřebené nebo poškozené součásti stroje se musí z bezpečnostních důvodů ihned vyměnit, aby se stroj vždy nacházel v bezpečném provozním stavu.

Pokud musely být při údržbářských pracích demontovány některé součásti nebo ochranná zařízení, je nutno tyto součásti neprodleně a podle předpisu namontovat zpět na původní místo.

6.10 Uskladnění při delších provozních přestávkách

Pokud nebudete stroj delší dobu používat, nastavte nejvyšší bezpečnostní stupeň. (⇒ 11.16)

Mimo to aktivujte funkci blokování přístroje.

Vždy se ujistěte, že je stroj zajištěn proti neoprávněnému použití (např. před dětmi).

Stroj uskladněte v řádném provozním stavu.

Před uskladněním (např. zimní přestávka) stroj důkladně vyčistěte.

Než stroj uložíte v uzavřené místnosti, nechte jej cca 5 minut vychladnout.

Místnost pro uskladnění stroje musí být suchá a chráněná před mrazem a vstupem nepovolaných osob.

Stroj nikdy neskladujte v blízkosti otevřeného ohně nebo silných zdrojů tepla (např. kamen).

Pokud stroj nebudete delší dobu používat (např. přes zimu), odinstalujte dobíjecí stanici a uložte ji společně s robotickou sekačkou na bezpečné místo. (⇒ 16.8)

6.11 Likvidace použitých materiálů

Odpadní materiály mohou škodit lidem, zvířatům a životnímu prostředí, a proto musí být zlikvidovány odborným způsobem.

Pro získání potřebných informací o odborné likvidaci odpadních materiálů se obraťte na Váš místní recyklační podnik nebo na Vašeho odborného prodejce. VIKING doporučuje odborného prodejce VIKING.

Zajistěte, aby byl použitý a nepotřebný stroj odevzdán do specializované sběrný pro ekologickou likvidaci odpadu. Stroj před likvidací zneškodněte tak, aby byl nepoužitelný. Aby se předešlo možným úrazům, odpojte zejména síťový kabel síťového zdroje a vyjměte akumulátor a ovládací konzolu z robotické sekačky.

Nebezpečí úrazu žacími nožem!

Nikdy nenechávejte bez dozoru ani sekačku na trávu, která je vyřazena z provozu. Zajistěte bezpečné uskladnění stroje a zejména žacího nože mimo dosah dětí.

Akumulátor je nutno odevzdat do sběrný odděleně od stroje. Je třeba zajistit bezpečnou a ekologickou likvidaci akumulátorů.

7. Popis symbolů



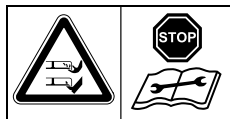
Varování!

Před uvedením stroje do provozu si přečtěte návod k použití.



Varování!

Pokud je stroj v provozu, udržujte si od něj bezpečný odstup. Zabraňte přístupu třetích osob do pracovní zóny.



Varování!

Zajistěte stroj před nadzvednutím nebo než na něm začnete provádět jakékoli práce.



Varování!

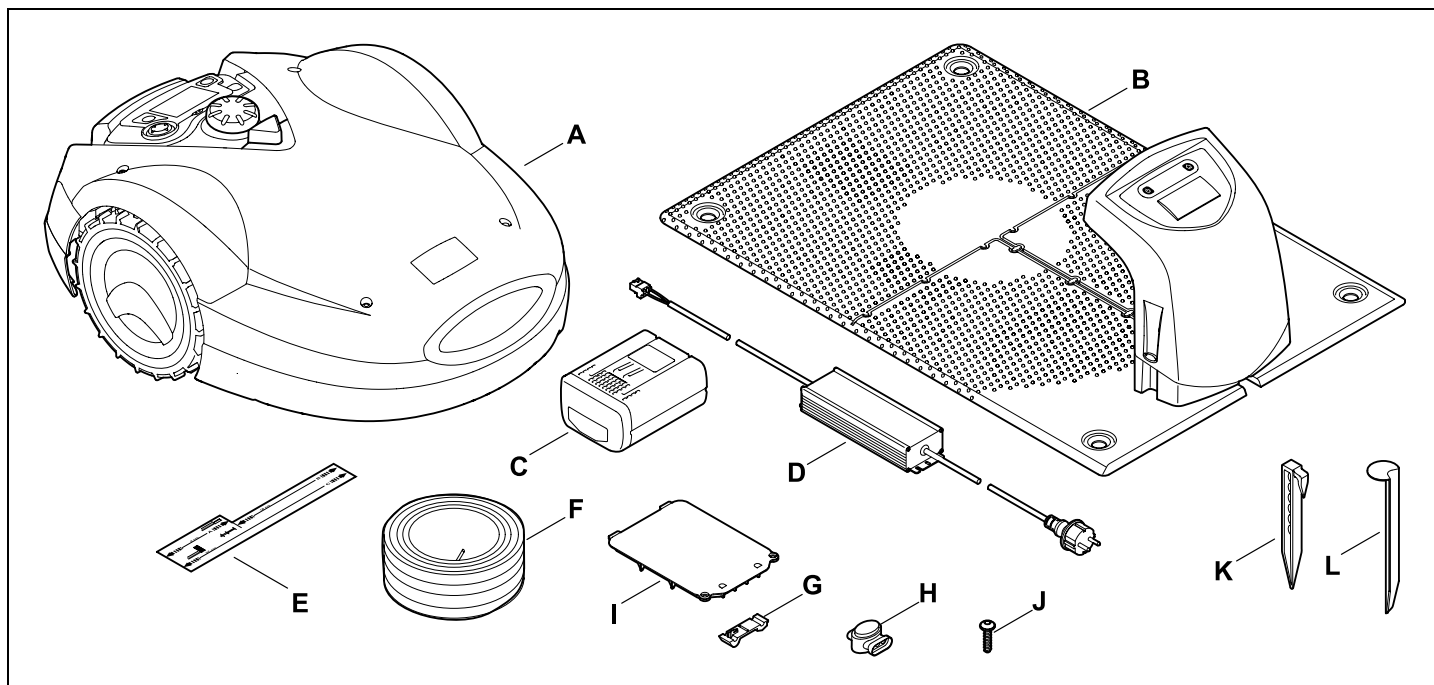
Nesedejte ani nestoupejte na stroj.



Varování!

Nikdy se nedotýkejte rotujícího řezného nože.

8. Rozsah dodávky



Poz.	Název	ks	Poz.	Název	ks
A	Robotická sekačka	1	I	Kryt přihrádky na akumulátor	1
B	Dobíjecí stanice	1	J	Šroub	2
C	Akumulátor	1	K	Kolík k připevnění omezovacího drátu:	
D	Síťový zdroj	1		MI 632, MI 632 C	200
E	Pravítko iRuler	2		MI 632 P, MI 632 PC	300
F	Omezovací drát na kotouči (150 m):		L	Skoba k připevnění dobíjecí stanice	4
	MI 632, MI 632 C	1	-	Návod k použití	1
	MI 632 P, MI 632 PC	2			
G	Svorkový konektor pro omezovací drát	2			
H	Elektrický konektor	3			

9. První instalace

9.1 Pokyny pro první instalaci

Při instalaci robotické sekačky postupujte podle pokynů uvedených v instalační příručce. Tento program vás provede celým procesem první instalace, který sestává z:



- nastavení jazyka, data a času;
- instalace dobíjecí stanice;
- uložení omezovacího drátu;
- připojení omezovacího drátu;
- propojení robotické sekačky a dobíjecí stanice;
- kontroly instalace;
- programování robotické sekačky;
- dokončení první instalace.

Robotická sekačka je připravena k použití teprve v okamžiku, kdy jsou provedeny všechny pokyny uvedené v instalační příručce.

i Na domovských stránkách www.viking-garden.com si můžete pustit **instalační video**. Další pokyny k instalaci robotické sekačky vám poskytne odborný prodejce VIKING.

Instalační příručka se znovu aktivuje po resetu (obnově výrobního nastavení). (⇒ 11.17)

Preventivní bezpečnostní opatření:

- Před první instalací posečte trávu pomocí běžné sekačky na trávu (optimální výška trávy je 3 až 4 cm).

- Pokud je podklad tvrdý a suchý, sečenou plochu mírně pokropte vodou, čímž usnadníte zaražení kolíků.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Robotická sekačka musí být aktivována odborným prodejcem VIKING a musí být přiřazena k e-mailové adrese majitele. (⇒ 10.)

i Při procházení nabídek dodržujte pokyny popsané v úvodu kapitoly „Pokyny pro obsluhu“. (⇒ 11.1)

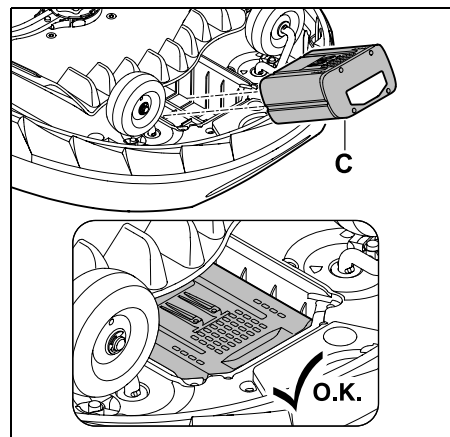
Čtyřsměrové ovládací tlačítko slouží k volbě možností, položek nabídky nebo tlačítek.

Stisknutím **tlačítka OK** můžete otevřít podnabídku nebo potvrdit volbu.

Stisknutím **tlačítka Zpět** opustíte aktivní nabídku nebo přejdete v instalační příručce o jeden krok zpět.

Pokud dojde při první instalaci k chybě nebo závadě, zobrazí se na displeji odpovídající hlášení. (⇒ 24.)

- Nastavte nejmenší výšku sečení (stupeň 1). (⇒ 9.3)
- Robotickou sekačku položte na vhodném povrchu horní stranou dolů.

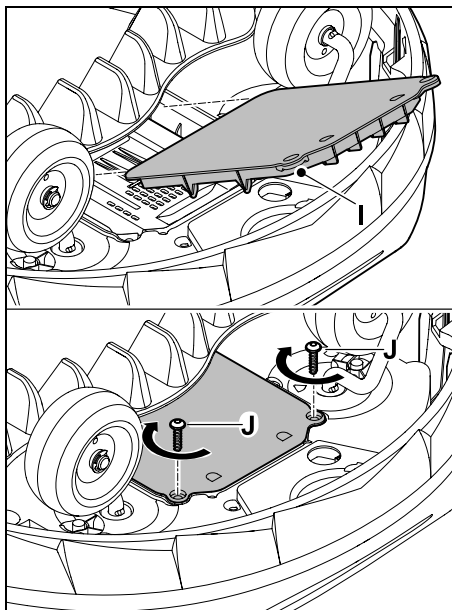


Akumulátor (C) vložte podle obrázku a zacvakněte jej na místě.

9.2 Vložení akumulátoru

i S lithium-iontovými akumulátory je třeba manipulovat se zvýšenou opatrností. Společnost VIKING doporučuje, aby akumulátor do stroje vložil odborný prodejce VIKING. Výměnu vadného akumulátoru smí provést výhradně odborný prodejce VIKING.

Akumulátor zůstane v robotické sekačce pevně zabudován a vyjmout by se měl pouze před samotnou likvidací stroje. (⇒ 20.1)



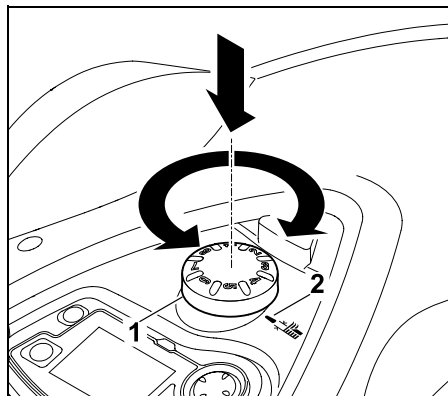
Nasadte kryt (I) a dotáhněte šrouby (J).
Dodržte maximální utahovací moment
1 - 2 Nm.

- Robotickou sekačku postavte na kola.

9.3 Nastavení výšky sečení

Nejnižší výška sečení:
Stupeň 1 (20 mm)

Nejvyšší výška sečení:
Stupeň 8 (60 mm)



Stiskněte a otočte knoflík (1). Po uvolnění
se znovu zablokuje. Značka (2) signalizuje
nastavenou výšku sečení.

- i** Knoflík můžete sejmout pomocí
přestavovacího prvku směrem
nahoru. Tato konstrukce zaručuje
bezpečnost: Knoflík tak nebude
možné použít ke zvednutí a
přenášení stroje.

9.4 Nastavení jazyka, data a času

- Stisknutím libovolného tlačítka na
ovládací konzole aktivujete stroj a
spustíte instalační příručku.



Zvolte požadovaný jazyk displeje a
volbu potvrďte stisknutím tlačítka
OK.

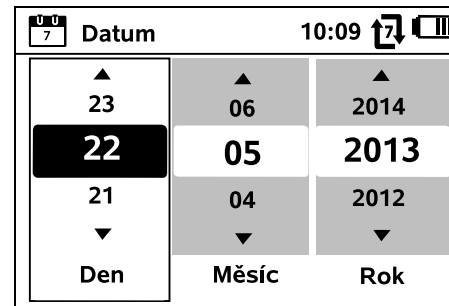
OK



Zvolený jazyk potvrďte stisknutím
tlačítka OK nebo zvolte možnost
„Změnit“ a vyberte nový jazyk.

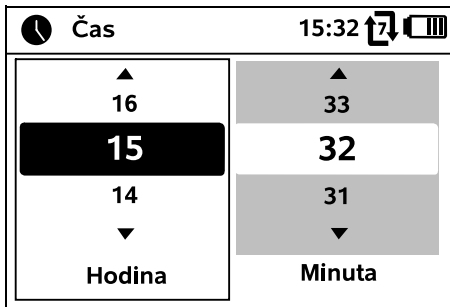
OK

- V případě potřeby zadejte 9místné
sériové číslo robotické sekačky.
Sériové číslo je vytištěno na typovém
štítku (nálepce v přihrádce pod ovládací
konzolou).



Nastavte aktuální datum pomocí
čtyřsměrového ovládacího tlačítka a
hodnotu potvrďte stisknutím tlačítka
OK.

OK



Nastavte aktuální čas pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka a hodnotu potvrďte stisknutím tlačítka OK.



9.5 Instalace dobíjecí stanice

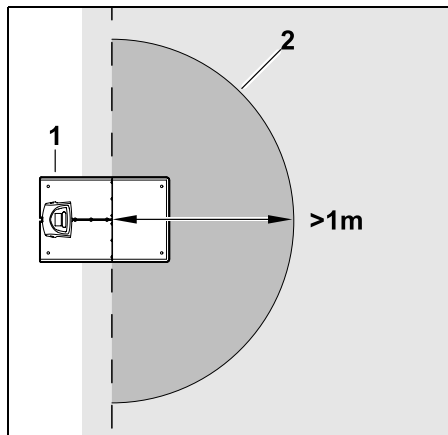


Postupujte podle příkladů instalací uvedených v tomto návodu k použití. (⇒ 27.)

K dobíjecí stanici lze přimontovat sluneční střešku, která se dodává jako příslušenství. Robotická sekačka tak bude lépe chráněna před povětrnostními vlivy.

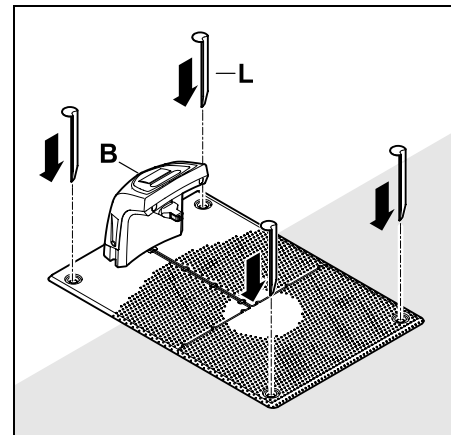
Dobíjecí stanice by měla být na požadovaném stanovišti dobře rozpoznatelná, aby o ni nikdo nemohl zakopnout.

K provozu dobíjecí stanice je potřebná síťová přípojka umístěná ve vzdálenosti maximálně 15 m od stanice.

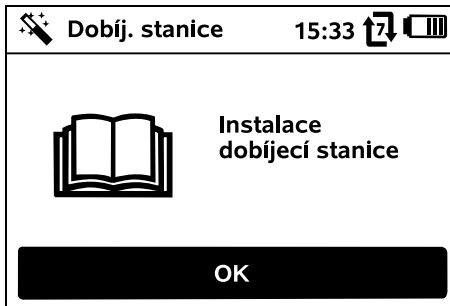


Před dobíjecí stanicí (1) se musí nacházet volná rovná plocha (2) o poloměru nejméně 1 m. V uvedené oblasti odstraňte všechny nerovnosti.

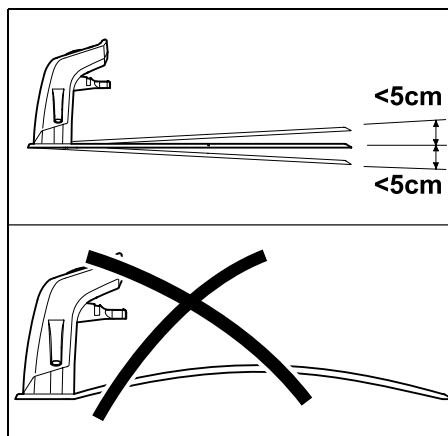
Dobíjecí stanice musí být postavena na vodorovné ploše; musí být dodržen maximální povolený výškový rozdíl podkladu činící 5 cm. Základovou desku nikdy neprohýbejte. Odstraňte nerovnosti pod základovou deskou, aby mohla celou svojí plochou přilehnout k zemi.

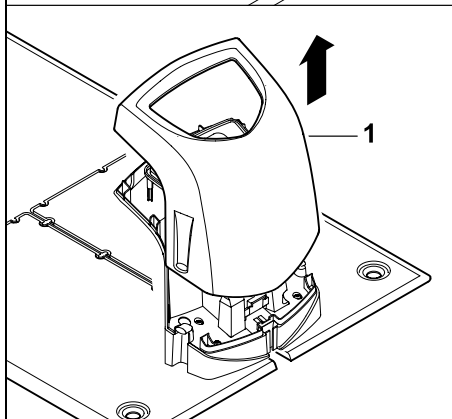
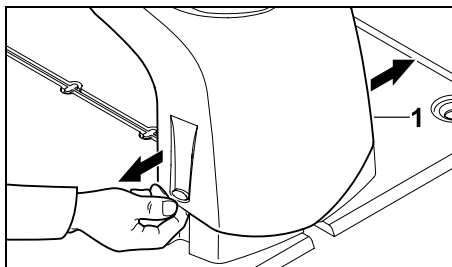


Dobíjecí stanici (B) zajistěte na požadovaném stanovišti čtyřmi skobami (L).

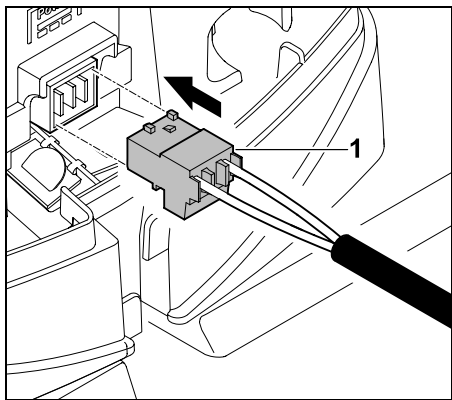


Instalaci dobíjecí stanice provádějte na chráněném a stinném místě. Pokud by byl stroj vystaven přímému slunečnímu záření, mohlo by dojít k jeho přehřátí a prodloužení doby nabíjení akumulátoru.





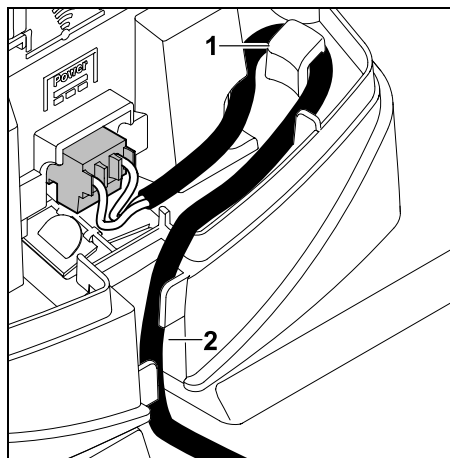
Otáčejte krytem (1) mírně doleva i doprava, jak je znázorněno na obrázku, a přitom jej sejměte pohybem nahoru.



Připojte konektor síťového zdroje (1) k základní desce dobíjecí stanice.



i Konektor může být v případě potřeby odšroubován (např. když je elektrický kabel vedený skrz otvor ve zdi).
Při upevňování konektoru na elektrický kabel dbejte na správné pólování. (⇒ 16.7)



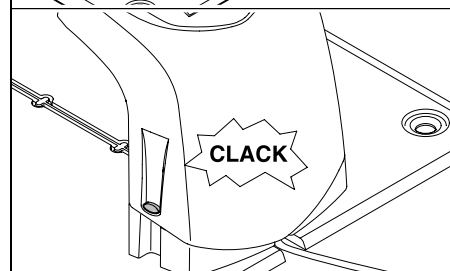
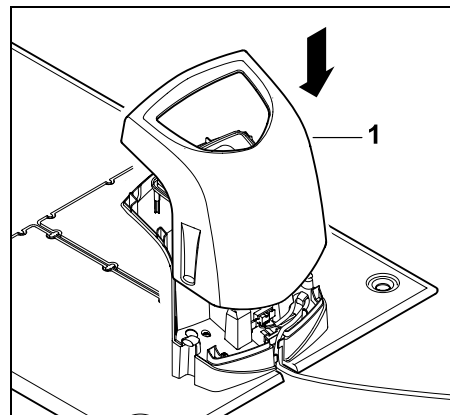
Napájecí kabel vedte s odlehčením tahu (1) kabelovým kanálem (2) k síťovému zdroji, jak je znázorněno na obrázku.

- Síťový zdroj nainstalujte mimo sečenou plochu tak, aby byl chráněn před přímým slunečním zářením, vlhkostí a mokrem – v případě potřeby jej můžete upevnit na zed.
- Všechny napájecí kabely vedte mimo sečenou plochu tak, aby byly mimo pracovní dosah žacího nože, a připevněte je k zemi nebo je uložte do kabelového kanálu.

- V blízkosti dobíjecí stanice vedte napájecí kabely tak, aby bylo zamezeno rušení signálu drátu.



Řádnou funkci síťového zdroje lze zaručit pouze při **provozní teplotě** v rozsahu **0 °C až 60 °C**.



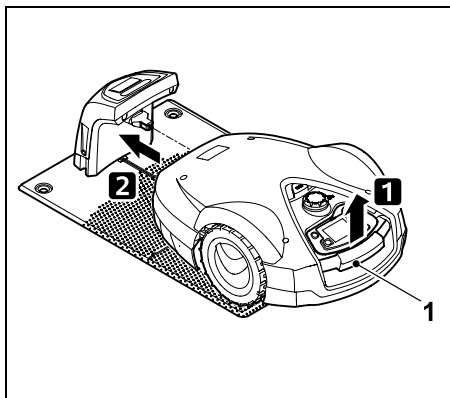
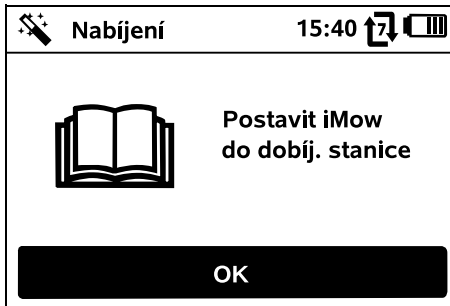
Nasadte kryt (1) na dobíjecí stanici a nechte jej zapadnout – dejte při tom pozor, abyste nepřiskřípli kabely. Poté připojte síťový konektor ke zdroji.



i Na dobíjecí stanici bliká červená kontrolka LED v případě, že k ní není připojen omezovací drát. (⇒ 13.1)

- Po ukončení prací stiskněte na ovládací konzole tlačítko OK.





Mírně nadzvedněte robotickou sekačku za držadlo (1) a uvolněte hnací kola. Přesuňte stroj na předních kolech do dobíjecí stanice.

Po návratu stroje do dobíjecí stanice nesmí na stanici svítit žádné kontrolky LED. (⇒ 13.1)

Poté stiskněte tlačítko OK na ovládací konzole.



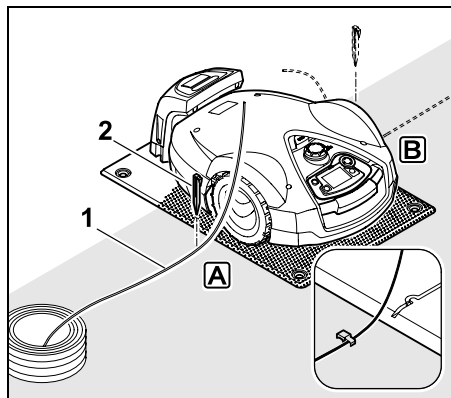
i Pokud je akumulátor vybitý, zobrazí se po připojení k dobíjecí stanici v pravém horním rohu displeje namísto symbolu akumulátoru symbol síťového konektoru. (⇒ 15.8) Akumulátor se dobíjí podle potřeby automaticky.



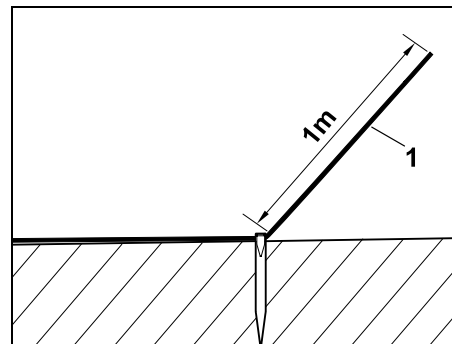
9.6 Uložení omezovacího drátu

i Před instalací omezovacího drátu si přečtete všechny pokyny uvedené v kapitole „Omezovací drát“ a dodržujte je. (⇒ 12.)

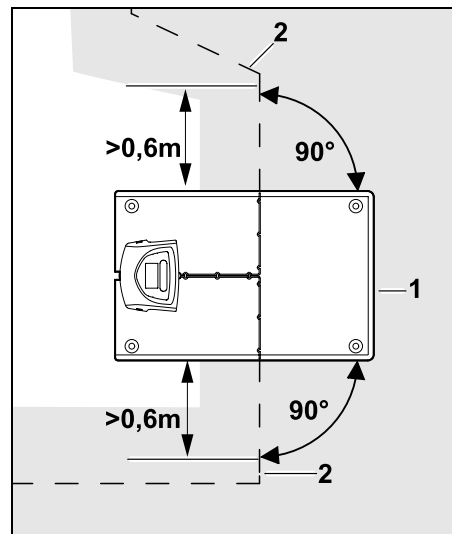
Naplánujte především **trasu vedení drátu**, udržujte **doporučené rozestupy**, **definujte uzavřené plochy**, **pamatujte na rezervy drátu**, **propojovací cestičky**, **sousední instalace** a **úzké průchody**.



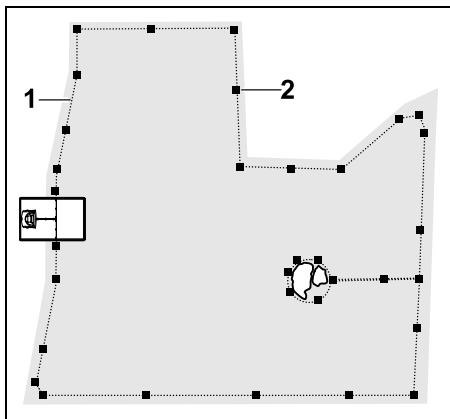
Omezovací drát (1) připevněte kolíčkem (2) k zemi **vlevo A** nebo **vpravo B** od základové desky přímo u výstupu drátu.



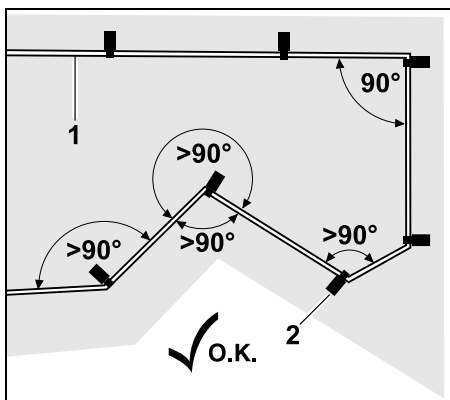
Myslete na to, že vám musí zůstat volný konec drátu (1) o délce přibližně 1 m.



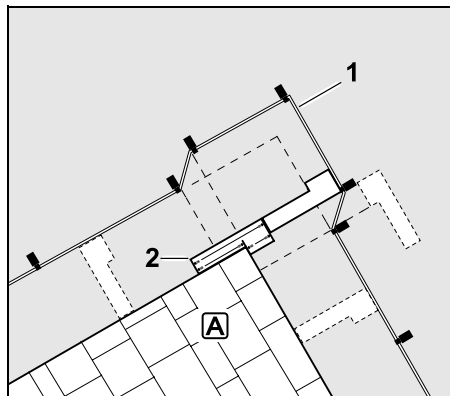
Omezovací drát (2) vedte před a za dobíjecí stanici (1) rovně a ve vzdálenosti 0,6 m jej uložte v pravém úhlu k základové desce. Poté jím vymeďte okraj sečené plochy.



Omezovací drát (1) uložte po obvodu sečené plochy, vedte jej kolem případných překážek (⇒ 12.8) a kolíky (2) připevněte k zemi. Vzdálenosti kontrolujte pomocí pravítka iRuler. (⇒ 12.3)

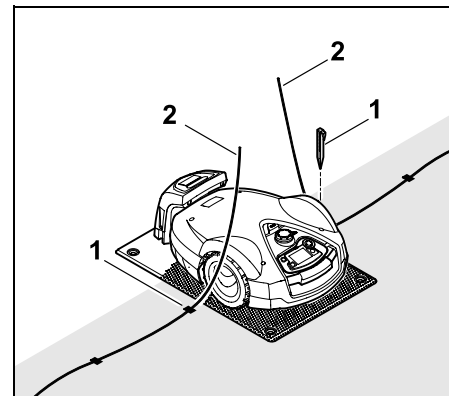


Drát nepokládáte v ostrých úhlech (menších než 90°). Pokud okraje trávníku vyběhají do špičky, připevněte omezovací drát (1) k zemi kolíky (2) tak, jak je zobrazeno na obrázku.



Při pokládání vodiče okolo vysokých překážek, jako jsou např. rohy zdí nebo vyvýšené záhony **A**, musí být dodržen větší odstup vodiče, aby robotická sekačka na překážku nenarazila. Omezovací drát (1) uložte pomocí pravítka iRuler (2), jak je zobrazeno na obrázku.

- V případě potřeby můžete délku omezovacího drátu prodloužit pomocí dodaných elektrických konektorů. (⇒ 12.12)
- V případě několika sousedících sečených ploch položte více omezujících drátů pro jednotlivé instalace (⇒ 12.9) nebo sečené plochy propojte úzkými průchody. (⇒ 12.10)



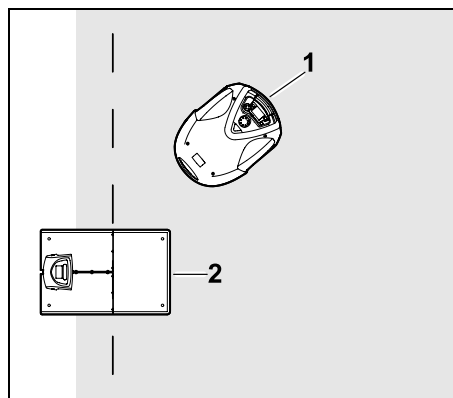
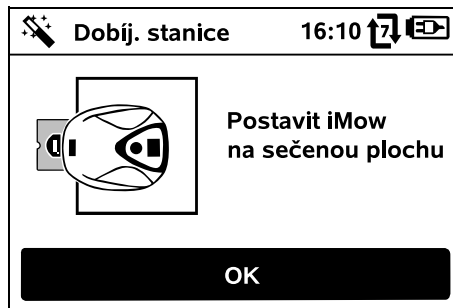
Poslední kolík (1) zarazte do země opět vlevo nebo vpravo od základové desky přímo u výstupu drátu. Ořízněte omezovací drát (2) tak, aby vám zbyly volné konce drátu přibližně o délce 1 m.

- Zajistěte, aby byl natažený omezovací drát kolíky připevněn k zemi přibližně po metru. Omezovací drát musí spočívat celou svou délkou na ploše trávníku. Kolíky zarazte až nadoraz. **OK**
- Po ukončení prací stiskněte na ovládací konzole tlačítko OK.



Pokud není akumulátor dostatečně nabitý, aby mohly být provedeny zbývající kroky instalační příručky, zobrazí se odpovídající hlášení. V tomto případě nechte robotickou sekačku stát v dobíjecí stanici, než se akumulátor dobije. K dalšímu kroku instalační příručky budete moci přejít stisknutím tlačítka OK teprve tehdy, když je akumulátor nabitý na požadovanou hodnotu napětí.

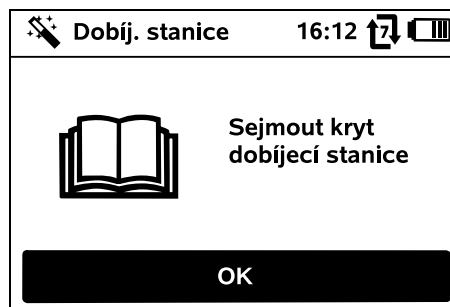
9.7 Připojení omezovacího drátu



Robotickou sekačku (1) odstavte za dobíjecí stanici (2) uvnitř sečené plochy, jak je zobrazeno na obrázku, a stiskněte tlačítko OK. OK

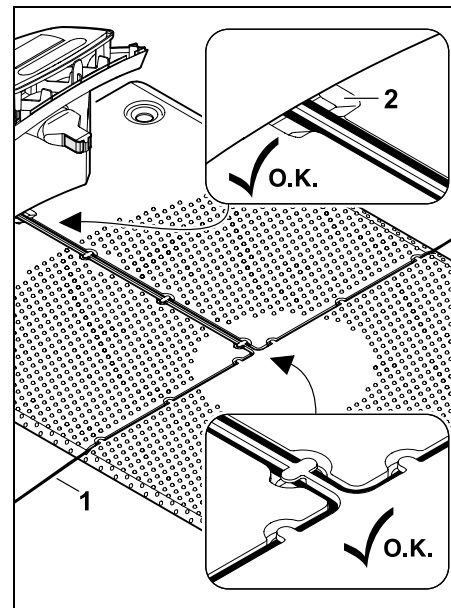
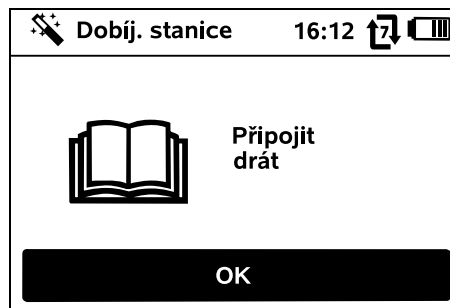


Odpojte konektor síťového zdroje od elektrické sítě a stiskněte tlačítko OK. OK

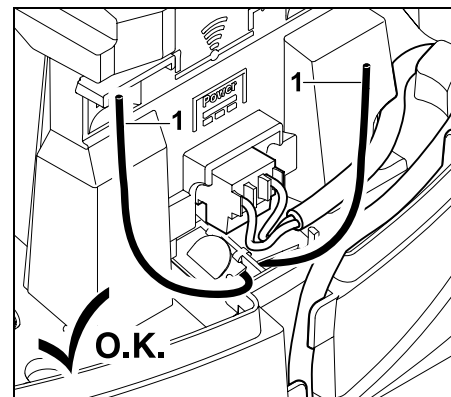


Sejměte kryt podle popisu v části „Instalace dobíjecí stanice“. (⇒ 9.5)

Poté stiskněte tlačítko OK na ovládací konzole. OK

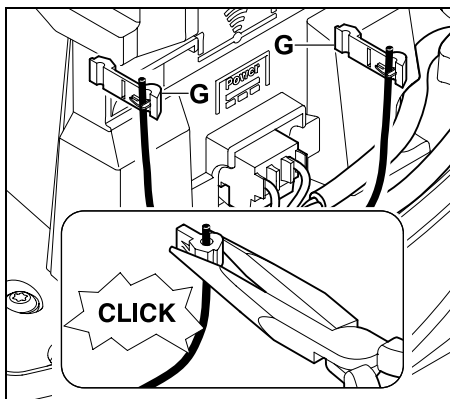


Vložte omezovací drát (1) do vedení kabelů na základové desce a protáhněte jej podstavcem (2).



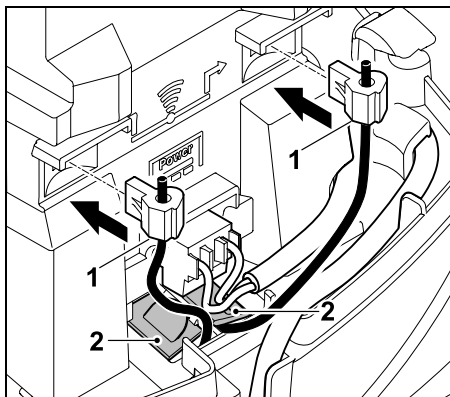
Zkraťte volné konce omezovacího drátu (1) na přibližně 10 cm.

i Přesně dodržujte volnou délku a přečnívající konce drátů nezamotávejte. Příliš dlouhé volné konce mohou mít negativní vliv na funkci robotické sekačky.



Zatlačte svorkové konektory (G) vhodnými kleštěmi proti koncům drátů – dbejte na to, aby správně dosedly.

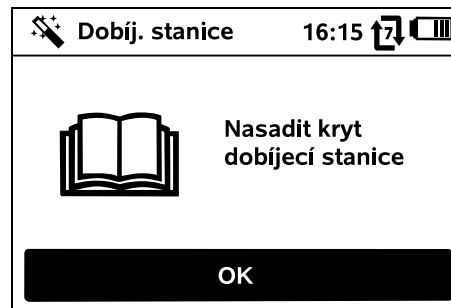
! Svorkové konektory jsou určeny k jednorázovému použití a po demontáži je nesmíte znovu používat. Nové svorkové konektory jsou k dostání u odborného prodejce VIKING. (⇒ 17.)



Konektory (1) připojte, jak je zobrazeno na obrázku. Dejte pozor, abyste správně připojili levý i pravý konec omezovacího drátu – konce drátu nesmí být zaměněny. Zavřete kryt kabelového kanálu (2).



- Po ukončení prací stiskněte na ovládací konzole tlačítko OK.

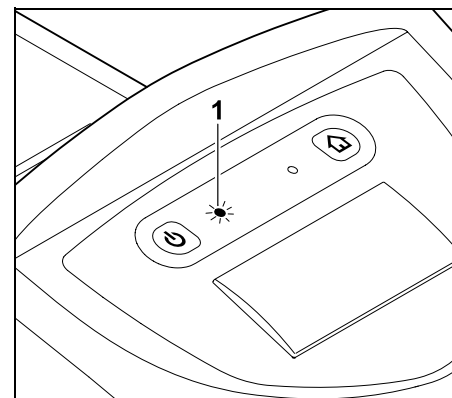


Nasadte kryt podle popisu v části „Instalace dobíjecí stanice“. (⇒ 9.5)

Poté stiskněte tlačítko OK na ovládací konzole.

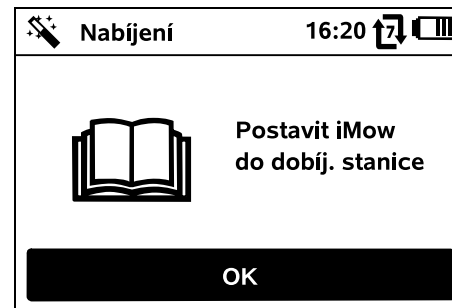


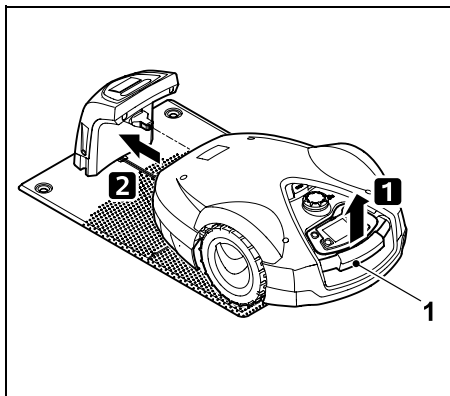
Zapojte konektor síťového zdroje do elektrické sítě a stiskněte tlačítko OK.



Pokud je omezovací drát správně nainstalovaný a dobíjecí stanice je připojena k elektrické síti, rozsvítí se červená kontrolka LED (1).

i Dodržujte pokyny uvedené v kapitole „Ovládací prvky dobíjecí stanice“, zejména v případě, že se kontrolka LED nerozsvítí. (⇒ 13.1)





Mírně nadzvedněte robotickou sekačku za držadlo (1) a uvolněte hnací kola. Přesuňte stroj na předních kolech do dobíjecí stanice.

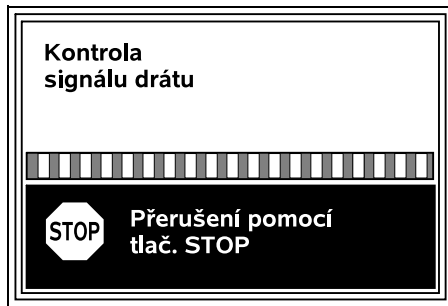
Po návratu stroje do dobíjecí stanice nesmí na stanici svítit žádné kontrolky LED. (⇒ 13.1)

Poté stiskněte tlačítko OK na ovládací konzole.

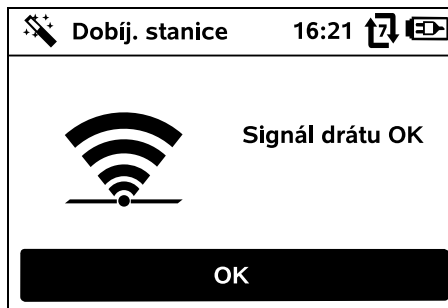
OK

9.8 Propojení robotické sekačky a dobíjecí stanice

i Robotickou sekačku je možné uvést do provozu teprve tehdy, když správně přijímá signál drátu vysílaný z dobíjecí stanice. (⇒ 11.16)



Kontrolování signálu drátu může trvat několik minut. Proces propojení přerušíte stisknutím červeného tlačítka STOP na horní straně stroje; vyvolá se předchozí krok instalační příručky.



Signál drátu OK:

Na displeji se zobrazí text „Signál drátu OK“. Robotická sekačka je správně propojena s dobíjecí stanicí.



Pokračujte v instalaci stisknutím tlačítka OK.

OK

i MI 632 C, MI 632 PC:

Po úspěšném propojení se aktivuje eng. režim „GPRS“. (⇒ 11.11)

Žádný signál drátu:

Na displeji se zobrazí text „Žádný signál drátu“. Robotická sekačka nepřijímá signál drátu.



Zapojte dobíjecí stanici do elektrické sítě nebo připojte omezovací drát k dobíjecí stanici a zkontrolujte, zda na dobíjecí stanici svítí kontrolka LED. (⇒ 13.1)

Stisknutím tlačítka OK se zopakuje pokus o propojení stanice a stroje.

OK

Přepólování fáze signálu drátu:

Na displeji se zobrazí text „Připojení vyměněno nebo iMow mimo“. Robotická sekačka přijímá signál drátu s přepólovanou fází. Postavte robotickou sekačku do dobíjecí stanice nebo správně připojte konce omezovacího drátu k dobíjecí stanici.



Stisknutím tlačítka OK se zopakuje pokus o propojení stanice a stroje.

OK

Zkontrol. signál drátu:

Na displeji se zobrazí text „Zkontrol. signál drátu“. Robotická sekačka přijímá rušený signál drátu.



Možnými příčinami jsou podzemní elektrické kabely, železobeton nebo rušivé kovové předměty v půdě pod dobíjecí stanicí. Signál drátu mohou rušit také navinutý síťový kabel nacházející se v blízkosti dobíjecí stanice nebo cizí signály (např. signál další dobíjecí stanice).

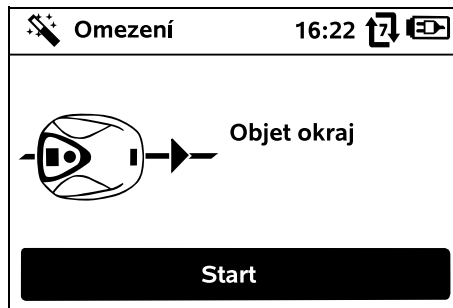
Pokud je to možné, odstraňte zdroj rušení, v opačném případě nainstalujte dobíjecí stanici v jiné poloze.

Stisknutím tlačítka OK se zopakuje pokus o propojení stanice a stroje.

OK

i Pokud nelze správně přijímat signál drátu a popsaná opatření nevedou k vyřešení problému, kontaktujte odborného prodejce VIKING.

9.9 Kontrola instalace



Zkušební chod spustíte stisknutím tlačítka OK – žací nůž nebude aktivován.



MI 632 C, MI 632 PC:

Prostřednictvím zkušební chodu bude definována **domov. oblast** robotické sekačky. (⇒ 14.5)



Při objíždění okraje jděte za robotickou sekačkou a dbejte na to,

- aby objížděla okraj sečené plochy podle plánu,
- aby byly vzdálenosti od překážek a hranic sečené plochy rovnoměrné,
- aby do dokovací stanice zajížděla a vyjížděla správně.

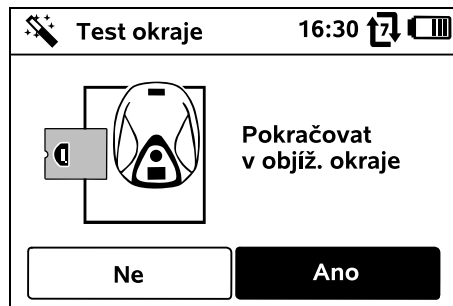
Na displeji se zobrazí ujetá vzdálenost – tento údaj v metrech je nutný pro nastavení **výchozích bodů** na okraji sečené plochy. (⇒ 11.15)

- Na požadovaném místě odečtete zobrazenou hodnotu a poznamenejte si ji. Výchozí bod nastavte ručně po první instalaci.

Proces objíždění okraje se automaticky přeruší kontaktem s překážkou nebo najetím do svahu s příliš velkým sklonem, případně jej můžete přerušit ručně stisknutím červeného tlačítka STOP.

- Pokud byl zkušební chod přerušen automaticky, upravte polohu omezovacího drátu nebo odstraňte překážky.
- Než bude robotická sekačka pokračovat v jízdě podél okraje, zkontrolujte její polohu. Stroj se musí nacházet nad omezovacím drátem nebo uvnitř sečené plochy tak, aby jeho přední strana směřovala k omezovacímu drátu.

Pokračování po přerušení:



Po přerušení pokračujte v objíždění okraje volbou možnosti **Ano**.

Volbou možnosti **Ne** proces objíždění omezovacího drátu ukončíte a zobrazí se další krok instalační příručky.



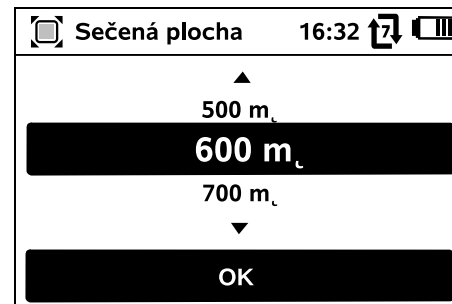
Společnost VIKING doporučuje nepřerušovat zkušební chod. Při objíždění okraje sečené plochy nebo při připojení stroje k dobíjecí stanici se může stát, že nebudou odhaleny případné problémy.

Zkušební chod je případně možné spustit po první instalaci znovu. (⇒ 11.14)

Ukončení zkušební chodu:

Po připojení stroje k dobíjecí stanici po absolvování celého okruhu se zobrazí další krok instalační příručky.

9.10 Programování robotické sekačky



Zadejte velikost plochy trávníku a hodnotu potvrďte stisknutím tlačítka OK.



Uzavřené plochy a sousedící instalace se do velikosti sečené plochy nezapočítávají.



Výpočet nového vyžínacího plánu. Proces můžete přerušit stisknutím červeného tlačítka STOP na horní straně stroje.



Upozornění „Každý den potvrďte jednotlivě nebo změňte aktivní doby“ potvrďte stisknutím tlačítka OK.



Zobrazí se denní plán na pondělí a aktivuje se položka nabídky **Potvrzení denního plánu.**



Stisknutím tlačítka OK potvrďte všechny aktivní doby pro daný den. Zobrazí se denní plán na následující den.



Pokud je sečená plocha malá, nebude sečení probíhat všechny dny v týdnu. V takovém případě se nezobrazí aktivní doby a zmizí položka nabídky „Vymazat denní plán“. Denní plány bez stanovených aktivních dob je třeba rovněž potvrdit tlačítkem OK.

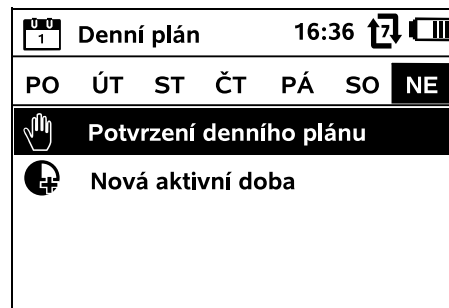
Zobrazené **aktivní doby** můžete změnit. Pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka zvolte požadované časové rozmezí a otevřete je stisknutím tlačítka OK. (⇒ 11.7)



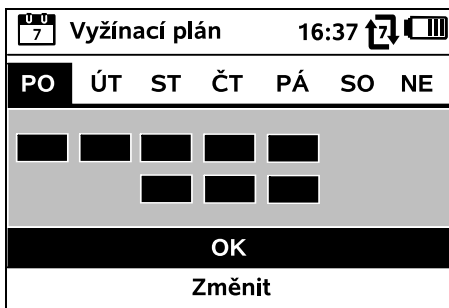
Pokud chcete stanovit další aktivní doby, zvolte položku nabídky **Nová aktivní doba** a stisknutím tlačítka OK ji otevřete. V okně s možnostmi výběru stanovte začátek a konec nové aktivní doby a údaje potvrďte stisknutím tlačítka OK. Pro jeden den můžete stanovit až tři aktivní doby.



Pokud chcete vymazat všechny zobrazené aktivní doby, zvolte položku nabídky **Vymazat denní plán** a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK.




Po potvrzení nedělního denního plánu se zobrazí vyžínací plán.




Zobrazený vyžínací plán potvrďte stisknutím tlačítka OK. Zobrazí se závěrečný krok instalační příručky.

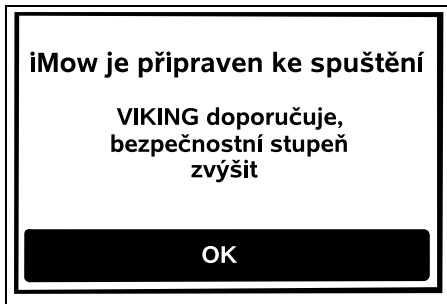


Pokud budete chtít provést změny, zvolte možnost **Změnit** a upravte jednotlivé aktivní doby.

 Zajistěte, aby v aktivních dobách nevstupovaly do pracovní oblasti nepovolane osoby. Podle potřeby upravte aktivní doby. Dodržujte místní platná nařízení upravující používání robotických sekaček a pokyny uvedené v kapitole „Pro vaši bezpečnost“ (⇒ 6.) a v případě potřeby ihned nebo po dokončení první instalace upravte stanovené aktivní doby v nabídce „Vyžínací plán“. (⇒ 11.6) U příslušného úřadu si zjistěte, v kterou denní a noční dobu můžete stroj používat.


9.11 Dokončení první instalace

 Odstraňte ze sečené plochy všechna cizí tělesa (např. hračky, nářadí).



První instalaci dokončete stisknutím tlačítka OK.



 Po dokončení první instalace se aktivuje bezpečnostní stupeň „Žádný“. Společnost VIKING doporučuje zvolit **bezpečnostní stupeň** „Nízký“, „Střední“ nebo „Vysoký“. Tím je zaručeno, aby neoprávněná osoba nemohla měnit nastavení a aby robotickou sekačku nebylo možné používat spolu s jinou dobíjecí stanicí. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:

Společnost VIKING doporučuje mít navíc aktivovanou ochranu GPS. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:



Aby bylo možné využívat všech funkcí robotické sekačky, je nutné mít na chytrém telefonu nebo tabletu s internetovým spojením a přijímačem GPS nainstalovanou a spuštěnou aplikaci **VIKING iMow**. (⇒ 10.)

Dialogové okno zavřete stisknutím tlačítka OK.



9.12 První proces sečení po první instalaci

Pokud okamžik dokončení první instalace spadá do stanovené aktivní doby, začne robotická sekačka ihned sekat plochu.



Pokud okamžik dokončení první instalace nespadá do stanovené aktivní doby, můžete spustit proces sečení trávy stisknutím tlačítka OK. Pokud nechcete, aby robotická sekačka začala sekat trávník, zvolte možnost „Ne“.



10. Aplikace VIKING iMow

Modely **MI 632 C**, **MI 632 PC** mohou být obsluhovány pomocí **aplikace VIKING iMow**.

Aplikace je dostupná pro všechny běžné operační systémy v příslušných obchodech s aplikacemi.



Předpisy v kapitole „Pro vaši bezpečnost“ platí obzvláště také pro všechny uživatele **aplikace VIKING iMow**. (⇒ 6.)

Aktivace:

Aby si aplikace a robotická sekačka mohly vyměnit data, je nutné, aby odborný prodejce VIKING aktivoval stroj společně s e-mailovou adresou majitele. Na e-mailovou adresu bude zaslán kód a odkaz k aktivaci.

Aplikace VIKING iMow by měla být nainstalována na chytrém telefonu nebo tabletu s internetovým spojením a přijímačem GPS. Příjemce e-mailu bude stanoven jako administrátor a hlavní uživatel aplikace, má plný přístup ke všem funkcím.



E-mailovou adresu a heslo bezpečně uschovejte, aby mohla být **aplikace VIKING iMow** po výměně chytrého telefonu nebo tabletu znovu nainstalována (např. v případě ztráty mobilního telefonu).

Tok dat:

Přenos dat z robotické sekačky na internet (servis M2M) je po dobu 3 let zahrnut v kupní ceně. Před uplynutím platnosti smlouvy se na displeji a v aplikaci zobrazí připomenutí, že další smlouva je k dispozici u odborného prodejce VIKING. Přenos dat neprobíhá permanentně,

a proto může trvat několik minut. Z důvodu zprostředkování dat prostřednictvím aplikace na internet vznikají v závislosti na vaší smlouvě s mobilním operátorem nebo poskytovatelem internetu náklady, které nesete vy sami.



Bez připojení mobilního telefonu a aplikace je ochrana GPS k dispozici pouze bez oznámení prostřednictvím e-mailu a SMS.

Hlavní funkce aplikace:

- Zhlédnout a zpracovat vyžínací plán
- Spustit sečení
- Zapínání a vypínání automatiky
- Poslat robotickou sekačku do dobíjecí stanice
- Sečení v požadované zóně:
Požadovaná zóna je oblast sečení plochy, která je definována pomocí chytrého telefonu nebo tabletu. Pomocí přijímače GPS mobilního telefonu je stanoven střed požadované zóny a definován poloměr okolo těchto souřadnic. Robotická sekačka jede podél omezovacího drátu k požadované zóně a tam seče trávnik.
- Změna data a času



Změna vyžínacího plánu, zahájení procesu sečení, zapnutí a vypnutí automatiky, posláni robotické sekačky domů a změna data a času může vést k aktivitám, které jiné osoby nebudou očekávat. Osoby, kterých se to týká, je proto nutné vždy předem informovat o možných aktivitách robotické sekačky.

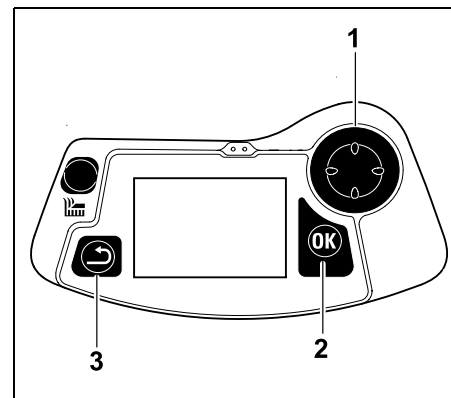
- Zjištění informací o přístř. a stanovišti robotické sekačky

- Zadání názvu pro robotickou sekačku
- Stanovení mobilního telefonního č. pro odesílání SMS
- Změna e-mailové adresy a přístupových dat k aplikaci
- Přidání dalších uživatelů a zřízení přístupu k aplikaci pro hosty k časově omezenému použití. Další uživatelé a hosté mají pouze omezený přístup k funkcím.

11. Menu

11.1 Pokyny k obsluze

- V případě potřeby vyjměte ovládací konzolu. (⇒ 15.2)



Čtyřsměrové ovládací tlačítko (1) slouží k procházení nabídek, tlačítko OK (2) k potvrzení nastavení a otevírání nabídek. Stisknutím tlačítka Zpět (3) můžete opustit nabídku.



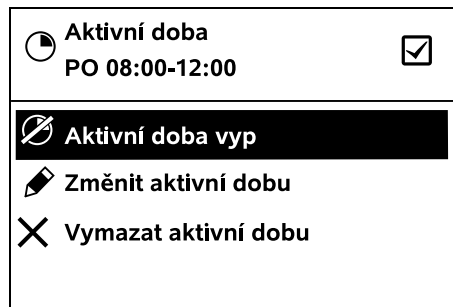
Hlavní menu zahrnuje 4 podnabídky, které mají podobu tlačítek. Aktuálně zvolená podnabídka je zobrazena na černém pozadí a můžete ji otevřít stisknutím tlačítka OK.



Na druhé úrovni nabídky jsou příslušné podnabídky zobrazeny jako záložky. Záložky můžete zvolit stisknutím levé nebo pravé části čtyřsměrového ovládacího tlačítka a podnabídky zvolíte stisknutím dolní nebo horní části čtyřsměrového tlačítka. Aktuálně zvolené záložky nebo položky nabídky jsou zobrazeny na černém pozadí.

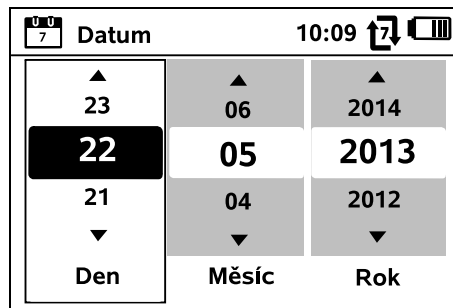
Posuvník u pravého okraje displeje signalizuje, že stisknutím dolní nebo horní části čtyřsměrového ovládacího tlačítka můžete zobrazit další položky.

Podnabídky otevřete stisknutím tlačítka OK.



Podnabídky obsahují seznam dostupných možností. Aktuálně zvolené položky seznamu jsou zobrazeny na černém pozadí. Stisknutím tlačítka OK se otevře okno s možnostmi výběru nebo dialogové okno.

Okno s možnostmi výběru:



Hodnoty nastavení je možné měnit pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka. Aktuálně zvolená hodnota je zobrazená na černém pozadí. Stisknutím tlačítka OK potvrdíte všechny hodnoty.

Dialogové okno:

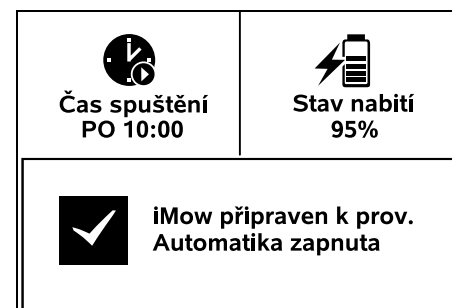


Pokud je třeba uložit provedené změny nebo potvrdit hlášení, zobrazí se na displeji dialogové okno. Aktuálně zvolené tlačítko se zobrazí na černém pozadí.

Pokud je k dispozici možnost volby, přejděte na požadované tlačítko stisknutím pravé nebo levé části čtyřsměrového ovládacího tlačítka.

Aktuálně zvolenou možnost potvrdíte stisknutím tlačítka OK a přejdete na vyšší úroveň menu.

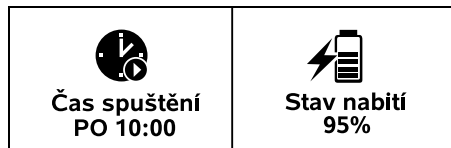
11.2 Indikátor stavu



Indikátor stavu se zobrazí, když

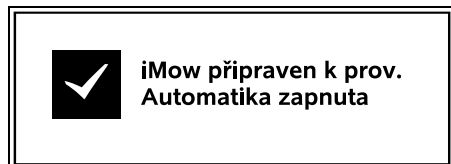
- ukončíte pohotovostní režim robotické sekačky stisknutím libovolného tlačítka,


- v hlavním menu stisknete tlačítko Zpět,
- během provozu.



V horní oblasti indikátoru se nachází dvě konfigurovatelná pole; na tomto místě se mohou zobrazit různé informace o robotické sekačce nebo etapách sečení. (⇒ 11.13)


Informace o stavu bez probíhající aktivity – MI 632, MI 632 P:



V dolní oblasti indikátoru se zobrazí text „iMow připraven k prov.“  společně se zobrazeným symbolem a stavem automatiky. (⇒ 11.5)

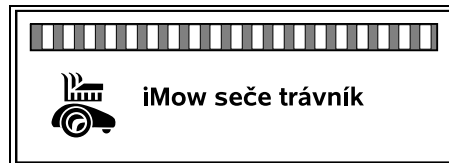
Informace o stavu bez probíhající aktivity – MI 632 C, MI 632 PC:




V dolní oblasti indikátoru se zobrazí název robotické sekačky (⇒ 10.),  text „iMow připraven k prov.“

společně se zobrazeným symbolem, stavem automatiky (⇒ 11.5) a informacemi o ochraně GPS(⇒ 11.16).


Informace o stavu během probíhajících aktivit – všechny modely:




Během probíhajícího **procesu sečení** se na displeji zobrazí text „iMow seče trávník“ a odpovídající symbol.  Textová informace a symbol se přizpůsobí procesu, který je v současné době aktivní.




Před zahájením sečení se zobrazí text „Pozor – iMow se spouští“ a varovný symbol.

 Kromě toho na start žacího motoru upozorňuje blikající podsvícení displeje a výstražný tón. Žací nůž se aktivuje teprve po několika sekundách poté, co se robotická sekačka rozjede.


Sečení okraje:

Po dobu, co robotická sekačka upravuje okraj sečené plochy, je na displeji zobrazen text „Okraj se seče“ .

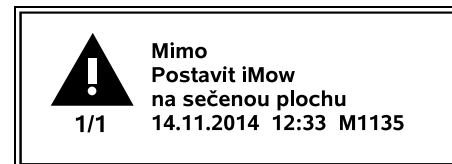
Jet do dobíjecí stanice:

Při návratu robotické sekačky do dobíjecí stanice je na displeji uveden důvod (např. vybitý akumulátor, konec sečení). 


Nabíjení akumulátoru:

Při nabíjení akumulátoru je na displeji zobrazen text „Akumulátor se nabíjí“ .

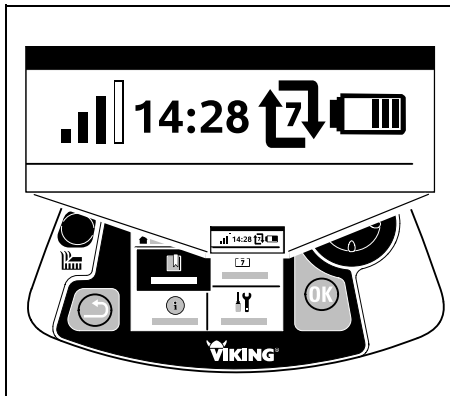
Zobrazení hlášení – všechny modely:



Chyby, poruchy nebo doporučení se zobrazí společně s varovným symbolem, údaji o datu a času a kódem hlášení. Pokud je aktivních několik hlášení, zobrazují se střídavě. (⇒ 24.)

 Je-li robotická sekačka připravena k provozu, zobrazuje se střídavě hlášení a informace o stavu.

11.3 Informační oblast



V pravém horním rohu displeje se zobrazí tyto informace:

1. stav nabití akumulátoru, popř. proces nabíjení
2. stav automatiky
3. čas
4. mobilní signál (MI 632 C, MI 632 PC)

1. Stav nabití:

Symbol akumulátoru slouží k zobrazení stavu nabití.

Bez čárky – Akumulátor vybitý
1 až 5 čárek – Akumulátor částečně vybitý
6 čárek – Akumulátor zcela nabitý

Během procesu nabíjení se místo symbolu akumulátoru zobrazí **symbol síťového konektoru**.

2. Stav automatiky:

Pokud je automatika zapnutá, zobrazí se **symbol automatiky**.



3. Čas:

Aktuální čas se zobrazí ve 24hodinovém formátu.

4. Mobilní signál:

Síla signálu spojení mobilního telefonu (GPRS) se zobrazí ve formě 4 čárek. Čím více čárek je plných, tím lepší je příjem.

Symbol příjmu s malým x popř. otazníkem signalizuje chybějící připojení robotické sekačky k internetu.

Během inicializace rádiového modulu (kontrola hardwaru a softwaru – např. po zapnutí robotické sekačky) se zobrazí otazník.



11.4 Hlavní menu



Hlavní menu se na displeji zobrazí,

- když opustíte indikátor stavu (⇒ 11.2) stisknutím tlačítka OK,
- když na druhé úrovni nabídky stisknete tlačítko Zpět.

1. Příkazy (⇒ 11.5)

Zablokování iMow
Zapínání a vypínání automatiky
Jet do dobíjecí stanice
Ruční ovládání
Spustit sečení



Spustit sečení se zpožděním
Vynechání následující aktivní doby
Sečení okraje

2. Vyžínací plán (⇒ 11.6)

Denní plán
Týdenní plán

3. Informace (⇒ 11.9)

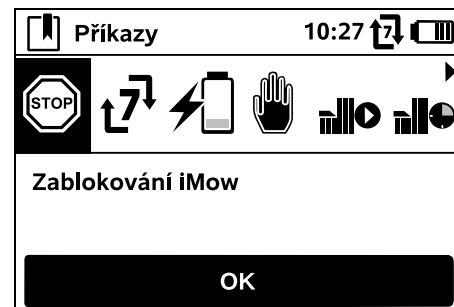
Hlášení
Události
Stav iMow
Stav trávníku
Stav rádiového modulu (MI 632 C, MI 632 PC)

4. Nastavení (⇒ 11.10)

iMow
Instalace
Bezpečnost
Servis
Pro prodejce



11.5 Příkazy



Zvolte požadovaný příkaz pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka a aktivujte jej stisknutím tlačítka OK.

1. Zablokování iMow
2. Zapnout/vypnout automatiku
3. Jet do dobíjecí stanice
4. Ruční ovládání

5. Spustit sečení
6. Spustit sečení se zpožděním
7. Vynechání následující aktivní doby
8. Sečení u okr.

1. Zablokování iMow

Aktivujte **funkci blokování přístroje**.



Stroj odblokujte pomocí zobrazené kombinace tlačítek. (⇒ 5.2)

2. Zapnout automatiku/ Vypnout automatiku:



Pokud je **automatika zapnutá**, zobrazí se na indikátoru stavu text „Automatika zapnuta“ a vedle symbolu akumulátoru se v nabídkách zobrazí symbol automatického režimu. Robotická sekačka seče plochu zcela automaticky. Pokud je **automatika vypnutá**, zobrazí se na indikátoru stavu text „Automatika vypnuta“ a aktivní doby uložené ve vyžínacím plánu se zobrazí na šedém pozadí (jako neaktivní). Robotická sekačka neseče plochu automaticky. Etapy sečení aktivujete příkazem „Spustit sečení“ nebo příkazem „Spustit sečení se zpožděním“.

i MI 632 C, MI 632 PC:

Automatiku můžete zapnout a vypnout také pomocí aplikace. Po vypnutí automatiky pomocí aplikace se robotická sekačka vrátí zpět do dobíjecí stanice. (⇒ 10.)

3. Jet do dobíjecí stanice:

Robotická sekačka se vrátí zpět do dobíjecí stanice, aby se nabil akumulátor. Pokud je zapnuta automatika, bude robotická sekačka pokračovat v sečení plochy v nejbližší možné aktivní době.



i MI 632 C, MI 632 PC:

Robotickou sekačku lze poslat do dobíjecí stanice také pomocí aplikace. (⇒ 10.)

4. Ruční ovládání:

Manuální sečení trávy. Z bezpečnostních důvodů je možné robotickou sekačku zapnout pouze stisknutím a podržením tlačítka OK a následným stisknutím tlačítka sečení. K řízení stroje slouží čtyřsměrové ovládací tlačítko. (⇒ 15.6)



5. Spustit sečení:

Aktivací této možnosti zahájí robotická sekačka automaticky etapu sečení. Je třeba stanovit konec sečení. V případě, že byla nainstalována **vedlejší plocha**, musí být po stisknutí tlačítka OK stanoveno, jestli se proces sečení koná na vedlejší nebo na hlavní ploše. (⇒ 11.14) Standardní nastavení doby trvání sečení je možné změnit v nastavení stroje v části „Doba sečení“. (⇒ 11.11)



i V hlavním menu (⇒ 11.4) je možné aktivovat příkaz „Spustit sečení“ také stisknutím **tlačítka sečení**.



MI 632 C, MI 632 PC:

Příkaz „Spustit sečení“ může být aktivován také v aplikaci. (⇒ 10.)

6. Spustit sečení se zpožděním:

Po aktivaci této možnosti zahájí robotická sekačka automaticky etapu sečení, avšak až po uplynutí určité doby. Je třeba stanovit čas spuštění a konec sečení.



V případě, že byla nainstalována **vedlejší plocha**, musí být po stisknutí tlačítka OK stanoveno, jestli se proces sečení koná na vedlejší nebo na hlavní ploše. (⇒ 11.14)

Standardní nastavení doby trvání nebo zpoždění sečení je možné změnit v nastavení stroje v části „Doba sečení“ nebo v části „Zpoždění“. (⇒ 11.11)

7. Vynechat následující aktivní doby:



Zadáním tohoto příkazu nebude robotická sekačka v další aktivní době pracovat (např. kvůli zahradní párty). Aktivací této možnosti nebude stroj v další aktivní době sekat trávu. Zablokovaná aktivní doba se zobrazí ve vyžínacím plánu na šedém pozadí. Příslušnou dobu sečení je možné znovu aktivovat v nabídce „Denní plán“. (⇒ 11.7) Pokud je tento příkaz použit opakovaně, zablokuje se vždy následující aktivní doba. Pokud v daném týdnu nezbyvá žádná aktivní doba, zobrazí se na displeji hlášení „Příští týden se neseče“.

8. Sečení u okr.:


Aktivací této možnosti seče robotická sekačka okraj sečené plochy. Po objetí jednoho kola se vrátí zpět do dobíjecí stanice, aby se nabil akumulátor.



11.6 Vyžínací plán

7 Vyžínací plán 17:30						
PO	ÚT	ST	ČT	PÁ	SO	NE
■	■	■	■	■	■	■
■	■	■	■	■	■	■
Denní plán						
Týdenní plán						

Uložený vyžínací plán vyvoláte v hlavním menu v nabídce „Vyžínací plán“. Pravoúhlé plochy pod příslušným dnem znázorňují uložení aktivní doby. V aktivních dobách zobrazených na černém pozadí probíhá sečení, šedé pole označuje aktivní dobu, kdy trávník sečen není podle etap sečení – např. pokud je aktivní doba vypnutá nebo byl zadán příkaz „Přeskočit aktivní dobu“. (⇒ 11.5)

 Pokud je automatika vypnutá, není vyžínací plán aktivní a všechny aktivní doby se zobrazí na šedém pozadí.


Stisknutím horní nebo dolní části čtyřsměrového ovládacího tlačítka můžete zvolit požadovanou podnabídku **Denní plán** (⇒ 11.7) nebo **Týdenní plán** (⇒ 11.8). Stisknutím tlačítka OK ji následně otevřete.


Pokud chcete upravit aktivní doby **určitého dne**, aktivujte daný den stisknutím levé nebo pravé části čtyřsměrového ovládacího tlačítka a otevřete podnabídku Denní plán.


11.7 Denní plán




The screenshot shows the 'Denní plán' (Daily Plan) menu. At the top, it displays the time '15:32' and battery status. Below this is a header with days of the week: PO, ÚT, ST, ČT, PÁ, SO, NE. Underneath, there are two active time slots: '08:00 - 12:00' and '13:00 - 17:00', each with a checkmark icon. At the bottom, there are two options: 'Nová aktivní doba' (New active time) with a plus icon and 'Vymazat denní plán' (Delete daily plan) with an X icon.


V aktivních dobách označených **zatržítkem** může probíhat sečení. Tyto doby jsou ve vyžínacím plánu zobrazeny na černém pozadí. 


V aktivních dobách neoznačených **zatržítkem** sečení probíhat nemůže. Tyto doby jsou ve vyžínacím plánu zobrazeny na šedém pozadí. 

 Dodržujte pokyny uvedené v kapitole „Aktivní doby“. (⇒ 14.3) Ve stanovených aktivních dobách nesmí na sečenou plochu vstupovat nepovolané osoby.

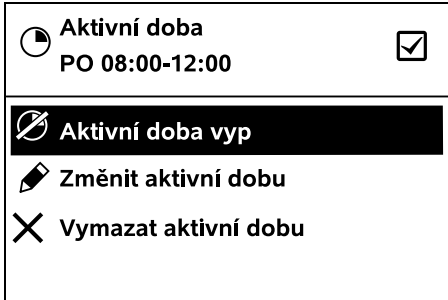
 **MI 632 C, MI 632 PC:** Aktivní doby mohou být zpracovávány pomocí aplikace. (⇒ 10.)

Uložené aktivní doby můžete jednotlivě označit a upravit.



Položku nabídky **Nová aktivní doba** můžete zvolit, pokud pro daný den dosud nebyly uloženy 3 aktivní doby. Dodatečně zvolená aktivní doba se nesmí překrývat s jinou aktivní dobou. 


Pokud nechcete, aby robotická sekačka ve zvolený den pracovala, zvolte položku nabídky **Vymazat denní plán**. 


Úprava aktivní doby:




The screenshot shows the 'Úprava aktivní doby' (Edit active time) menu. It lists three options: 'Aktivní doba PO 08:00-12:00' with a checked checkbox, 'Aktivní doba vyp' (Active time off) with a plus icon, 'Změnit aktivní dobu' (Change active time) with a pencil icon, and 'Vymazat aktivní dobu' (Delete active time) with an X icon.

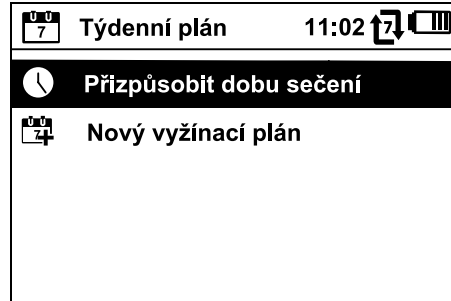
Výběrem možnosti **Aktivní doba vyp** nebo **Aktivní doba zap** bude zvolená aktivní doba zablokována nebo odblokována pro automatické sečení. 


Výběrem položky **Změnit aktivní dobu** můžete upravit časový interval. 


Pokud nechcete, aby byla zvolená aktivní doba dále používána, zvolte položku nabídky **Vymazat aktivní dobu**. 


 Pokud nejsou stanovená časová rozmezí dostatečná, aby proběhly všechny nezbytné etapy sečení a nabíjení, musíte aktivní doby prodloužit nebo doplnit, případně zkrátit dobu sečení. Na displeji stroje se zobrazí odpovídající hlášení.

11.8 Týdenní plán




The screenshot shows the 'Týdenní plán' (Weekly Plan) menu. At the top, it displays the time '11:02' and battery status. Below this is a header with the day '7'. Underneath, there are two options: 'Přizpůsobit dobu sečení' (Adjust mowing time) with a clock icon and 'Nový vyžínací plán' (New mowing plan) with a plus icon.

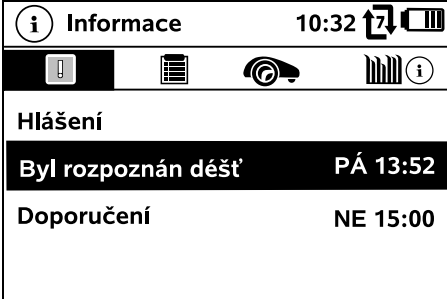
Týdenní plán doby sečení můžete upravit v části **Přizpůsobit dobu sečení**. Nastavená hodnota se přizpůsobí velikosti sečené plochy. (⇒ 14.4) 
Dodržujte pokyny uvedené v kapitole „Úprava naprogramovaných hodnot“. (⇒ 15.3)






 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Dobu sečení můžete upravit také pomocí aplikace. (⇒ 10.)

Příkazem **Nový vyřinací plán** vymažete všechny uložené aktivní doby. Zobrazí se krok instalační příručky „Programování robotické sekačky“. (⇒ 9.10)

 Pokud doba ukončení nového programování spadá do aktivní doby, zahájí robotická sekačka po potvrzení jednotlivých denních plánů automatický proces sečení.

11.9 Informace



Informace	
10:32	
	
	
Hlášení	
Byl rozpoznán déšť	PÁ 13:52
Doporučení	NE 15:00

1. Hlášení:

Seznam všech aktivních chyb, poruch a doporučení; zobrazení společně s okamžikem jejich vygenerování.


Pokud nedošlo při provozu k žádnému problému, zobrazí se na displeji text „Žádná hlášení“.

Podrobnosti o hlášeních zobrazíte stisknutím tlačítka OK. (⇒ 24.)


2. Události:

Seznam posledních aktivit robotické sekačky.

Podrobnosti o událostech (doplňující text, okamžik vygenerování a kód) zobrazíte stisknutím tlačítka OK.

 Pokud některé činnosti probíhají nezvykle často, vyžádejte si podrobné informace u odborného prodejce VIKING. Chyby při běžném provozu se uloží jako hlášení.

3. Stav iMow:

Informace o robotické sekačce 

- Stav nabití:
Stav nabití akumulátoru v procentech
- Zbývajíc čas:
zbývajíc doba sečení v daném týdnu v hodinách a minutách
- Datum a čas
- Čas spuštění:
start další plánované etapy sečení
- Počet všech ukončených etap sečení
- Hodiny sečení:
doba trvání všech ukončených etap sečení v hodinách
- Úsek dráhy:
celková ujetá vzdálenost v metrech
- Sér. číslo:
Sériové číslo robotické sekačky je uvedeno také na typovém štítku v přihrádce pod ovládací konzolou.


– Akumulátor:

sériové číslo akumulátoru

– Software:

nainstalovaný software stroje

4. Stav trávniku:

Informace o ploše trávniku 

- Sečená plocha v metrech čtverečních:
Hodnotu je třeba zadat při první nebo nové instalaci. (⇒ 9.4)


– Doba okruhu:
doba okruhu kolem sečené plochy v minutách a sekundách

– Výchozí body 1–4:
vzdálenost příslušného výchozího bodu od dobíjecí stanice v metrech, měřeno po směru pohybu hodinových ručiček (⇒ 11.14)

– Rozsah:
rozsah sečené plochy v metrech

– Sečení okraje:
četnost sečení okraje v jednom týdnu (⇒ 11.14)

5. Stav rádiového modulu (MI 632 C, MI 632 PC):

Informace o rádiovém modulu 

- Družice:
Počet družic v pracovním dosahu
- Poloha:
Aktuální poloha robotické sekačky; k dispozici v případě dostatečného družicového spojení
- GPRS:
Síla signálu spojení mobilního telefonu; čím více znaků plus (max. „++++“) se zobrazuje, tím lepší je spojení.
- Síť:
Rozpoznání sítě, skládá se z kódu země (MCC) a kódu mobilního operátora (MNC)
- Mobilní telefonní č.:
Mobilní telefonní č. majitele; je zadáváno v aplikaci. (⇒ 10.)
- IMEI:
Sériové číslo hardwaru rádiového modulu
- IMSI:
Mezinárodní identifikace mobilního účastníka

- Smlouva do:
Datum uplynutí platnosti aktuální servisní smlouvy M2M
- SW:
Verze softwaru rádiového modulu
- Sér. číslo:
Sériové číslo rádiového modulu

11.10 Nastavení



1. iMow:

Úprava nastavení stroje
(⇒ 11.11)



2. Instalace:

Úprava a testování instalace
(⇒ 11.14)



3. Bezpečnost:

Úprava bezpečnostních nastavení
(⇒ 11.16)



4. Servis:

Údržba a servis (⇒ 11.17)



5. Pro prodejce:

Nabídka je chráněna **kódem prodejce**. Odborný prodejce VIKING provede pomocí této nabídky různé práce údržby a opravy.



11.11 iMow – nastavení stroje

1. Dešťové čidlo:

Dešťové čidlo můžete nastavit tak, aby byl proces sečení v dešti přerušen, případně aby ani nezačal.



- Nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)

2. Doba sečení:

Nastavení standardní doby trvání etapy sečení po aktivaci příkazu „Spustit sečení“. (⇒ 11.5)



3. Zpoždění:

Nastavení standardní doby zpoždění sečení po aktivaci příkazu „Spustit sečení se zpožděním“. (⇒ 11.5)



4. Indik. stavu:

Výběr informací, které se mají zobrazit v indikátoru stavu. (⇒ 11.13)



- Nastavení indikátoru stavu (⇒ 11.13)

5. Čas:

Nastavte aktuální čas. Nastavený čas se musí krýt se skutečným časem, aby sečení neprobíhalo v nesprávném čase.



MI 632 C, MI 632 PC:

Čas můžete upravit také pomocí aplikace. (⇒ 10.)

6. Datum:

Nastavte aktuální datum. Nastavené datum se musí krýt se skutečným kalendářním datem, aby sečení neprobíhalo v nesprávném čase.



MI 632 C, MI 632 PC:

Datum můžete upravit také pomocí aplikace. (⇒ 10.)

7. Formát data:

Nastavte požadovaný formát data.



8. Přesaz. stopy:

Robotická sekačka se standardně pohybuje kolem omezovacího drátu s přesahem 6 cm uvnitř sečené plochy. Tímto způsobem lze zaručit optimální připojení k dobíjecí stanici. Právítko iRuler bylo vytvořeno s ohledem na přesazení stopy 6 cm.



Společnost VIKING doporučuje, aby se standardní nastavení 6 cm neměnilo.

- Pouze pokud to bude nutné, otevřete okno s možnostmi výběru a nastavte požadovanou hodnotu v rozmezí 3 cm až 9 cm.

9. Jazyk:

Nastavte požadovaný jazyk displeje. Standardně je nastaven jazyk, který zvolíte při první instalaci.



10. Kontrast:

V případě potřeby lze změnit kontrast displeje.



11. Energ. režim

(MI 632 C, MI 632 PC):

U režimu **GPRS** (Standardní nastavení) je robotická sekačka vždy spojena s internetem a je k dosažení pomocí aplikace. (⇒ 10.)

U režimu **ECO** se za účelem snížení spotřeby energie v klidových fázích deaktivuje radiokomunikace, robotická sekačka tedy pomocí aplikace není k dosažení. V aplikaci se zobrazí naposledy dostupná data.



11.12 Nastavení dešťového čidla

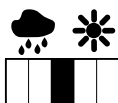
5stupňové čidlo nastavíte stisknutím levé nebo pravé strany čtyřsměrového ovládacího tlačítka. Aktuální hodnota se zobrazí v nabídce „Nastavení“ v podobě



symbolu.

Citlivost dešťového čidla je možné nastavit dle místních podmínek a individuálních požadavků. Nastavit lze především také to, jak dlouho bude robotická sekačka po dešti čekat na uschnutí sečené plochy.

Při volbě **střední citlivosti nastavení** je robotická sekačka připravena k použití za normálních vnějších provozních podmínek.



Pokud posunete lištu dále **doleva**, můžete provádět sečení při vyšší vlhkosti. Při nastavení lišty do krajní levé polohy pracuje robotická sekačka i za mokrých venkovních podmínek a nepřerušuje etapu sečení ani tehdy, jestliže na dešťové čidlo dopadají dešťové kapky.



Pokud posunete lištu dále **doprava**, můžete sekat trávu při nižší vlhkosti. Při posunutí lišty do krajní pravé polohy bude robotická sekačka pracovat pouze tehdy, bude-li dešťové čidlo zcela suché.



11.13 Nastavení indikátoru stavu

Při konfiguraci indikátoru stavu zvolte pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka, zda se má zobrazovat vlevo nebo vpravo, a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK.

Stav nabití:

zobrazení symbolu akumulátoru a stavu nabití akumulátoru v procentech



Zbývající čas:

zbývající doba sečení v daném týdnu v hodinách a minutách



Datum a čas:

aktuální datum a čas



Čas spuštění:

start další plánované etapy sečení



Etapy sečení:

počet všech proběhlých etap sečení



Hodiny sečení:

doba trvání všech proběhlých etap sečení



Úsek dráhy:

celkový ujetý úsek dráhy



Přijem GPRS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Síla signálu spojení mobilního telefonu s rozpoznáním sítě. Malé x, popř. otazník signalizuje chybějící spojení robotické sekačky s internetem. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



Přijem GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Souřadnice GPS robotické sekačky. (⇒ 11.9)



- pokud jsou oblasti dosažitelné pouze prostřednictvím úzkého průchodu. V těchto oblastech sečené plochy je nutné stanovit nejméně jeden výchozí bod.

MI 632 C, MI 632 PC:

K výchozím bodům může být přidělen **poloměr**. Robotická sekačka seče tehdy, když proces sečení začíná u příslušného výchozího bodu, vždy nejdříve uvnitř kruhové plochy okolo výchozího bodu. Teprve poté, co posekala tyto oblasti sečené plochy, proces sečení pokračuje na zbývající sečené ploše.

- Nastavení výchozích bodů (⇒ 11.15)

3. Test okraje:

Zahajte zkušební chod ke kontrole správného uložení drátu. Zobrazí se krok „Kontrola instalace“ instalační příručky. (⇒ 9.9)



Chcete-li zkontrolovat správné uložení drátu okolo uzavřených ploch, umístěte robotickou sekačku v sečené ploše tak, aby její přední strana směřovala k uzavřené ploše, a spusťte zkušební chod.

MI 632 C, MI 632 PC:

Při objíždění okraje bude definována domov. oblast robotické sekačky. V případě potřeby bude rozšířena již uložená domov. oblast. (⇒ 14.5)

4. Sečení u okr.:

Zvolte četnost sečení u okraje.



Nikdy – standardní nastavení

Jednou – okraj se seče jednou týdně

Dvakrát – okraj se seče dvakrát týdně

5. Vedlejší plochy:

Zpřístupněte vedlejší plochy.



Neaktivní – standardní nastavení

Aktivní – nastavení, když má být

11.14 Instalace

1. Nová instalace:

Instalační příručka se spustí znovu a aktuální vyžínací plán bude vymazán. (⇒ 9.4)



2. Výchozí body:

Robotická sekačka zahajuje etapy sečení buď u dobíjecí stanice (Standardní nastavení), nebo u výchozího bodu.



Je nutné definovat výchozí body,

- pokud chcete sekačku cíleně navést do některých oblastí sečené plochy v případě, že jsou nedostatečně sečeny,


prováděno sečení vedlejších ploch
U příkazů „Spustit sečení“ a „Spustit sečení se zpožděním“ je nutné vybrat sečenou plochu (hlavní plochu / vedlejší plochu). (⇒ 15.5)

11.15 Nastavení výchozích bodů

Při nastavení bud'

- spusťte proces určení výchozích bodů, nebo
- zvolte požadovaný výchozí bod a určete jej ručně.

Proces určení výchozích bodů:

Všechny stávající výchozí body se vymažou a robotická sekačka objedná jedno kolo kolem sečené plochy podél omezovacího drátu. 



MI 632 C, MI 632 PC:

Během zkušební jízdy bude definována domov. oblast robotické sekačky. V případě potřeby bude rozšířena již uložená domov. oblast. (⇒ 14.5)

Během této jízdy můžete stisknutím tlačítka OK definovat až 4 výchozí body; robotická sekačka se následně vrátí zpět. Proces určení můžete v případě potřeby přerušit stisknutím tlačítka STOP. Jízda se přeruší také v případě, že robotická sekačka narazí u okraje sečené plochy na překážku.

Po návratu do dobíjecí stanice nebo po přerušení jízdy se stisknutím potvzovacího tlačítka OK uloží nové výchozí body. Uloženým bodům bude přiřazena četnost startů v hodnotě 15 %.

- Po dokončení určení můžete četnost startů v případě potřeby upravit.

• MI 632 C, MI 632 PC:

Po dokončení určení můžete v případě potřeby zvolit poloměr. K uloženým výchozím bodům standardně nebývá přidělen žádný poloměr.

- Pokud je proces určení ukončen předčasně, zadejte robotické sekačce příkaz, aby se vrátila do dobíjecí stanice. (⇒ 11.5)

Ručně nastavte výchozí body 1 až 4:

Definujte vzdálenost výchozího bodu od dobíjecí stanice a četnost startů.


Vzdálenost odpovídá délce trasy od dobíjecí stanice k výchozímu bodu v metrech, měřeno po směru hodinových ručiček.

Četnost startů se může pohybovat v rozmezí 0 % – 25 % a definuje, jak často se má aktivovat etapa sečení u tohoto výchozího bodu.

MI 632 C, MI 632 PC:

Okolo výchozího bodu může být stanoven **poloměr** od 1 m až do 30 m.



Dobíjecí stanice je definována jako **výchozí bod** 

0, etapy sečení jsou standardně zahajovány u ní. Četnost startů odpovídá vypočítané zbytkové hodnotě na 100 %.


11.16 Bezpečnost

1. Blok. přístr.
2. Stupeň ochrany
3. Ochrana GPS (MI 632 C, MI 632 PC)
4. Změnit kód PIN
5. Varovné tóny
6. Tóny menu



7. Blokování tlačítek

8. Spojit iMow + dobij.


1. Blok. přístr.:

Stisknutím tlačítka OK se aktivuje funkce blokování přístroje, robotickou sekačku nebude možné uvést do provozu. 

Funkci blokování přístroje je třeba aktivovat vždy před zahájením údržbářských prací nebo opravy, před převozem robotické sekačky a před jeho kontrolou. (⇒ 5.2)

- Funkci blokování přístroje deaktivujete stisknutím uvedené kombinace tlačítek (tlačítka sečení a tlačítka OK).  

2. stupeň:

Můžete nastavit až 4 bezpečnostní stupně. Nastavený stupeň určuje, které bezpečnostní prvky a zařízení se aktivují. 

Žádný:

Robotická sekačka není chráněna.

Nízký:

Výzva k zadání kódu PIN při spárování robotické sekačky s dobíjecí stanicí a obnovení výrobního nastavení stroje. Aktivuje se časová pojistka.

Střední:

Podobně jako u nastavení „Nízký“, mimo to lze měnit nastavení stroje teprve po zadání kódu PIN.

Vysoký:

Podobně jako nastavení „Střední“, kromě výzvy k zadání kódu PIN se aktivuje ochrana proti krádeži.



Společnost VIKING doporučuje zvolit bezpečnostní stupeň „Nízký“, „Střední“ nebo „Vysoký“.

- Zvolte požadovaný stupeň a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK. V případě potřeby zadejte 4místný kód PIN.

Blok. resetu:

Výzva k zadání kódu PIN před resetováním stroje na výrobní nastavení.

Blok. spojení:

Výzva k zadání kódu PIN před spárováním robotické sekačky a dobíjecí stanice.

Časová pojistka:

Výzva k zadání kódu PIN, pokud není kód PIN zadán déle než 1 měsíc.

Nastav. ochrana:

Výzva k zadání kódu PIN při změně nastavení.

Ochrana proti krádeži:

Pokud je sekačka zvednuta za držadlo na více než 10 sekund, zobrazí se výzva k zadání kódu PIN. Pokud kód PIN nezadáte do 1 minuty, zazní výstražný tón a vypne se automatika.

3. Ochrana GPS (MI 632 C, MI 632 PC):

Zapnutí, popř. vypnutí kontroly polohy. (⇒ 5.10)



Společnost VIKING doporučuje mít vždy zapnutou ochranu GPS. Před zapnutím zadejte **mobilní telefonní č.** majitele do aplikace (⇒ 10.) a na robotické sekačce nastavte jeden z bezpečnostních stupňů „Nízký“, „Střední“ nebo „Vysoký“.

4. Změnit kód PIN:

4místný kód PIN můžete v případě potřeby změnit.



Položka nabídky „Změnit kód PIN“ se zobrazí, pouze pokud je nastaven bezpečnostní stupeň „Nízký“, „Střední“ nebo „Vysoký“.

- Zadejte nejprve původní kód PIN a zadání potvrďte stisknutím tlačítka OK.
- Poté zadejte nový 4místný kód PIN a zadání potvrďte stisknutím tlačítka OK.



Společnost VIKING doporučuje, abyste si nový kód PIN poznamenali. Pokud totiž 5krát zadáte nesprávný kód PIN, bude nutné zadat 4místný **hlavní kód** a vypne se automatika. Hlavní kód vám v případě potřeby sdělí odborný prodejce VIKING na základě 9místného sériového čísla a 4místného data zobrazených v okně s možnostmi výběru.

5. Varovné tóny:

Aktivace a deaktivace akustického signálu při nárazu robotické sekačky do překážky



6. Tóny menu:

Aktivace a deaktivace akustického zvuku cvaknutí při otevření nabídky nebo potvrzení volby stisknutím tlačítka OK



7. Blokování tlačítek:

Pokud je aktivní funkce blokování tlačítek, je možné používat tlačítka ovládací konzoly, teprve když stisknete a podržíte tlačítko **Zpět** a současně stisknete **horní část** čtyřsměrového ovládacího tlačítka. Funkce blokování tlačítek se aktivuje 2 minuty po poslední aktivaci tlačítek.



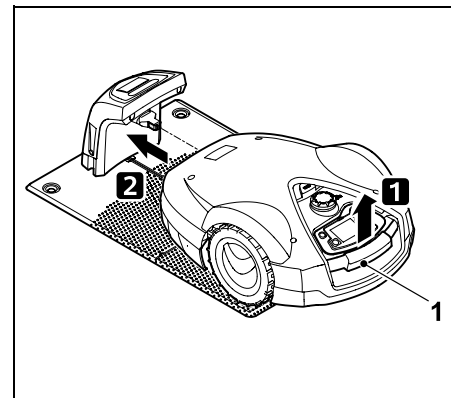
8. Spojit iMow + dobíjecí stanici:

Robotická sekačka pracuje po prvním uvedení do provozu výhradně s dodanou dobíjecí stanicí. Po výměně dobíjecí stanice nebo elektrických součástí robotické sekačky nebo při uvedení robotické sekačky do



provozu na nové sečené ploše s jinou dobíjecí stanicí je třeba spojit robotickou sekačku s dobíjecí stanicí.

- Instalujte dobíjecí stanici a připojte omezovací drát. (⇒ 9.5), (⇒ 9.7)



Mírně nadzvedněte robotickou sekačku za držadlo (1) a uvolněte hnací kola. Přesuňte stroj na předních kolech do dobíjecí stanice.

- Stiskněte tlačítko OK a zadejte kód PIN. Robotická sekačka vyhledá signál drátu a automaticky si jej uloží. Proces může trvat několik minut. (⇒ 9.8)




i Pokud je nastaven bezpečnostní stupeň „Žádný“, není zadání kódu PIN vyžadováno.

11.17 Servis

1. Výměna nože:

Po dokončení montáže nového žacího nože potvrďte výměnu nože stisknutím tlačítka OK.

 Pokud byl žací nůž v provozu déle než 200 hodin, zobrazí se na displeji hlášení „Výměna žacího nože“. (⇒ 16.4)

2. Hledání lomu drátu:


Pokud na dobíjecí stanici bliká červená kontrolka LED, byl omezovací drát přerušen. (⇒ 13.1)


Stisknutím tlačítka OK aktivujete asistenta pro vyhledávání přerušeno místa.

- Hledat lom drátu (⇒ 16.6)


3. Reset nastavení:

Stisknutím tlačítka OK se obnoví výrobní nastavení robotické sekačky a instalační příručka se spustí znovu. (⇒ 9.4)

- Po stisknutí tlačítka OK zadejte kód PIN. 

 Pokud je nastaven bezpečnostní stupeň „Žádný“, není zadání kódu PIN vyžadováno.

12. Omezovací drát

 **Před uložením** omezovacího drátu, a to zejména před první instalací, si přečtěte celou kapitolu a přesně naplánujte, kudy drát povedete.



Při první instalaci postupujte podle pokynů uvedených v instalační příručce. (⇒ 9.)


Pokud potřebujete pomoc, obraťte se na odborného prodejce VIKING, který vám rád pomůže při přípravě sečené plochy a instalaci omezovacího drátu.

Před definitivním uchycením omezovacího drátu zkontrolujte, zda byla instalace provedena správně. (⇒ 9.9) Uložení drátu je nutné upravit zpravidla v úzkých průchodech, úzkých místech nebo na uzavřených plochách.

K odchylkám může dojít:

- při překročení technických omezení robotické sekačky (například ve velmi dlouhých úzkých průchodech, při položení drátu v blízkosti kovových předmětů, nachází-li se pod sekanou plochou kov atd.);
- při konstrukčním přizpůsobení sečené plochy speciálně pro použití robotické sekačky.

12.1 Plánování trasy omezovacího drátu

 **Dodržujte příklady pro instalaci** uvedené na konci návodu k použití. (⇒ 27.)
Definujte s ohledem na uložení omezovacího drátu uzavřené plochy, úzké průchody a rezervy drátu, abyste nemuseli provádět dodatečné úpravy.

- **Zvolte místo uložení dobíjecí stanice.** (⇒ 9.5)
- **Odstraňte překážky** ze sečené plochy nebo definujte uzavřené plochy. (⇒ 12.8)
- Omezovací drát musí být uložen kolem celé sečené plochy v podobě smyčky o maximální délce **500 m**.

- **Úzké průchody a vedlejší plochy:** Při sečení v automatickém režimu propojte všechny oblasti sečené plochy **úzkými průchody**. (⇒ 12.10)
Pokud pro to není k dispozici dostatek prostoru, instalujte **sousedící plochy**. (⇒ 12.9)
- Při instalaci omezovacího drátu dodržujte doporučené **rozestupy** (⇒ 12.3):
9 cm u překážek, které je možné přejet (např. chodníčky),
18 cm u úzkých průchodů,
27 cm u vysokých překážek (např. zdí, stromů),
54 cm při minimální vzdálenosti v úzkých místech,
100 cm u vodních ploch a míst, která mohou vést k pádu (hrany, schody).
- **Rohy:**
Drát nepokládejte v ostrých úhlech (menších než 90°)
- **Rezervy drátů:**
K pozdějšímu usnadnění instalace omezovacího drátu instalujte větší rezervy drátu. (⇒ 12.11)

12.2 Náskres sečené plochy



Při instalaci robotické sekačky a dobíjecí stanice se doporučuje zhotovit si náskres sečené plochy. Na začátku tohoto návodu k použití pro to byla vyhrazena stránka.
Pokud dojde později ke změně, je třeba náskres aktualizovat.

Co musí náskres obsahovat:

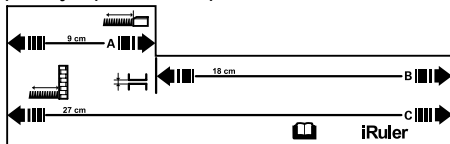
- **Obrys sečené plochy** s důležitými překážkami, hranicemi a případnými uzavřenými plochami, do nichž sekačka nesmí vjet (⇒ 27.)

- Polohu **dobíjecí stanice** (⇒ 9.5)
- Trasu vedení **omezovacího drátu**:
Omezovací drát po krátké době zaroste do trávníku a nebude vidět. Do nákresu zaznamenejte zejména trasu vedení drátu a překážky. (⇒ 9.6)
- Polohu **elektrických konektorů**:
Elektrické konektory, které použijete, brzy zarostou. Jejich polohu si poznamenejte, abyste je mohli v případě potřeby vyměnit. (⇒ 12.12)

12.3 iRuler

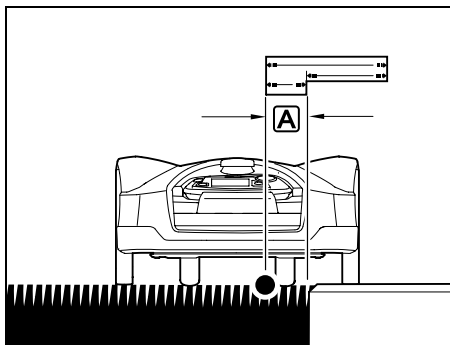
Měření vzdálenosti:

Aby byl omezovací drát uložen ve správné vzdálenosti od plochy trávníku a překážek, použijte při měření pravítko iRuler.



A – 9 cm

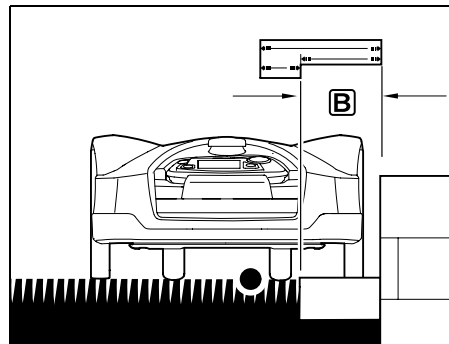
Vzdálenost mezi okrajem sečené plochy a omezovacím drátem.



Robotická sekačka smí zajet za okraj sečené plochy jedním zadním kolečkem, aby byl trávník posečen až po hranu trávníku.

B – 18 cm

Vzdálenost mezi dráty v úzkých průchodech. (⇒ 12.10)
Úzké průchody propojují několik sečených ploch, případně mohou usnadnit překonávání úzkých míst.
Minimální šířka sjízdných obrubníků.

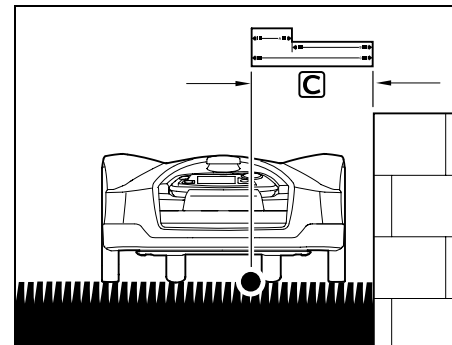


Šířka sjízdných obrubníků musí činit alespoň 18 cm.

i Kolem vnějších rohů s velkým odstupem od obrubníků vedte omezovací drát. (⇒ 9.6)
V případě potřeby použijte širší obrubníky.

C – 27 cm

Vzdálenost mezi překážkou a omezovacím drátem.

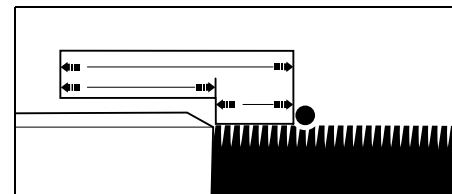


Robotická sekačka se musí pohybovat zcela uvnitř sečené plochy a nesmí se dotknout překážky.

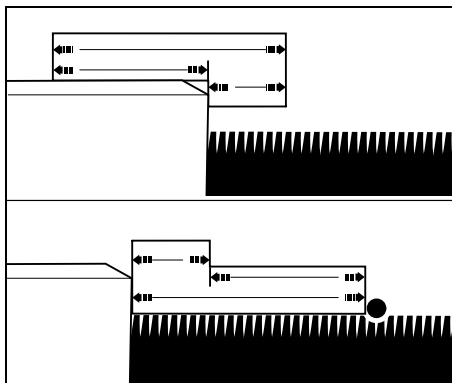
Minimální přípustná vzdálenost mezi dráty v úzkých místech je dvojnásobek délky **C** (54 cm, což odpovídá 2 délkám pravítka iRuler, případně šířce stroje). (⇒ 12.4)


Měření výšky překážek:


Robotická sekačka dokáže přejet překážky, jako například cestičky, pokud výška nerovnosti nepřesahuje 3 cm. Stupeň nastavený na pravítku iRuler přesně odpovídá této výšce.



Překážka je nižší než 3 cm: Vedte omezovací drát ve vzdálenosti **A** (9 cm) od překážky.



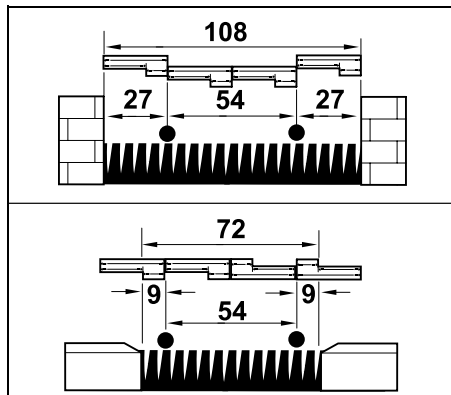
Překážka je vyšší než 3 cm:
Vedte omezovací drát ve vzdálenosti  (27 cm) od překážky.

 V případě potřeby nastavte **výšku sečení** tak, aby žací ústrojí robotické sekačky nepřišlo s překážkou do kontaktu. Pokud je nastavena nejmenší výška sečení, může robotická sekačka překonat pouze překážky nižší než 3 cm.

12.4 Úzká místa

Robotická sekačka vjede do úzkých míst automaticky, pokud je dodržen minimální rozestup částí drátu. Užší oblasti sečené plochy je třeba vymežit omezovacím drátem.

Pokud jsou dvě sečené plochy propojeny koridorem, do kterého může stroj bez problémů vjet, je možné nainstalovat úzký průchod. (⇒ 12.10)




Minimální přípustná vzdálenost je **54 cm**, což odpovídá 2 délkám pravítka iRuler, případně šířce stroje.

Proto je třeba v **úzkých místech** zajistit následující vzdálenosti:

- mezi překážkami s výškou nad 3 cm, jako jsou zdi, **108 cm**,
- mezi sjízdnými překážkami s výškou do 3 cm, jako jsou cestičky, **72 cm**.

12.5 Uložení omezov. drátu

 Používejte pouze originální kolíky a omezovací drát.

Směr pokládání drátu (po směru nebo proti směru hodinových ručiček) si můžete zvolit podle potřeby.



Kolíky nikdy nevytahujte pomocí omezovacího drátu, ale vždy použijte vhodný nástroj (např. kombinované kleště).

Trasu vedení omezovacího drátu si zakreslete a uchovejte. (⇒ 12.2)

Omezovací drát můžete také vložit do kabelového kanálu a uložit do země v hloubce max. 10 cm.

- Instalace dobíjecí stanice. (⇒ 9.5)
- Omezovací drát uložte po obvodu sečené plochy, vedte jej od dobíjecí stanice kolem případných překážek (⇒ 12.8) a kolíky připevněte k zemi. Vzdálenosti kontrolujte pomocí pravítka iRuler. (⇒ 12.3)
Dodržujte pokyny uvedené v kapitole „První instalace“. (⇒ 9.6)
- Připojte omezovací drát. (⇒ 12.6)

12.6 Připojení omezovacího drátu

- Odpojte síťový konektor a sejměte kryt dobíjecí stanice.  
- Vložte omezovací drát do kabelových vedení na základové desce, provlékněte jej podstavcem, nasadte konektory a připojte je k dobíjecí stanici.
Dodržujte pokyny uvedené v kapitole „První instalace“. (⇒ 9.7)

- Nasadte kryt dobíjecí stanice a připojte síťový konektor.



- Zkontrolujte signál drátu. (⇒ 13.1)

- Zkontrolujte připojení k dobíjecí stanici. (⇒ 15.7)

V případě potřeby upravte polohu omezovacího drátu v rámci dobíjecí stanice.

12.7 Instalace propojovacích cestiček

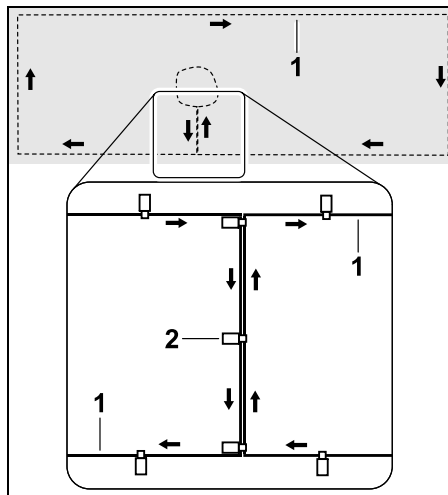
Robotická sekačka ignoruje signál omezovacího drátu v případě, že jsou jeho části položeny paralelně blízko sebe. Propojovací cestičky slouží ke spojení

- sousedících instalací, (⇒ 12.9)
- uzavřených ploch. (⇒ 12.8)



Společnost VIKING doporučuje, abyste propojovací cestičky z omezovacího drátu nainstalovali současně při vytyčení uzavřených ploch nebo sousedících izolací.

Při dodatečné instalaci byste museli přerušit smyčku drátu a propojovací cestičky začlenit do vytyčení pomocí dodaných elektrických konektorů. (⇒ 12.12)



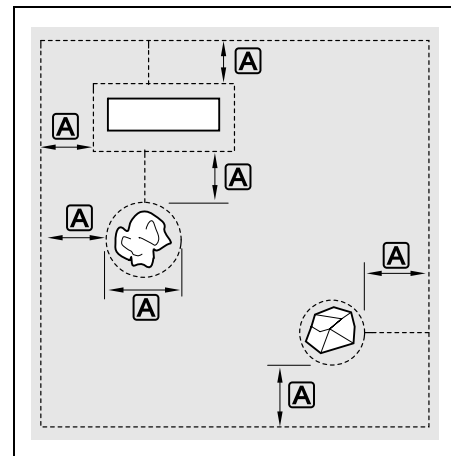
Při instalaci propojovacích cestiček uložte části omezovacího drátu (1) paralelně blízko sebe tak, aby se nekřížily. Propojovací cestičku připevněte pomocí dostatečného počtu kolíků (2) k zemi.

12.8 Instalace uzavřených ploch

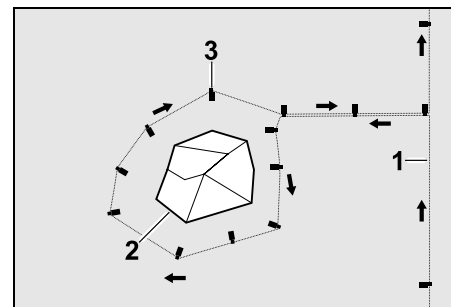
Kolem překážek, kterých se sekačka nesmí dotknout a které jsou nižší než 10 cm nebo které nejsou dostatečně stabilní, aby odolaly jejímu nárazu, je třeba nainstalovat uzavřené plochy.

VIKING doporučuje:

- překážky buď odstranit, nebo vymežit pomocí uzavřených ploch;
- po první instalaci, případně po změně uložení drátu provést kontrolu uzavřených ploch pomocí příkazu „Test okraje“. (⇒ 11.14)



Uzavřené plochy musí mít **minimální průměr 54 cm** a **musí být od obvodové smyčky A vzdáleny nejméně 54 cm**. 54 cm odpovídá 2 délkám pravítka iRuler.

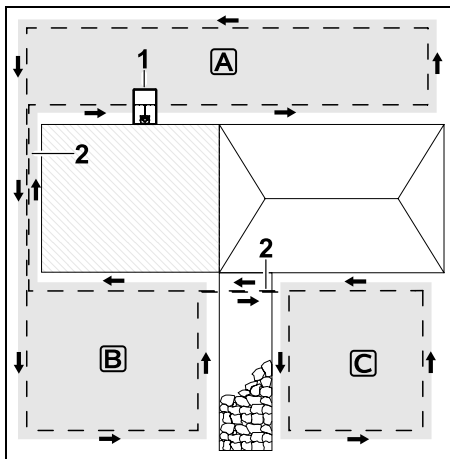


Omezovací drát (1) vedte od okraje sečené plochy k překážce, uložte jej ve správné vzdálenosti (použijte pravítko iRuler) kolem překážky (2) a připevněte k zemi pomocí dostatečného počtu kolíků (3). Následně vedte omezovací drát zpět k okraji sečené plochy.

Zajistěte, aby omezovací drát vedl mezi překážkou a obvodem **paralelně** a **nekřížil se**. (⇒ 12.7)

12.9 Vedlejší plochy

Sousedící instalace jsou části sečené plochy, které nedokáže robotická sekačka posekat **zcela automaticky**, protože k nim nemá přístup. Tímto způsobem lze vytyčit několik oddělených sečených ploch pomocí jednoho omezovacího drátu. Robotickou sekačku musíte ručně přenést z jedné sečené plochy na druhou. Etapu sečení aktivujete příkazem „Spustit sečení“ (⇒ 11.5) nebo příkazem „Spustit sečení se zpožděním“ (⇒ 11.5).



Dobíjecí stanice (1) je uložena na sečené ploše **A**, která je sečena zcela automaticky podle vyžinačího plánu. Sousedící instalace **B** a **C** jsou spojeny propojovacími cestičkami (2) se sečenou plochou **A**. Omezovací drát musí být na všech plochách každopádně uložen ve stejném směru – zajistěte, aby se omezovací drát na propojovacích cestičkách nekřížil.

- Aktivujte vedlejší plochy v nabídce „Nastavení – Instalace“. (⇒ 11.14)

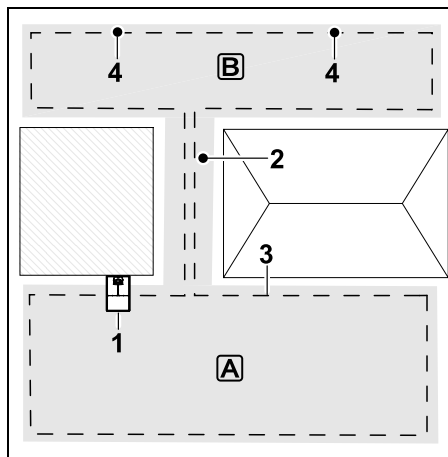
12.10 Úzké průchody

Pokud je třeba upravovat několik sečených ploch (např. sečené plochy před a za domem), je možné plochy propojit úzkým průchodem. Všechny sečené plochy tak bude možné sekat **automaticky**.

i V úzkých průchodech je trávník sečen pouze při objíždění omezovacího drátu. V případě potřeby aktivujte automatické sečení okraje sečené plochy nebo trávu v úzkém průchodu pravidelně seče manuálně. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

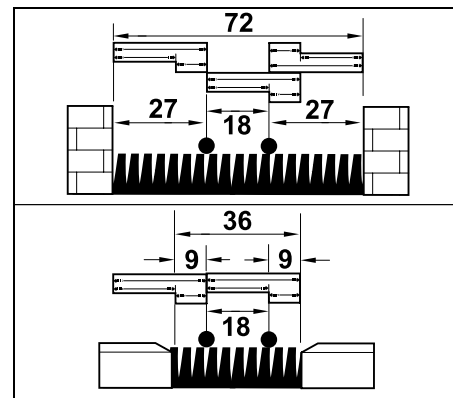
Předpoklady:

- **Minimální šířka** mezi pevnými překážkami v oblasti úzkého průchodu musí být 72 cm, mezi sjízdnými cestičkami 36 cm.
- Úzký průchod je volně sjízdný.
- V oblasti druhé sečené plochy je třeba definovat nejméně 1 **výchozí bod**. (⇒ 11.15)



Na sečené ploše **A** je nainstalovaná dobíjecí stanice (1). Sečená plocha **B** je propojena se sečenou plochou **A** úzkým průchodem (2). Robotická sekačka může jet podél omezovacího drátu (3). Aby bylo možné posekat sečenou plochu **B**, je třeba definovat výchozí body (4). (⇒ 11.15)

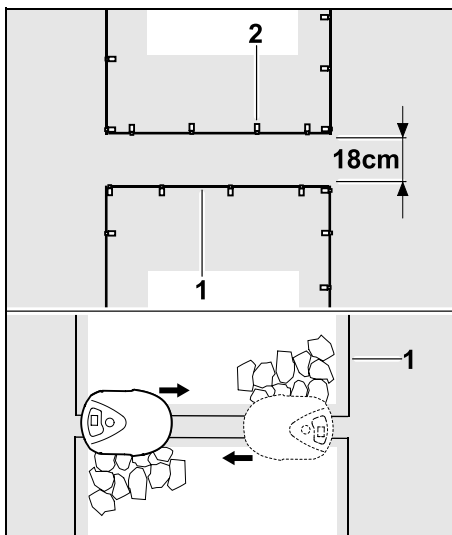
Jednotlivé etapy sečení pak začnou v závislosti na nastavení (četnosti startů) u příslušných výchozích bodů.



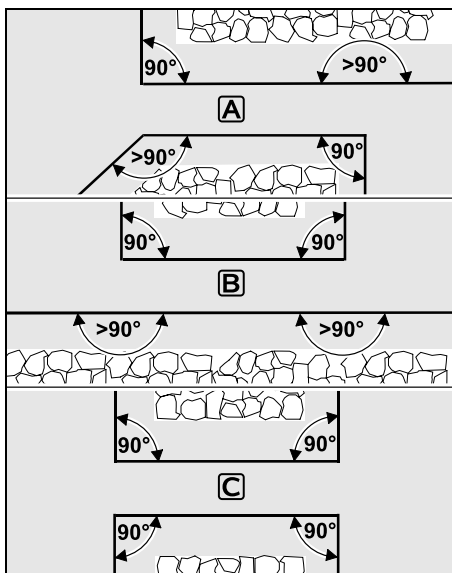
Vzdálenost jednotlivých částí drátu musí být v celé oblasti úzkých průchodů **18 cm**.

Proto je třeba zajistit následující vzdálenosti:

- mezi překážkami s výškou nad 3 cm, jako jsou zdi, **72 cm**,
- mezi chodníčky nebo sjízdnými překážkami s výškou do 3 cm, jako jsou cestičky, **36 cm**.



V úzkých průchodech je třeba uložit omezovací drát (1) paralelně s rozestupem 18 cm a připevnit k zemi pomocí dostatečného počtu kolíků (2).



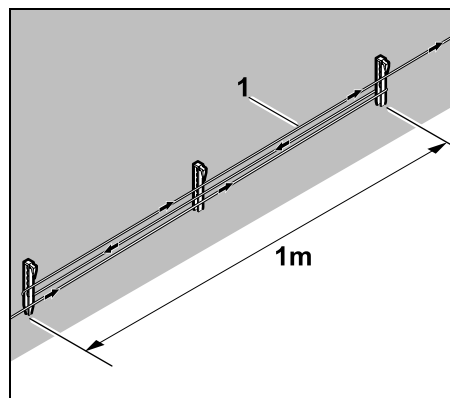
A, B, C – příklady úzkých průchodů.

i Omezovací drát nepokládejte v ostrých úhlech (menších než 90°).

12.11 Instalace rezervy drátu

Rezervy drátu, instalované v pravidelných vzdálenostech, usnadňují pozdější potřebné úpravy, například umístění dobíjecí stanice nebo průběh omezovacího drátu.

Rezervy drátů musejí být instalovány především v blízkosti náročnějších pasáží.

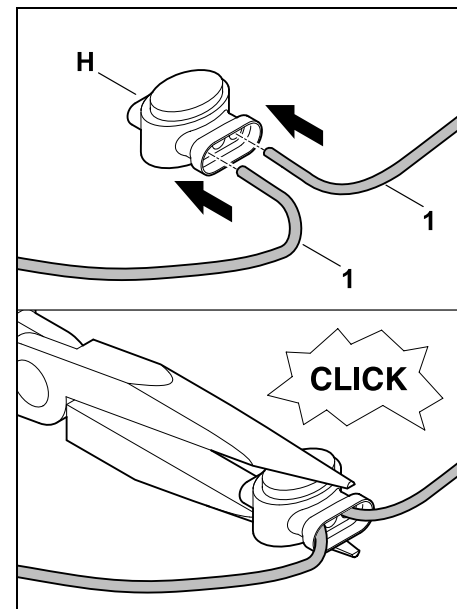


Umístěte omezovací drát (1) v délce cca 1 m mezi 2 kolíky tak, jak je vidět na obrázku. Rezervu drátu upevněte uprostřed k zemi dalším kolíkem.

12.12 Použití elektrických konektorů

K prodloužení omezovacího drátu nebo propojení jeho volných konců používejte výhradně dodané elektrické konektory naplněné gelem. Brání předčasnému opotřebení drátu (např. vzniku koroze na jeho koncích) a zaručují optimální spojení.

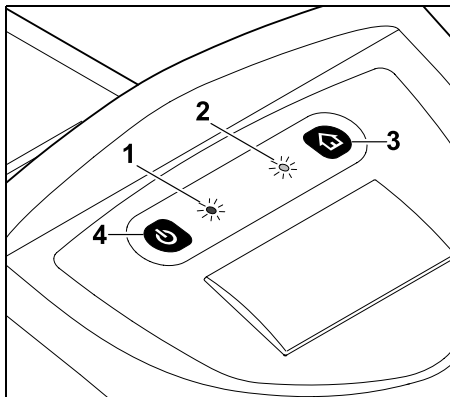
Polohu elektrických konektorů zanechte do nákrese sečené plochy. (⇒ 12.2)



Zasuňte volné konce drátu (1) až na doraz do elektrického konektoru (H). Elektrický konektor secvakněte vhodnými kleštěmi – dbejte na to, aby správně zacvakli.

13. Dobíjecí stanice

13.1 Ovládací prvky dobíjecí stanice



Červená kontrolka LED (1) a zelená kontrolka LED (2) informují o stavu dobíjecí stanice a signálu drátu. Stisknutím tlačítka návratu do výchozí polohy (3) můžete odeslat robotickou sekačku kdykoli během etapy sečení zpět do dobíjecí stanice. Stisknutím hlavního vypínače (4) dobíjecí stanici zapnete nebo vypnete a současně aktivujete nebo deaktivujete signál drátu.

- Červená kontrolka LED svítí
- ☀ Červená kontrolka LED bliká
- Zelená kontrolka LED svítí
- ☀ Zelená kontrolka LED bliká
- Kontrolka LED nesvítí

Činnost

	Červená	Zelená
Pohotovostní režim	○	○
Signál drátu OK	●	○
Nabíjení	○	○
Volání	●	☀
Přerušení drátu	☀	○
Hledání lomu drátu	☀	●
Chyba	☀	☀

Tlačítko návratu do výchozí polohy:

Stisknutím tlačítka návratu do výchozí polohy během etapy sečení se aktivuje funkce volání.

Robotická sekačka dokončí probíhající úkon sečení, vyhledá omezovací drát a vrátí se zpět do dobíjecí stanice, aby se nabil její akumulátor. V aktuální aktivní době žádná další etapa sečení neproběhne.



Funkce volání zůstává aktivní, dokud je robotická sekačka v dobíjecí stanici nebo dokud není znovu stisknuto tlačítko návratu do výchozí polohy.

Hlavní vypínač:

Pokud je aktivován automatický režim sečení plochy trávníku, není třeba hlavní vypínač používat. Aktivace a deaktivace signálu drátu probíhá zcela automaticky.

Pokud robotická sekačka není v dobíjecí stanici, stisknutím hlavního vypínače lze dobíjecí stanici aktivovat. Signál drátu

zůstane aktivní 48 hodin, pokud se robotická sekačka nestihne vrátit do dobíjecí stanice dříve.

Pokud je stroj v provozu, stisknutím a podržením tlačítka po dobu 3 sekund se signál drátu deaktivuje a robotická sekačka zůstane stát na sečené ploše. Na displeji robotické sekačky se zobrazí odpovídající hlášení.

14. Pokyny pro sečení

14.1 Všeobecné informace

Robotická sekačka je koncipována pro automatické sekání travnatých ploch. Tráva je díky průběžné úpravě nízká. Výsledkem je pěkný a hustý trávník.

Plochy trávníku, které nebyly předem upraveny pomocí běžné sekačky na trávu, budou vypadat upraveně až po několika etapách sečení. Upraveného vzhledu posečené plochy dosáhnete tedy především u vyšší trávy až časem.

Za horkého a suchého počasí nesečte trávník příliš nakrátko, protože jinak v něm slunce vypálí nevzhledné plochy.

Vzhled posečené plochy bude upravenější, jsou-li řezné nože správně naostřené. Z toho důvodu je nutno řezné nože pravidelně vyměňovat.

14.2 Mulčování

Robotická sekačka je mulčovací sekačka.

Při mulčování jsou posečená stébla trávy dále rozmělněna ve skříní žacího ústrojí. Poté spadnou zpět na travní drn, kde zůstanou ležet a zetlejí.

Najemno posečená hmota vrací zpět do půdy organické živiny, a tím slouží jako přírodní hnojivo. Výrazně se tak snižuje potřeba používat umělá hnojiva.

14.3 Aktivní doby

Ve stanovených aktivních dobách může robotická sekačka kdykoli opustit dobíjecí stanici a začít sekat trávu. V této době tedy probíhají etapy **sečení, dobíjení a klidové fáze**. robotická sekačka automaticky rozdělí dostupné časové intervaly na etapy sečení a dobíjení.

Při instalaci se stanovením aktivní doby dojde k automatickému rozložení na celý týden. Zohledněny jsou také časové rezervy – tím je zaručena optimální údržba trávníků, přestože některé etapy sečení neproběhnou (např. kvůli dešti).



Zajistěte, aby v aktivních dobách nevstupovaly do oblasti pracovní zóny nepovolané osoby. Aktivní doby odpovídajícím způsobem upravte.

Dodržujte mimo to také místní platná nařízení upravující používání robotických sekaček a pokyny uvedené v kapitole „Pro vaši bezpečnost“ (⇒ 6.). Aktivní doby v případě potřeby upravte v nabídce „Vyzínací plán“. (⇒ 11.7)

U příslušného úřadu zjistěte, v kterou denní a noční dobu můžete stroj používat.

14.4 Doba sečení

Doba sečení udává, kolik hodin týdně se má trávník sekat. Doba sečení můžete prodloužit nebo zkrátit v nastavení týdne (⇒ 11.8).

Doba sečení je doba, po kterou robotická sekačka seče trávu. Doba sečení nezahrnuje dobu nabíjení akumulátoru.

Při první instalaci robotická sekačka automaticky vypočítá dobu sečení na základě zadané velikosti sečené plochy. Tato hodnota se vztahuje k normální suché trávě.

Plošný výkon:

Na 100 m² robotická sekačka potřebuje v průměru:

MI 632, MI 632 C:	85 min.
MI 632 P, MI 632 PC:	65 min.

14.5 Domov. oblast (MI 632 C, MI 632 PC)

Robotická sekačka pomocí zabudovaného přijímače GPS rozpozná své stanoviště. Při každém zkušebním chodu ke kontrole správného vedení drátu (⇒ 9.9) a při určení výchozích bodů (⇒ 11.15) robotická sekačka uloží souřadnice západního, východního, jižního a severního bodu.

Tato plocha je definována jako domov. oblast, zde se smí používat robotická sekačka. Při každém opakování zkušebního chodu jsou aktualizovány souřadnice.

Pokud se robotická sekačka vzdálí od domov. oblasti, je registrovaný majitel v případě aktivované **ochrany GPS** srozuměn prostřednictvím SMS a e-mailu a kromě toho se na displeji robotické sekačky zobrazí výzva k zadání kódu PIN.

14.6 Manuální sečení

Žací nůž nezapínejte ve vysoké trávě ani v nejnižší nastavené poloze výšky sečení!

Robotickou sekačku je možné zatížit jen natolik, aby nedošlo k podstatnému snížení otáček žacího motoru. Pokud začnou otáčky motoru klesat nebo pokud se robotická sekačka pohybuje pomalu, zvolte vyšší nastavení výšky sečení.

15. Uvedení stroje do provozu

15.1 Příprava



Při **první instalaci** postupujte podle pokynů uvedených v instalační příručce. (⇒ 9.)

- Instalace dobíjecí stanice (⇒ 9.5)
- Uložte omezovací drát (⇒ 9.6) a připojte ho. (⇒ 9.7)
- Odstraňte ze sečené plochy všechna cizí tělesa (např. hračky, nářadí).
- Nabít akumulátor (⇒ 15.8)
- Nastavit čas a datum (⇒ 11.11)
- Zkontrolujte a případně upravte vyzínací plán – především je třeba zajistit, aby na sečenou plochu nevstupovaly v aktivních dobách nepovolané osoby. (⇒ 11.6)



Pokud je tráva příliš vysoká, zkraťte ji před použitím robotické sekačky pomocí běžné sekačky na trávu (např. po delší nečinnosti stroje).

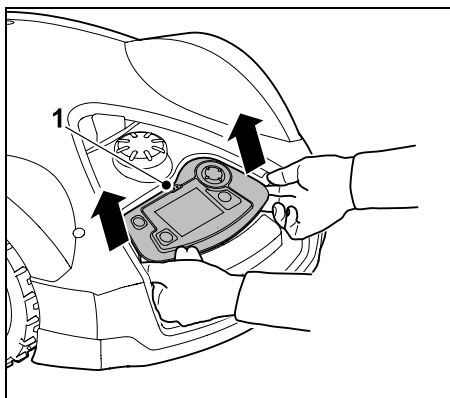
15.2 Vyjmutí a vložení ovládací konzoly

Ovládací konzolu můžete ze robotické sekačky v případě potřeby vyjmout, abyste mohli sekat trávu manuálně nebo např. změnit naprogramované hodnoty.

Při automatickém režimu robotické sekačky musí být ovládací konzola vždy vložena do stroje.

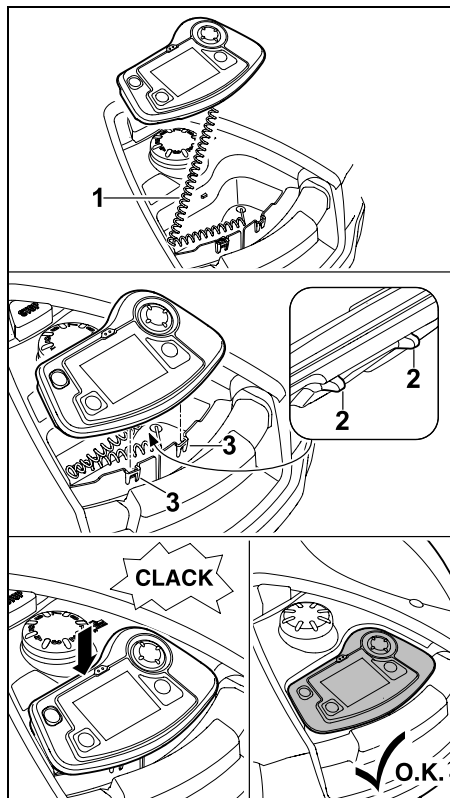
Vyjmutí ovládací konzoly:

- Pokud je stroj v provozu, stiskněte před zahájením vyjmutí ovládací konzoly tlačítko STOP.



Mírně nadzvedněte zadní část ovládací konzoly (1) a konzolu vyjměte ze robotické sekačky. Konzola zůstává propojená se strojem spirálovým kabelem.

Vložení ovládací konzoly:



Uložte spirálový kabel (1) do krytu. Ovládací konzolu mírně naklopte dozadu, upevňovací výstupky (2) zasuňte do otvorů v krytu (3) a konzolu sklopením dopředu zacvaknete na místo.

15.3 Úprava naprogramovaných hodnot

Aktuálně nastavené hodnoty si můžete prohlédnout ve **vyžínacím plánu**, popř. u modelů MI 632 C, MI 632 PC v **aplikaci VIKING iMow**. (⇒ 11.6)

Vyžínací plán se při instalaci nebo sestavení nového plánu rozplánuje na základě zadané velikosti sečené plochy.

Aktivní doby a **dobu sečení** lze individuálně měnit, požadované etapy sečení se automaticky rozdělí na možné aktivní doby. V případě potřeby proběhne během jedné aktivní doby několik etap sečení a nabíjení. Okraj sečené plochy může být sečen automaticky v pravidelných intervalech. (⇒ 11.14)

Pro jeden den můžete stanovit až tři různé aktivní doby. (⇒ 11.6)

Pokud má robotická sekačka cíleně jezdit do určitých oblastí sečené plochy, je třeba definovat konkrétní výchozí body. (⇒ 11.15)

i Za určitých okolností (např. za pěkného počasí nebo dostatečného časového rozmezí) se může stát, že nebudou při zajištění optimální údržby trávníku využity všechny aktivní doby.

Změna **aktivních dob**: (⇒ 11.7)

- dodatečné aktivní doby pro další etapy sečení,
- úprava časových rozmezí, aby nedocházelo k sečení např. ráno nebo v noci,
- vynechání aktivních dob, během kterých má na sečené ploše proběhnout např. páry.

Prodloužení **dobu sečení**: (⇒ 11.8)

- Některé oblasti nejsou sečeny dostatečně, např. v důsledku výrazného členění sečené plochy,
- intenzivní růst trávy v hlavním růstovém období,
- obzvláště silná stébla trávy.

Zkrácení **doby sečení**: (⇒ 11.8)

- Pomalejší růst trávy v důsledku vysokých nebo nízkých teplot nebo sucha

Sestavení **nového vyžínacího plánu**: (⇒ 11.8)

- Změna velikosti sečené plochy

Nová instalace: (⇒ 11.14)

- Nové místo uložení dobíjecí stanice
- První uvedení stroje do provozu na nové sečené ploše

15.4 Sečení v automatickém režimu

- Zapnout automatiku:
Pokud je automatika zapnutá, zobrazí se na displeji vedle symbolu akumulátoru symbol automatického režimu. (⇒ 11.5)
- **Zahájení** etap sečení:
Etapy sečení se automaticky rozdělí na dostupné aktivní doby. (⇒ 14.3)
- **Ukončení** etap sečení:
Když je akumulátor vybitý, robotická sekačka se automaticky vrátí zpět do dobíjecí stanice. (⇒ 15.7)
Aktuální etapu sečení můžete kdykoli ručně ukončit stisknutím **tlačítka STOP**. (⇒ 5.1)
Aktuální etapu sečení můžete ihned ukončit také stisknutím **tlačítka návratu do výchozí polohy** na dobíjecí stanici. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
Proces sečení může být navíc ukončen pomocí aplikace – pošlete robotickou sekačku do dobíjecí stanice. (⇒ 10.)



Sečené plochy, do kterých robotická sekačka vjíždí přes **úzký průchod**, budou udržovány, pouze pokud v nich definujete výchozí body.

15.5 Sečení nezávislé na aktivních dobách

Sečené plochy s dokovací stanicí:

- Aby bylo možné posekat část sečené plochy oddělené **úzkým průchodem**, musíte na ni robotickou sekačku přenést nebo zavést.
- Okamžité sečení:
Zvolte příkaz **Spustit sečení** (⇒ 11.5) nebo stiskněte **tlačítka sečení**. Etapa spuštění se zahájí okamžitě a trvá do zvoleného času.
- Sečení se zpožděním:
Zvolte příkaz **Spustit sečení se zpožděním**. (⇒ 11.5)
Etapa sečení se zahájí ve stanovený čas spuštění a trvá do zvoleného času konce sečení.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Zahájit sečení pomocí aplikace. (⇒ 10.)
Etapa sečení se zahájí ve stanovený čas spuštění a trvá do zvoleného času konce sečení.
- Ukončení sečení manuálně:
Aktuální etapu sečení můžete kdykoli ukončit stisknutím **tlačítka STOP**. (⇒ 5.1)
Aktuální etapu sečení můžete ihned ukončit také stisknutím **tlačítka návratu do výchozí polohy** na dobíjecí stanici. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
Proces sečení může být navíc ukončen pomocí aplikace – pošlete robotickou sekačku do dobíjecí stanice. (⇒ 10.)



V případě potřeby dobije robotická sekačka v mezičase akumulátor a následně bude v sečení pokračovat do stanovené doby konce sečení.

Sousedící instalace:

- Přeneste nebo převezte robotickou sekačku na sousedící instalaci.
- Aktivujte vedlejší plochu. (⇒ 11.14)
- Okamžité sečení:
Zvolte příkaz **Spustit sečení** (⇒ 11.5) nebo stiskněte **tlačítka sečení**. Etapa spuštění se zahájí okamžitě a trvá do zvoleného času.
- Sečení se zpožděním:
Zvolte příkaz **Spustit sečení se zpožděním**. (⇒ 11.5)
Etapa sečení se zahájí ve stanovený čas spuštění a trvá do zvoleného času konce sečení.
- Ukončení sečení:
Při dosažení zvolené doby konce sečení robotická sekačka pojedje k omezovacímu drátu a zůstane stát. Umístěte stroj do dobíjecí stanice, aby se nabil akumulátor, a potvrďte zobrazené hlášení. (⇒ 24.)
Aktuální etapu sečení můžete kdykoli ručně ukončit stisknutím **tlačítka STOP**. (⇒ 5.1)



Dojde-li k vybití akumulátoru před zvoleným časem konce sečení, etapa sečení se o odpovídající dobu zkrátí.

15.6 Manuální sečení



Nárazové čidlo a obvodové vytyčení nejsou během manuálního sečení aktivní.

- V případě potřeby nabijte akumulátor. (⇒ 15.8)
- Vyjměte ovládací konzolu. (⇒ 15.2)
- Aktivujte příkaz **Ruční ovládání**. (⇒ 11.5)
- K rozjezdu a obsluze stroje používejte čtyřsměrové ovládací tlačítko. Při pohybu vpřed máte k dispozici 2 rychlosti: **pomalou** – lehké stisknutí tlačítka, **rychle** – pevné stisknutí tlačítka.
- Před zapnutím žacího nože dbejte na dostatečný odstup nohou od žacího nože – vždy stůjte za robotickou sekačkou. (⇒ 4.2)
- Žací nůž aktivujete tak, že pravým palcem ruky stisknete a podržíte **tlačítko OK** a poté levým palcem ruky stisknete **tlačítko sečení**. Dokud je tlačítko sečení stisknuté, žací nůž se otáčí.
- Při manuálním sečení levým palcem ruky stisknete a podržíte tlačítko sečení a pravou rukou ovládejte čtyřsměrové ovládací tlačítko.
- Uvolněním tlačítka sečení žací nůž deaktivujete.
- Po dokončení manuálního sečení nabijte akumulátor. (⇒ 15.8)



15.7 Připojení robotické sekačky k dobíjecí stanici

Připojení stroje k dobíjecí stanici v automatickém režimu:

Když se blíží konec aktivní doby nebo je akumulátor vybitý, robotická sekačka se automaticky vrátí zpět do dobíjecí stanice.

Odeslání stroje k dobíjecí stanici:

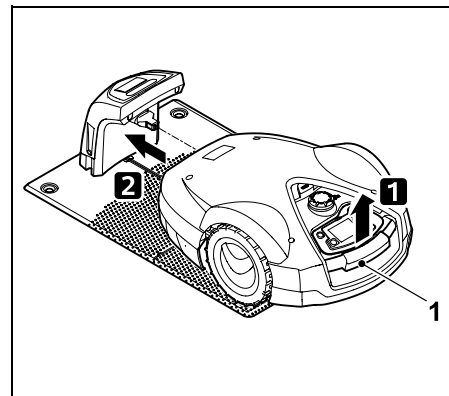
- V případě potřeby vložte do stroje ovládací konzolu. (⇒ 15.2)
- V případě potřeby zapněte dobíjecí stanici (⇒ 13.1)
- Aktivujte příkaz **Jet do dobíjecí stanice**. (⇒ 11.5) Během etapy sečení můžete případně stisknout **tlačítko návratu do výchozí polohy** na dobíjecí stanici.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** V aplikaci pošlete robotickou sekačku do dobíjecí stanice. (⇒ 10.)
- Po návratu stroje do dobíjecí stanice nesmí na stanici svítit žádné kontrolky LED. (⇒ 13.1)



V aktuální aktivní době po návratu stroje do dobíjecí stanice žádná další etapa sečení neproběhne.

Manuální připojení stroje k dobíjecí stanici:

- Naveďte robotickou sekačku pomocí ovládací konzole k dobíjecí stanici. Vyjměte ovládací konzolu (⇒ 15.2) a zadejte příkaz **Ruční ovládání** (⇒ 11.5).
- nebo
- Ručně posuňte robotickou sekačku do dobíjecí stanice.



Mírně nadzvedněte robotickou sekačku za držadlo (1) a uvolněte hnací kola. Přesuňte stroj na předních kolech do dobíjecí stanice.

- Vložit ovládací konzolu (⇒ 15.2)
- Po návratu stroje do dobíjecí stanice nesmí na stanici svítit žádné kontrolky LED. (⇒ 13.1)

15.8 Nabít akumulátor



Akumulátor nabíjejte výhradně pomocí dobíjecí stanice. Akumulátor nedemontujte ani jej nenabíjejte pomocí externí nabíječky.

Automatické nabíjení:

Při **sečení** probíhá nabíjení automaticky na konci každé etapy sečení, když se robotická sekačka připojí k dobíjecí stanici.



Po návratu stroje do dobíjecí stanice nesmí na stanici svítit žádné kontrolky LED. (⇒ 13.1)

Ruční spuštění procesu nabíjení:

- Po použití robotické sekačky **na vedlejších plochách** sekačku přeneste zpět na sečenou plochu a připojte ji k dobíjecí stanici. (⇒ 15.7)
- Po **přerušení etapy sečení** připojte robotickou sekačku k dobíjecí stanici. (⇒ 15.7)
- V případě potřeby ukončíte pohotovostní režim robotické sekačky stisknutím libovolného tlačítka. Proces nabíjení se spustí automaticky.

Proces nabíjení:

Během procesu nabíjení se na **indikátoru stavu** zobrazí hlášení „Akumulátor se nabíjí“.



Ve všech zbývajících nabídkách se v informační oblasti displeje namísto symbolu akumulátoru zobrazí symbol síťového konektoru.



Proces nabíjení trvá různě dlouho a automaticky se přizpůsobuje dalšímu cyklu použití.



Pokud dojde k problému s nabíjením, zobrazí se na displeji odpovídající hlášení. (⇒ 11.9)

Akumulátor se začne nabíjet, až když hodnota napětí klesne pod určitou hodnotu.

Stav nabití:

Na **indikátoru stavu** lze zvolením příslušného zobrazení zjistit aktuální stav nabití akumulátoru. (⇒ 11.13)



Ve všech zbývajících nabídkách signalizuje **symbol akumulátoru** v informační oblasti displeje stav nabití. (⇒ 11.3)



16. Údržba



Nebezpečí úrazu!

Před zahájením všech údržbářských nebo čistících prací na stroji si pečlivě přečtěte kapitolu „Pro vaši bezpečnost“ (⇒ 6.), zejména podkapitolu „Údržba a opravy“ (⇒ 6.9) a dodržujte přesně bezpečnostní pokyny.

Před zahájením všech údržbářských nebo čistících prací aktivujte funkci blokování přístroje. (⇒ 5.2)



Před zahájením údržbářských prací odpojte síťový konektor.



Při všech údržbářských pracích, především při pracích na žacím noži, používejte pracovní rukavice.



- kontrola sečené plochy, v případě potřeby odstranění cizích těles,
- kontrola, zda se dobíjí akumulátor. (⇒ 15.8)

Údržbářské práce, které by měly proběhnout každý týden:

- čištění stroje, (⇒ 16.2)
- vizuální kontrola, zda není poškozený (např. vroubky a praskliny, vyložená místa) nebo opotřeбенý žací nůž nebo žací ústrojí. (⇒ 16.3)

Každých 200 hodin:

- výměna žacího nože. Na displeji se zobrazí odpovídající upomínka. (⇒ 16.4)

Údržbářské práce, které by měly proběhnout jednou ročně:

- Společnost VIKING doporučuje, abyste nechali stroj každý rok během zimních měsíců prohlédnout u odborného prodejce VIKING. V rámci této prohlídky je provedena především údržba akumulátoru, elektroniky a softwaru.



Aby mohl odborný prodejce řádně provést všechny požadované údržbářské práce, nastavte bezpečnostní stupeň „Žádný“ nebo mu sdělte kód PIN, který používáte.

16.1 Plán údržby

Intervaly údržby se řídí mimo jiné podle provozních hodin. Příslušné počítadlo „Hodiny sečení“ vyvoláte v nabídce „Informace“. (⇒ 11.9)

Předepsané intervaly údržby je nutno přesně dodržovat.

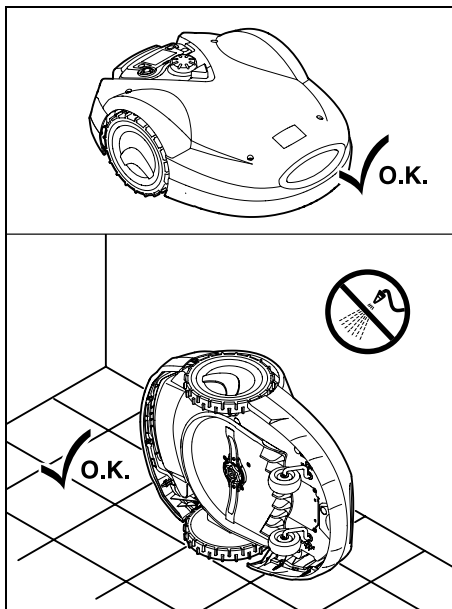
Údržbářské práce ve dny s aktivními dobami:

- vizuální kontrola obecného stavu stroje a dobíjecí stanice,
- kontrola zobrazení na displeji – kontrola aktuálního času a startu příští etapy sečení,

16.2 Čištění stroje

Pečlivé ošetřování chrání stroj před poškozením a prodlužuje jeho životnost.

Poloha stroje při čištění a údržbě:



Při čištění **horní části stroje** (kapoty, dálkového ovládání) postavte stroj na vodorovnou, pevnou a rovnou plochu. Při čištění **dolní části stroje** (žací nůž, žací ústrojí) překlopte robotickou sekačku na levou stranu, jak je zobrazeno na obrázku, a opřete ji o zed'.

- Nečistoty odstraňte pomocí malého množství vody, kartáče nebo hadru. Nezapomeňte vyčistit žací nůž a dobíjecí stanici.
- Usazené zbytky trávy v žací skříni a v žacím ústrojí předem uvolněte dřevěnou tyčí.
- V případě potřeby použijte speciální čisticí prostředek (např. speciální čisticí prostředek STIHL).

16.3 Kontrola přípustných hranic opotřebení žacího nože

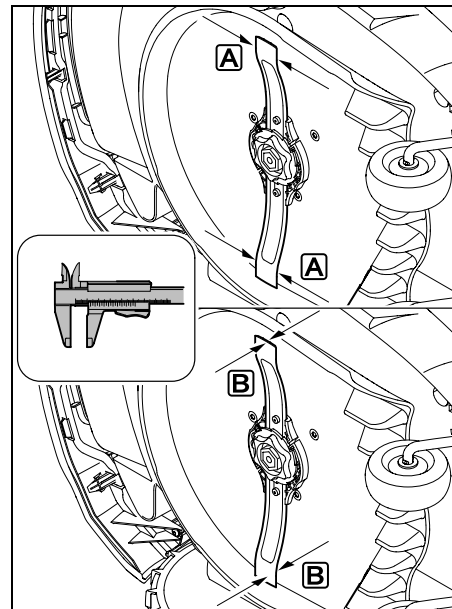


Nebezpečí úrazu!

Opotřeбенý žací nůž se může zlomit, a tím způsobit těžká zranění. Z toho důvodu je důležité dodržovat pokyny pro údržbu žacího nože. Žací nože podléhají různě intenzivnímu opotřebení v závislosti na místě použití a na době použití. V případě, že se stroj používá na písčité půdě, příp. často při suchém počasí, dochází k vyššímu namáhání žacích nožů a k jejich nadměrně rychlému opotřebení.

Žací nůž je třeba vyměnit přinejmenším každých 200 provozních hodin. Broušení žacího nože smí provádět pouze odborný prodejce VIKING. (⇒ 16.5)

- Aktivujte funkci blokování přístroje. (⇒ 5.2)
- Robotickou sekačku překlopte na bok a bezpečně ji opřete o stabilní stěnu. Pečlivě vyčistěte žací ústrojí a žací nůž. (⇒ 16.2)




Šířku nože A a **tloušťku žacího nože B** zkontrolujte měřením pomocí posuvného měřítka.

Jestliže je nůž na některém místě užší než **25 mm** nebo tenčí než **1,3 mm**, musí se vyměnit.

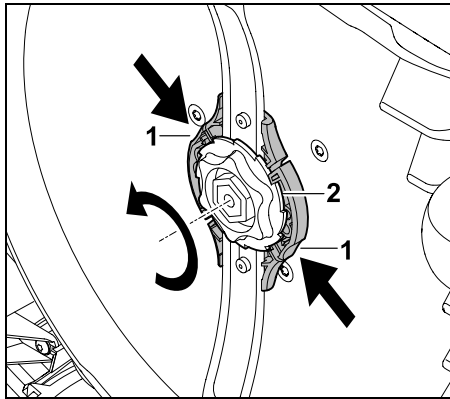
16.4 Demontáž a montáž žacího nože



Životnost žacího nože byla stanovena na 200 hodin. Po uplynutí této doby se na displeji zobrazí odpovídající hlášení.

- Aktivujte funkci blokování přístroje (⇒ 5.2) a nasadte si pracovní rukavice. 
- Robotickou sekačku překlopte na bok a bezpečně ji opřete o stabilní stěnu. Pečlivě vyčistěte žací ústrojí a žací nůž. (⇒ 16.2)

Demontáž žacího nože:



Obě západky (1) na držáku nože stlačte jednou rukou a podržte. Druhou rukou vyšroubujte pojistnou matici (2). Vyjměte současně žací nůž i pojistnou matici.



Montáž žacího nože:



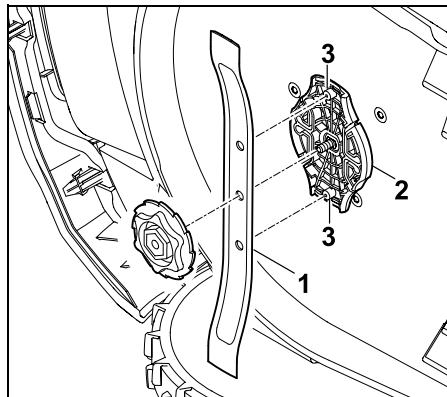
Nebezpečí úrazu!

Před montáží zkontrolujte bezchybný stav řezných nožů. Zjistíte-li vroubky či praskliny nebo pokud je ostří nože na některém místě obroušeno o více než 25 mm nebo je-li nůž na některém místě tenčí než 1,3 mm, musí se nůž vyměnit za nový. (⇒ 16.3)

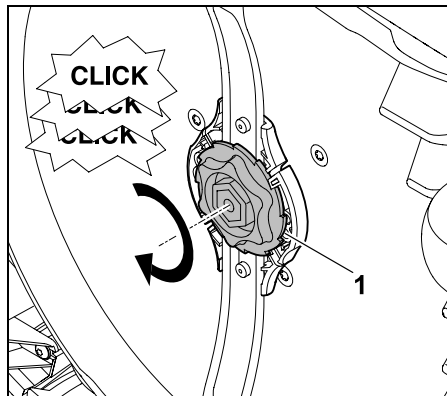
Žací nůž a pojistnou matici

vyměňte také v případě, že jsou poškozené (např. zlomené nebo opotřebené). Pojistná matice musí čistě zapadnout do držáku nože.

- Před montáží nůž, držák nože i pojistnou matici vyčistěte.



Nasadte žací nůž (1) na držák nože (2), jak je zobrazeno na obrázku. Dbejte na správnou montážní polohu upevňovacích výstupků (3) v žacím noži.



Pojistnou matici (1) našroubujte až na doraz. Při dotahování matice několikrát cvakne. Mírným pohybem ze strany na stranu ověřte, zda je žací nůž pevně uchycen na místě.

- Po dokončení montáže nového žacího nože potvrďte v nabídce „Servis“, že byl nůž vyměněn. (⇒ 11.17)

16.5 Ostření žacího nože

Společnost VIKING doporučuje vyměnit tupý žací nůž za nový. Broušení tupého žacího nože smí provádět pouze odborný prodejce VIKING, který disponuje potřebnými odbornými znalostmi a speciálním nářadím.



Správnou funkci stroje lze zaručit pouze při optimálním vyvážení žacího nože.

Nesprávně nabroušený nůž (např. nevyváženost, nesprávný úhel ostří) je nadměrně hlučný a může poškodit stroj.



16.6 Hledat lom drátu



Pokud dojde k přerušení drátu, rozsvítí se na dobíjecí stanici červená kontrolka LED. (⇒ 13.1) Na displeji robotické sekačky se zobrazí odpovídající hlášení.

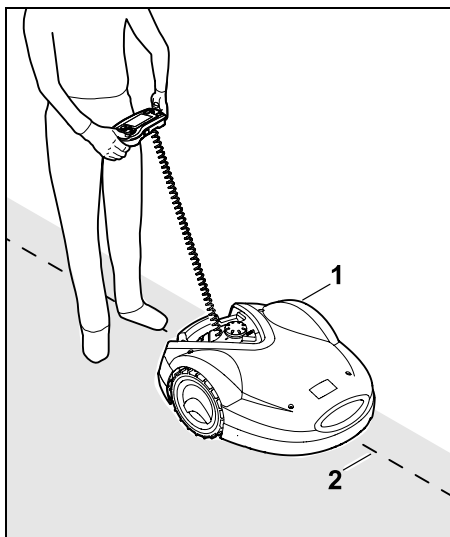
Při hledání lomu drátu může být ovládací konzola vyjmuta nebo vložena do stroje. Při podrobném hledání musí být ovládací konzola vložena ve stroji.

Pokud nedokážete najít přerušené místo podle uvedených pokynů, kontaktujte odborného prodejce VIKING.

- Stiskněte a podržte **tlačítko návratu do výchozí polohy** na dobíjecí stanici a současně dvakrát stiskněte **hlavní vypínač**. Rozsvítí se zelená kontrolka LED a červená kontrolka LED začne blikat. (⇒ 13.1)  
- V případě potřeby vyjměte ovládací konzolu. (⇒ 15.2)

- Zvolte v nabídce „Servis“ možnost „Hledání lomu drátu“ a volbu potvrďte stisknutím tlačítka OK. (⇒ 11.17)

Hledání při vyjmuté ovládací konzole:



Vyjedte s robotickou sekačkou (1) z dobíjecí stanice a vedte ji po okraji sečené plochy **po směru hodinových ručiček**. Stroj řiďte pomocí čtyřsměrového ovládacího tlačítka a dbejte na to, aby omezovací drát (2) vedl pod drátovými senzory. Drátové senzory jsou namontovány na levé a pravé straně přední části robotické sekačky. Při hledání lomu drátu se na displeji zobrazuje **intenzita signálu**. Když je hodnota nejvyšší, měly by se drátové senzory nacházet nad omezovacím drátem.

Pokud drátové snímače přijímají správnou hodnotu signálu drátu, zobrazí se na displeji symbol hlášení **Signál drátu OK**.



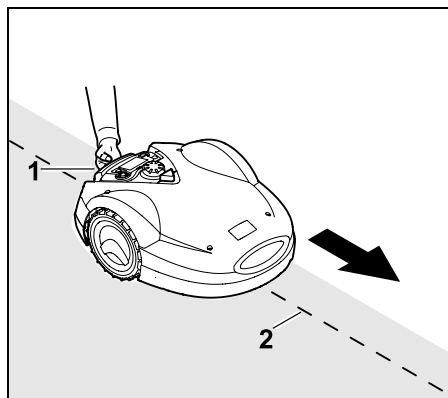
V místě lomu drátu signál zeslábně a na displeji se zobrazí symbol hlášení **Zkontrol. signál drátu**.



- Místo lomu přemostěte pomocí elektrických konektorů (⇒ 12.12) nebo v případě potřeby položte v oblasti lomu drátu nový omezovací drát.
- Stiskněte **hlavní vypínač** dobíjecí stanice. Pokud byl lom drátu úspěšně opraven, rozsvítí se červená kontrolka LED. (⇒ 13.1)



Podrobné hledání při vložení ovládací konzole:



Mírně nadzvedněte robotickou sekačku za držadlo (1) a uvolněte hnací kola. Postavte stroj na přední kola a vedte ho podél omezovacího drátu (2). Pokračujte podle pokynů pro hledání lomu při vyjmuté konzole.

16.7 Konektor síťového zdroje

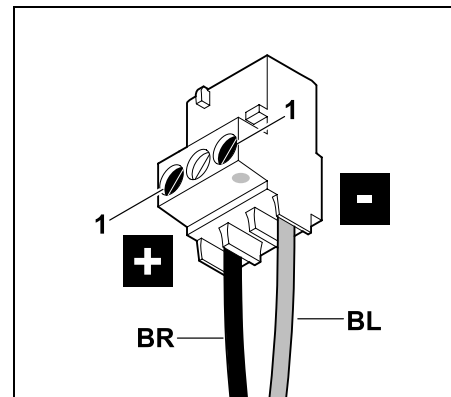
Síťový zdroj je vybaven konektorem, který lze odšroubovat. Tento konektor může být odmontován,

pokud je síťový zdroj nainstalován ve vnitřku budovy, a proto je nutné vést elektrický kabel skrz otvor ve zdi.



Nebezpečí úrazu!

Před zahájením všech prací na síťovém zdroji zatáhněte za síťový konektor a síťový zdroj na dobíjecí stanici odpojte. Dodržujte bezpečnostní pokyny uvedené v kapitole „Varování – nebezpečí úrazu elektrickým proudem“. (⇒ 6.3)



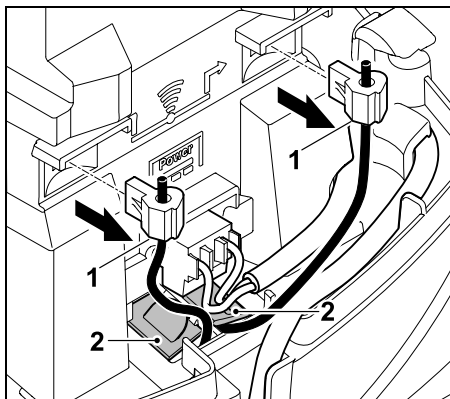
Modrý kabel (BL) a hnědý kabel (BR) na konektoru namontujte, jak je zobrazeno na obrázku. Dotáhněte šrouby (1).

16.8 Uskladnění stroje a zimní přestávka

Při uskladnění robotické sekačky na delší dobu (např. přes zimu) dodržujte následující postup:

- Nabít akumulátor (⇒ 15.8)
- Vypněte automatiku (⇒ 11.5)
- Nastavte nejvyšší bezpečnostní stupeň (ochranu proti krádeži) (⇒ 11.16)

- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Aktivujte energ. režim ECO (⇒ 11.11)
- Aktivujte funkci blokování přístroje (⇒ 5.2)
- Odpojte konektor síťového zdroje od elektrické sítě
- Sejměte kryt dobíjecí stanice (⇒ 9.5)



Odpojte omezovací drát (1). Otevřete kryt kabelového kanálu (2) a vyvlékněte omezovací drát spolu se svorkovými konektory z patice dobíjecí stanice.

! Svorkové konektory nesmíte odmontovat od omezovacího drátu, jsou určeny k jednorázovému použití. Nové svorkové konektory jsou k dostání u odborného prodejce VIKING. (⇒ 17.)

Omezovací drát neodstraňujte ze sečené plochy.

- Odpojte elektrický kabel na dobíjecí stanici
- Namontujte kryt dobíjecí stanice (⇒ 9.5)
- Odmontujte dobíjecí stanici

- Chraňte volné konce drátu před povětrnostními podmínkami (např. omotáním vhodnou izolační páskou).
- Pečlivě vyčistěte všechny vnější díly robotické sekačky a dobíjecí stanice.
- Robotickou sekačku uskladněte spolu s dobíjecí stanicí a síťovým zdrojem v suché, uzavřené a bezprašné místnosti v normální poloze. Připojte robotickou sekačku k dobíjecí stanici. Zajistěte uskladnění stroje tak, aby byl mimo pracovní dosah dětí.
- Robotickou sekačku skladujte vždy jen v provozuschopném stavu
- Kontrolujte pevné dotažení všech šroubů, poškozené či nečitelné výstražné a bezpečnostní symboly vyměňte za nové, pravidelně kontrolujte celkové opotřebení a řádný technický stav celého stroje. Opatřebované nebo poškozené díly vyměňte.
- Případné závady na stroji je nutno vždy odstranit ještě před uskladněním.

i Na robotickou sekačku ani dobíjecí stanici nikdy nepokládejte žádné předměty ani je na ní neskladujte.

Opětovné uvedení robotické sekačky do provozu po delší době nečinnosti:

- Příprava sečené plochy:
Odstraňte ze sečené plochy cizí tělesa. Pokud je tráva příliš vysoká, zkraťte ji pomocí běžné sekačky na trávu.
- Nainstalujte dobíjecí stanici (⇒ 9.5) a připojte omezovací drát. (⇒ 9.7)
- Nabít akumulátor (⇒ 15.8)
- Zkontrolujte čas a datum, v případě potřeby proveďte odpovídající úpravy. (⇒ 11.11)

- Zkontrolujte vyžínací plán a v případě potřeby ho odpovídajícím způsobem upravte. (⇒ 11.6)
- Zapnout automatiku (⇒ 11.5)
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
V případě potřeby aktivujte energ. režim GPRS (⇒ 11.11) a zapněte ochranu GPS. (⇒ 11.16)

17. Běžné náhradní díly

Žací nůž:

6309 702 0100

Akumulátor AAI 130 (MI 632):

6309 400 6510

Akumulátor AAI 200 (MI 632 P):

6309 400 6500

Kolík AFN 051:

6309 007 1000

Omezovací drát ARB 150:

0000 400 8610

Elektrický konektor ADV 010:

6909 007 1090

Svorkový konektor AKS 010:

6909 007 1095

18. Příslušenství

Pro stroj je k dispozici celá řada dalšího příslušenství.

Bližší informace obdržíte u Vašeho odborného prodejce VIKING, na internetu (www.stihl.cz) nebo v katalogu VIKING.



Z bezpečnostních důvodů se smí se strojem používat pouze příslušenství schválené firmou VIKING.

19. Opatření pro minimalizování opotřebení a zabránění vzniku škod

Důležité pokyny pro údržbu a ošetřování skupiny výrobků

Robotická sekačka poháněná akumulátorem

Firma VIKING v žádném případě neručí za škody na zdraví nebo materiální škody, které byly způsobeny nedodržováním pokynů v návodu na obsluhu, zejména pokynů týkajících se bezpečnosti, obsluhy a údržby, nebo použitím neschválených nástaveb nebo neschválených náhradních dílů.

Abyste zabránili poškození nebo nadměrnému opotřebení Vašeho stroje VIKING, bezpodmínečně dodržujte následující důležité pokyny:

1. Běžné spotřební náhradní díly

Některé díly strojů VIKING podléhají běžnému provoznímu opotřebení i při předepsaném použití. Tyto díly se proto musí v závislosti na způsobu a době použití vždy včas vyměnit.

Mezi tyto součásti patří mj. také:

- žací nůž,
- akumulátor.

2. Dodržování pokynů uvedených v tomto Návodu k použití

Při používání, údržbě a uskladnění stroje VIKING postupujte tak pečlivě, jak to popisuje tento Návod k použití. Za všechny škody, ke kterým došlo nedodržováním bezpečnostních pokynů a pokynů pro obsluhu a údržbu, odpovídá sám uživatel.

To platí zejména pro:

- nesprávnou manipulaci s akumulátorem (nabíjení, skladování),
- nesprávné elektrické připojení (nesprávné napětí),
- firmou VIKING neschválené úpravy stroje,
- použití neschváleného, nevhodného nebo kvalitativně nevyhovujícího nářadí nebo příslušenství stroje,
- použití stroje v rozporu s určením,
- použití stroje při sportovních nebo soutěžních akcích,
- následné škody, vzniklé dalším používáním stroje s vadnými součástmi.

3. Údržbářské práce

Všechny práce uvedené v odstavci „Údržba“ je nutno provádět pravidelně podle předepsaných intervalů.

Pokud tyto údržbářské práce nemůže provést sám uživatel, musí tím pověřit odborného prodejce.

VIKING doporučuje nechat provést všechny servisní práce a opravy výlučně prostřednictvím odborného prodejce VIKING.

Odborní prodejci VIKING jsou pravidelně školeni a disponují všemi potřebnými technickými informacemi.

Zanedbáním těchto prací mohou vzniknout škody, za které odpovídá sám uživatel.

K tomu patří kromě jiného:

- škody na stroji v důsledku nedostatečného nebo nesprávného způsobu čištění,
- koroze a jiné škody způsobené následkem neodborného uskladnění,

- poškození stroje způsobené použitím nekvalitních náhradních dílů,
- škody v důsledku pozdě nebo nedostatečně provedené údržby, resp. v důsledku servisních prací nebo oprav, které nebyly provedeny v servisní dílně odborného prodejce.

20. Ochrana životního prostředí

Obalové materiály, stroj a příslušenství jsou vyrobeny z recyklovatelných materiálů, tyto je nutno likvidovat podle příslušných předpisů.

Tříděný ekologický sběr a likvidace odpadových materiálů umožňuje opětovné použití cenných surovin. Z toho důvodu je nutno použitý stroj po ukončení obvyklé technické životnosti odevzdat do tříděného sběru druhotných surovin. Při likvidaci stroje dodržujte pokyny uvedené v kapitole „Likvidace použitých materiálů“. (⇒ 6.11)



Odpadní materiály jako akumulátory odevzdejte do sběrných tříděných surovin. Dodržujte platné místní předpisy.



Li-Ion

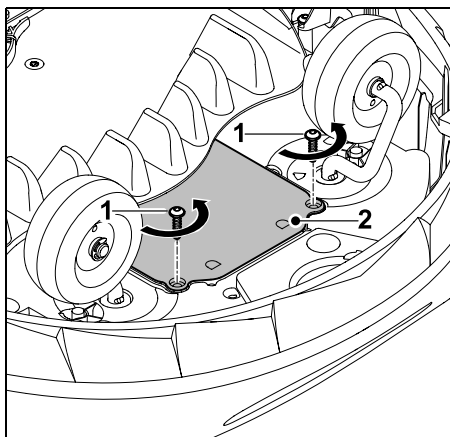
odpadu.

Použitě lithiové akumulátory nepatří do domácího odpadu, odevzdejte je u odborného prodejce nebo odneste do komunální sběrné zvláštního

20.1 Demontáž akumulátoru

- Aktivujte funkci blokování přístroje. (⇒ 5.2)

- Nastavte nejmenší výšku sečení.
(⇒ 9.3)
- Robotickou sekačku položte horní stranou dolů.



Vyšroubujte šrouby (1) a sejměte kryt (2).

- Vyměňte akumulátor z přihrádky na akumulátor (⇒ 9.2), nasadte kryt a zašroubujte šrouby.



Nebezpečí úrazu!

Dejte pozor, abyste akumulátor nepoškodili.

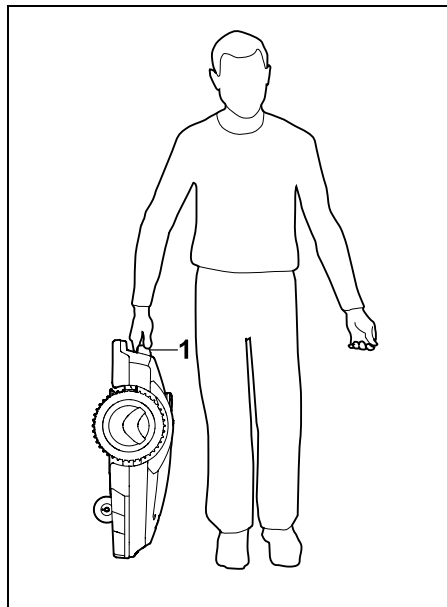
21. Přeprava stroje



Nebezpečí úrazu!

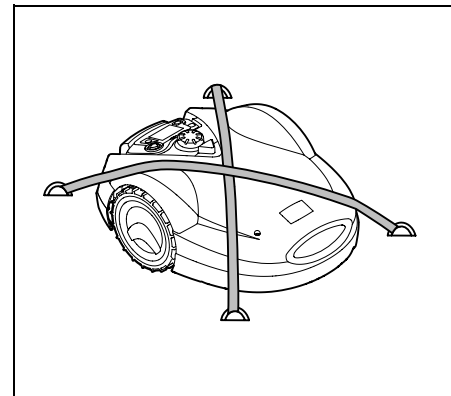
Před zahájením přepravy stroje si pečlivě přečtěte kapitolu „Pro vaši bezpečnost“ (⇒ 6.), zejména podkapitolu „Přeprava stroje“ (⇒ 6.5), a dodržujte přesně všechny bezpečnostní pokyny – funkce blokování přístroje musí být vždy aktivní. (⇒ 5.2)

21.1 Zvedání nebo přenášení stroje



Robotickou sekačku nadzvedněte za držadlo (1) a přeneste ji. Dbejte přitom vždy na dostatečný odstup žacího nože od těla, především od chodidel a nohou.

21.2 Upevnění stroje



Bezpečně upevněte robotickou sekačku na ložné ploše. Stroj přitom zajistěte pomocí vhodných vázacích prostředků (upínacích popruhů, lan), jak je zobrazeno na obrázku.

Proti posunutí zajistěte také příslušenství (např. dobíjecí stanici, malé díly), které přepravujete společně se strojem.

22. CE - Prohlášení výrobce o shodě

Výrobce

VIKING GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
A 6336 Langkampfen/Kufstein

tímto prohlašuje, že stroj

Automatická **sekačka na trávu** poháněná akumulátorem (MI)

Výrobní značka:

VIKING

Typ:

MI 632.0
MI 632.0 P
MI 632.0 C

Výrobní značka: VIKING
MI 632.0 PC
Sériové identifikační číslo 6309

s
dobíjecí stanicí

Výrobní značka: VIKING
Typ: ADO 600
Sériové identifikační číslo 6309

je ve shodě s požadavky následujících směrnic EU:
2002/96/EC, 2004/108/EC, 2006/42/EC, 2006/66/EC, 2011/65/EC

Modely MI 632.0 C, MI 632.0 PC navíc splňují požadavky následující směrnice EU:
1999/5/EC

Konstrukce těchto výrobků byla vyvinuta v souladu s následujícími normami:
EN 60335-1, EN 50636-2-107

Sestavení a uložení technické dokumentace:
Sven Zimmermann
VIKING GmbH

Rok výroby a sériové číslo jsou uvedeny na typovém štítku stroje.

Langkampfen,
2015-01-02 (RRRR-MM-DD)

VIKING GmbH



Sven Zimmermann

Vedoucí konstrukčního oddělení

Service organizace

Záruční a pozáruční servis Vám poskytne Váš prodejce. Informace o dalších prodejních a servisních místech Vám sdělí v zastoupení firmy A. STIHL pro ČR: Andreas STIHL, spol. s r. o. Chrlická 753 / 664 42 Modřice

23. Technické údaje

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Sériové identifikační číslo	6309
Systém sečení	Mulčovací žací ústrojí
Řezné ústrojí	Rotační nůž
Šířka záběru při sečení	30 cm
Otáčky řezného ústrojí	3150 ot./min
Typ akumulátoru	Lithium-iontový
Napětí akumulátoru U_{ss}	29 V
Výška sečení	20 - 60 mm
Třída ochrany	III
Druh ochrany	IPX1
Podle směrnice 2006/42/EC a normy EN 50636-2-107:	
Naměřená hladina akustického výkonu L_{WA}	61,0 dB(A)
Tolerance K_{WA}	2,0 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	63 dB(A)
Hladina akustického tlaku L_{pA}	50 dB(A)
Tolerance K_{pA}	2 dB(A)

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Délka	73 cm
Šířka	54 cm
Výška	27 cm

MI 632.0, MI 632.0 P:

Hmotnost (bez akumulátoru)	12 kg
----------------------------	-------

MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Hmotnost (bez akumulátoru)	12 kg
----------------------------	-------

MI 632.0, MI 632.0 C:

Maximální velikost sečené plochy	3000 m ²
Příkon	120 W
Síťový zdroj	HLG-120H 2,9 A

Označení akumulátoru	AAI 130
Energie akumulátoru	130 Wh
Kapacita akumulátoru	4,5 Ah
Hmotnost akumulátoru	1,10 kg

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Maximální velikost sečené plochy	4000 m ²
Výkon	185 W
Síťový zdroj	HLG-185H 4,4 A

Označení akumulátoru	AAI 200
Energie akumulátoru	194 Wh
Kapacita akumulátoru	6,8 Ah
Hmotnost akumulátoru	1,40 kg

Dobíjecí stanice ADO 600:

Napětí U_{SS}	42 V
Třída ochrany	III
Druh ochrany	IPX1
Hmotnost	3 kg

Síťový zdroj:

Napětí $U_{Stf.}$	100 - 240 V
Frekvence	50/60 Hz
Napětí U_{SS}	42 V
Třída ochrany	II
Druh ochrany	IP67

Přeprava akumulátorů VIKING:

Akumulátory VIKING splňují všechny požadavky, uvedené v Příručce UN ST/SG/AC.10/11/Rev. 5, díl III, odstavec 38.3.

V případě silniční přepravy může uživatel akumulátory VIKING bez problémů dopravit do místa použití stroje.


V případě letecké nebo námořní přepravy je nutno dodržovat platné národní předpisy příslušné země.

Další související pokyny týkající se transportu viz www.viking-garden.com/safety-data-sheets

REACH:

REACH je označení pro příslušné nařízení EU k registraci, hodnocení a schvalování chemikálií. Informace ohledně splnění podmínek Nařízení REACH (EU) č. 1907/2006, viz www.stihl.com/reach

24. Hlášení

Hlášení upozorňují na aktivní chyby, poruchy a dostupná doporučení.  Zobrazují se v dialogovém okně a mohou být vyvolána stisknutím tlačítka OK v nabídce „Hlášení“. (⇒ 11.9)

Doporučení a aktivní hlášení se zobrazují také pomocí indikátoru stavu. (⇒ 11.2)

V části s podrobnostmi o hlášení je možné vyvolat kód hlášení, okamžik jeho vygenerování, prioritu a četnost výskytu.

- **Doporučení** mají prioritu „Nízká“ nebo „Info“ a zobrazují se pomocí indikátoru stavu střídavě s textem „iMow připraven k prov.“ Robotická sekačka může dále pokračovat v provozu, obnoví se automatický režim. 
- **Poruchy** mají prioritu „Střední“ a vyžadují zásah uživatele.  Robotická sekačka může dále pokračovat v provozu až po odstranění poruchy.
- **Při výskytu závady** s prioritou „Vysoká“ se na displeji zobrazí text „Kontaktovat prodejce“.  Robotická sekačka může dále pokračovat v provozu až poté, co je závada odstraněna u odborného prodejce VIKING.



Pokud zůstane hlášení aktivní i po provedení navrhovaného opatření, kontaktujte odborného prodejce VIKING.

Závady, které může odstranit pouze odborný prodejce VIKING, nejsou v přehledu uvedeny. Pokud dojde k takovéto závadě, přečtěte odbornému prodejci 4místný kód a text závady.



MI 632 C, MI 632 PC:

Hlášení, která negativně ovlivňují provoz, budou hlášena také aplikaci. (⇒ 10.)

Robotická sekačka po odeslání hlášení přejde do pohotovostního režimu a za účelem úspory akumulátoru deaktivuje provoz mobilního telefonu.

Hlášení:

0001 – Ztráta dat
Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- byla provedena aktualizace softwaru stroje;
- pokles napětí;
- softwarová nebo hardwarová chyba.

Opatření:

- Po stisknutí tlačítka OK bude robotická sekačka pracovat podle předem nastavených parametrů – zkontrolujte nastavení (datum, čas, vyžínací plán) a případně jej upravte.

Hlášení:

0100 – Vybitý akumulátor
Nabit akumulátor

Možná příčina:

- Příliš nízké napětí akumulátoru

Jak odstranit problém:

- Postavit robotickou sekačku do dobřejcí stanice (⇒ 15.8)
-

Hlášení:

0180 – Nízká teplota
Nebylo dosaženo teplotního rozsahu

Možná příčina:

- Nízká teplota uvnitř robotické sekačky

Jak odstranit problém:

- Zahřát robotickou sekačku
-

Hlášení:

0181 – Vysoká teplota
Teplotní rozsah byl překročen

Možná příčina:

- Vysoká teplota uvnitř robotické sekačky

Jak odstranit problém:

- Ponechat robotickou sekačku vychladnout
-

Hlášení:

0183 – Vysoká teplota
viz hlášení 0181

Hlášení:

0185 – Vysoká teplota
viz hlášení 0181

Hlášení:

0186 – Nízká teplota
viz hlášení 0180

Hlášení:

0187 – Vysoká teplota
viz hlášení 0181

Hlášení:

0302 – Chyba hnacího motoru
Teplotní rozsah byl překročen

Možná příčina:

- Vysoká teplota v levém hnacím motoru

Jak odstranit problém:

- Ponechat robotickou sekačku vychladnout
-

Hlášení:

0305 – Chyba hnacího motoru
Levé kolo je zaseklé

Možná příčina:

- Přetížení levého hnacího kola

Jak odstranit problém:

- Vyčistit robotickou sekačku (⇒ 16.2)
 - Odstranit nerovnosti (výmoly, jámy) na sečené ploše
-

Hlášení:

0402 – Chyba hnacího motoru
Teplotní rozsah byl překročen

Možná příčina:

- Vysoká teplota v pravém hnacím motoru

Jak odstranit problém:

- Ponechat robotickou sekačku vychladnout

Hlášení:

0405 – Chyba hnacího motoru
Pravé kolo je zaseklé

Možná příčina:

- Přetížení pravého hnacího kola

Jak odstranit problém:

- Vyčistit robotickou sekačku (⇒ 16.2)
 - Odstranit nerovnosti (výmoly, jámy) na sečené ploše
-

Hlášení:

0502 – Chyba žacího motoru
Teplotní rozsah byl překročen

Možná příčina:

- Vysoká teplota v žacím motoru

Jak odstranit problém:

- Ponechat robotickou sekačku vychladnout
-

Hlášení:

0505 – Chyba žacího motoru
Žací nůž je zaseklý

Možná příčina:

- Nelze zapnout žací motor.
- Přetížení žacího motoru

Odstranění problémů:

- Vyčistit žací nůž a žací ústrojí (⇒ 16.2)
- Nastavit větší výšku sečení (⇒ 9.3)
- Odstranit nerovnosti (výmoly, jámy) na sečené ploše

Hlášení:

0701 – Chyba akumulátoru
Mimo teplotní rozsah

Možná příčina:

- Příliš nízká nebo vysoká teplota v akumulátoru

Jak odstranit problém:

- Nechat robotickou sekačku zahřát nebo vychladnout – dodržovat přípustný rozsah teplot akumulátoru (⇒ 6.4)

Hlášení:

0703 – Vybitý akumulátor
viz hlášení 0100

Hlášení:

0704 – Vybitý akumulátor
viz hlášení 0100

Hlášení:

1000 – Překlopení
Přípustný byl překročen

Možná příčina:

- Čidlo sklonu zaznamenalo překlopení stroje.

Jak odstranit problém:

- Postavit robotickou sekačku na kola, zkontrolovat, zda není poškozená, a potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

1010 – iMow zvednutý
Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- Robotická sekačka byla zvednuta za kapotu.

Odstranění problémů:

- Zkontrolovat pohyblivost kapoty a potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

1020 – Stisknuto tlačítko STOP
Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- Bylo stisknuto tlačítko STOP.

Jak odstranit problém:

- Potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

1030 – Závada krytu
Zkontrolovat kapotu
Poté stisknout OK

Možná příčina:

- Nelze rozpoznat kapotu.

Jak odstranit problém:

- Zkontrolovat pohyblivost a upevnění kapoty a potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

1100 – Ovládací konzola
Ovládací konzola během jízdy vyjmuta

Možná příčina:

- Ovládací konzola byla vyjmuta během automatického provozu.

Jak odstranit problém:

- Potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK – vložení ovládací konzoly se obnoví automatický režim

Hlášení:

1120 – Kapota blokována
Zkontrolovat kapotu
Poté stisknout OK

Možná příčina:

- Došlo ke kolizi, která zablokovala stroj.

Jak odstranit problém:

- Uvolnit robotickou sekačku, v případě potřeby odstranit překážku nebo změnit trasu vedení omezovacího drátu – poté potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK
- Zkontrolovat pohyblivost kapoty a potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

1125 – Odstranit překážku
Zkontrol. vedení drátu

Možná příčina:

- Nepřesné uložení omezovacího drátu

Jak odstranit problém:

- Zkontrolovat trasu uložení omezovacího drátu, zkontrolovat vzdálenosti pomocí pravítka iRuler (⇒ 12.3)

Hlášení:

1130 – Je zaseklé
Uvolnit iMow
Poté stisknout OK

Možná příčina:

- Robotická sekačka stojí zaseklá na místě.
- Hnací kola se protáčí.

Jak odstranit problém:

- Uvolnit robotickou sekačku, odstranit nerovnosti na sečené ploše nebo změnit trasu vedení omezovacího drátu – poté potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

- Vyčistit hnací kola, v případě potřeby zablokovat provoz v dešti – poté hlášení potvrdit stisknutím tlačítka OK (⇒ 11.12)

Hlášení:

1135 – Mimo

Postavit iMow na sečenou plochu

Možná příčina:

- Robotická sekačka se nachází mimo sečenou plochu.

Odstranění problému:

- Vrátit robotickou sekačku na sečenou plochu

Hlášení:

1140 – Příliš příkré

Zkontrol. vedení drátu

Možná příčina:

- Čidlo sklonu zaznamenalo svah se sklonem nad 19°.

Jak odstranit problém:

- Změnit trasu uložení omezovacího drátu, vyčlenit plochy trávníku se sklonem nad 19°

Hlášení:

1160 – Stisknuta rukojeť

Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- Robotická sekačka byla zvednuta za držadlo pro nošení.

Opatření:

- Potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK.

Hlášení:

1170 – Žádný signál

Zkontrol. signál drátu

Možná příčina:

- Během provozu stroje došlo k přerušení příjmu signálu drátu.
- Robotická sekačka se nachází mimo sečenou plochu.
- Dobíjecí stanice popř. elektronické součásti byly vyměněny.

Odstranění problému:

- zkontrolovat napájení dobíjecí stanice
- zkontrolovat funkčnost kontrolky LED na dobíjecí stanici – červená kontrolka LED má svítit po celou dobu provozu stroje (⇒ 13.1)
- vrátit robotickou sekačku na sečenou plochu
- propojit robotickou sekačku a dobíjecí stanice (⇒ 11.16)

Hlášení:

1180 – Zadokování iMow

Automatické zadokování není možné

Možná příčina:

- Dobíjecí stanice nebyla nalezena.

Jak odstranit problém:

- Zkontrolujte funkčnost kontrolky LED na dobíjecí stanici, v případě potřeby dobíjecí stanici zapněte (⇒ 13.1)
- Zkontrolujte, zda se stroj správně připojuje k dobíjecí stanici (⇒ 15.7)

Hlášení:

1190 – Chyba dokování

Dob. stanice obsazena

Možná příčina:

- Dobíjecí stanice je obsazena druhou robotickou sekačkou.

Jak odstranit problém:

- Připojit robotickou sekačku k dobíjecí stanici, až bude volná

Hlášení:

1200 – Chyba žacího motoru

viz hlášení 0505

Hlášení:

1210 – Chyba hnacího motoru

Kolo je zaseklé

Možná příčina:

- Přetížení hnacího kola

Jak odstranit problém:

- Vyčistit robotickou sekačku (⇒ 16.2)
- Odstranit nerovnosti (výmoly, jámy) na sečené ploše

Hlášení:

1220 – Byl rozpoznán déšť

Sečení přerušeno

Možná příčina:

- Etapy sečení byly přerušeny deštěm nebo nebyly zahájeny.

Jak odstranit problém:

- Neprovádět žádnou další činnost, v případě potřeby nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)

Hlášení:

2000 – Problém se signálem
Zadokování iMow

Možná příčina:

- Chyba signálu drátu, nutné seřízení.

Opatření:

- Postavit robotickou sekačku do dobíjecí stanice a poté stisknout tlačítko OK.
-

Hlášení:

2010 – Výměna žacího nože
Bylo dosaženo přípustné životnosti

Možná příčina:

- Žací nůž je v provozu více než 200 hodin, nutná výměna

Jak odstranit problém:

- Výměna žacího nože, poté „Výměna nože“ v nabídce „Servis“ (⇒ 16.4)
-

Hlášení:

2020 – Doporučení
Roční kontrola u odborného prodejce

Možná příčina:

- Doporučený servis přístroje

Jak odstranit problém:

- Nechte provést roční kontrolu u odborného prodejce VIKING
-

Hlášení:

2030 – Akumulátor
Bylo dosaženo přípustné životnosti

Možná příčina:

- Nutná výměna akumulátoru

Jak odstranit problém:

- Nechat akumulátor vyměnit u odborného prodejce VIKING
-

Hlášení:

2032 – Chyba akumulátoru při nabíjení
viz hlášení 0701

Hlášení:

2040 – Chyba akumulátoru při zahájení sečení
viz hlášení 0701

Hlášení:

2050 – Přizpůsob. vyžín. plán
Prodloužit aktiv. doby

Možná příčina:

- Byly zkráceny nebo vymazány aktivní doby, případně byla prodloužena doba sečení – uložené aktivní doby nejsou dostačující pro nezbytné etapy sečení.

Jak odstranit problém:

- Prodloužit aktiv. doby (⇒ 11.7) nebo zkrátit dobu sečení (⇒ 11.8)
-

Hlášení:

2060 – Sečení ukončeno
Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- Sečení na vedlejší ploše úspěšně ukončeno

Jak odstranit problém:

- Robotickou sekačku postavte na sečenou plochu a připojte ji k dobíjecí stanici, aby se nabil akumulátor (⇒ 15.7)
-

Hlášení:

2070 – Signál GPS
Žádný příjem na okraji

Možná příčina:

- Celý okraj sečené plochy se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Zopakujte objíždění okraje (⇒ 11.14)
 - Za účelem podrobné diagnostiky kontaktujte odborného prodejce VIKING
-

Hlášení:

2071 – Signál GPS
Žádný příjem u Výchozí bod 1

Možná příčina:

- Výchozí bod 1 se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Změňte polohu Výchozího bodu 1 (⇒ 11.15)
-

Hlášení:

2072 – Signál GPS
Žádný příjem u Výchozí bod 2

Možná příčina:

- Výchozí bod 2 se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Změňte polohu Výchozího bodu 2 (⇒ 11.15)
-

Hlášení:

2073 – Signál GPS
Žádný příjem u Výchozí bod 3

Možná příčina:

- Výchozí bod 3 se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Změňte polohu Výchozího bodu 3 (⇒ 11.15)
-

Hlášení:

2074 – Signál GPS
Žádný příjem u Výchozí bod 4

Možná příčina:

- Výchozí bod 4 se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Změňte polohu Výchozího bodu 4 (⇒ 11.15)
-

Hlášení:

2075 – Signál GPS
Žádný příjem v požadované zóně

Možná příčina:

- Požadovaná zóna se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Určete novou požadovanou zónu (⇒ 10.)
-

Hlášení:

2076 – Signál GPS
Požadovaná zóna nebyla nalezena

Možná příčina:

- Požadovanou zónu nebylo možné při objíždění okraje nalézt

Jak odstranit problém:

- Určete novou požadovanou zónu. Dbejte na to, aby se požadovaná zóna a omezovací drát překrývaly (⇒ 10.)
-

Hlášení:

2077 – Požadovaná zóna
Požadovaná zóna mimo domov. oblast

Možná příčina:

- Požadovaná zóna se nachází mimo uloženou domovskou oblast

Jak odstranit problém:

- Určete novou požadovanou zónu (⇒ 10.)
-

Hlášení:

2080 – Síť
Žádný příjem GPRS

Možná příčina:

- Nelze navázat spojení GPRS, sečená plocha se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Za účelem podrobné diagnostiky kontaktujte odborného prodejce VIKING
-

Hlášení:

2100 – Ochrana GPS
Mimo domovskou oblast
Stroj zablokován

Možná příčina:

- Robotická sekačka se vzdálila od domov. oblasti

Jak odstranit problém:

- Přemístěte robotickou sekačku zpět do domovské oblasti a zadejte kód PIN (⇒ 5.10)
-

Hlášení:

2110 – Ochrana GPS
Nové stanoviště
Nutná nová instalace

Možná příčina:

- Robotická sekačka byla uvedena do provozu na jiné sečené ploše. Signál drátu druhé dobíjecí stanice byl již uložen.

Jak odstranit problém:

- Proveďte novou instalaci (⇒ 11.14)
-

Hlášení:

2200 – Stav SIM
Prodloužit smlouvu

Možná příčina:

- Zanedlouho uplyne platnost servisní smlouvy M2M

Jak odstranit problém:

- Prodlužte smlouvu – další informace vám k tomu poskytne odborný prodejce VIKING
-

Hlášení:

4001 – Interní chyba
Mimo teplotní rozsah

Možná příčina:

- Příliš nízká nebo vysoká teplota v akumulátoru nebo uvnitř stroje

Jak odstranit problém:

- Nechat robotickou sekačku zahřát nebo vychladnout – dodržovat přípustný rozsah teplot akumulátoru (⇒ 6.4)

Hlášení:

4002 – Překlopení
viz hlášení 1000

Hlášení:

4003 – Zvednuta kapota
Zkontrolovat kapotu
Poté stisknout OK

Možná příčina:

- Kapota byla zvednuta.

Jak odstranit problém:

- Zkontrolovat kapotu a potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

Hlášení:

4004 – Interní chyba
Pro uvolnění stiskněte OK

Možná příčina:

- Chyby v programu
- Výpadek proudu během automatického provozu
- Robotická sekačka se nachází mimo sečenou plochu.

Jak odstranit problém:

- Potvrdit hlášení stisknutím tlačítka OK

- Zkontrolovat napájení dobíjecí stanice – červená kontrolka LED musí svítit po celou dobu provozu stroje, poté stisknout tlačítko OK (⇒ 13.1)
- Postavit robotickou sekačku na sečenou plochu a stisknout tlačítko OK

Hlášení:

4005 – Interní chyba
viz hlášení 4004

Hlášení:

4006 – Interní chyba
viz hlášení 4004

Hlášení:

4008 – Interní chyba
viz hlášení 4004

25. Hledání závad

- ✂ případně vyhledejte pomoc odborného prodejce, VIKING doporučuje odborného prodejce VIKING.

Závada:

Robotická sekačka pracuje v nesprávný čas

Možná příčina:

- Nesprávné nastavení času a data
- Nesprávné nastavení aktivních dob
- Stroj uvedla do provozu neoprávněná osoba.

Jak odstranit problém:

- Nastavit čas a datum (⇒ 11.11)
- Nastavit aktivní doby (⇒ 11.6)
- Nastavit bezpečnostní stupeň „Střední“ nebo „Vysoká“ (⇒ 11.16)

Závada:

Robotická sekačka během aktivní doby nepracuje.

Možná příčina:

- Akumulátor se nabíjí.
- Automatika vypnuta
- Aktivní doba byla deaktivována.
- Byl rozpoznán déšť
- Trávník byl daný týden sečen po nezbytně nutnou dobu a není třeba aktivovat další etapu sečení.
- Na displeji je zobrazeno hlášení.
- Nesprávně vložená ovládací konzola
- Dobíjecí stanice není připojena k elektrické síti.

Jak odstranit problém:

- Nechat akumulátor nabít (⇒ 15.8)
- Zapnout automatiku (⇒ 11.5)
- Aktivovat příslušnou aktivní dobu (⇒ 11.7)
- Nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)
- Není třeba provádět žádnou další akci, etapy sečení se automaticky rozloží po celém týdnu – v případě potřeby spustit etapu sečení příkazem „Sečení“ (⇒ 11.5)
- Odstraňte zobrazenou poruchu a hlášení potvrdit stisknutím tlačítka OK (⇒ 11.9)
- Vložit ovládací konzolu (⇒ 15.2)
- Zkontrolovat napájení dobíjecí stanice (⇒ 9.5)

Závada:

Robotická sekačka nereaguje na příkazy „Spustit sečení“ ani „Spustit sečení se zpožděním“.

Možná příčina:

- Nedostatečně nabitý akumulátor
- Byl rozpoznán déšť
- Nesprávně vložená ovládací konzola
- Na displeji je zobrazeno hlášení.

- Bylo stisknuto tlačítko návratu do výchozí polohy na dobíjecí stanici – aktivní volání.

Jak odstranit problém:

- Nabít akumulátor (⇒ 15.8)
- Nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)
- Vložit ovládací konzolu (⇒ 15.2)
- Odstraňte zobrazenou poruchu a hlášení potvrdit stisknutím tlačítka OK (⇒ 11.9)
- Stisknutím tlačítka návratu do výchozí polohy deaktivujte volání nebo stroj po připojení k dobíjecí stanici znovu odeslat na sečenou plochu

Závada:

Robotická sekačka nepracuje a na displeji není nic zobrazeno.

Možná příčina:

- Stroj je v pohotovostním režimu.
- Vadný akumulátor

Odstranění problémů:

- Stisknutím libovolného tlačítka uveďte robotickou sekačku do aktivního stavu – zobrazí se indikátor stavu (⇒ 11.2)
- Vyměnit akumulátor (✘)

Závada:

Robotická sekačka je hlučná a vibruje.

Možná příčina:

- Poškozený žací nůž
- Silně znečištěné žací ústrojí

Jak odstranit problém:

- Výměna žacího nože – odstranit překážky z plochy trávníku (⇒ 16.4), (✘)
- Vyčistit žací ústrojí (⇒ 16.2)

Závada:

Horší kvalita mulčování nebo sečení

Možná příčina:

- Příliš vysoká tráva v poměru k nastavené výšce sečení
- Velice mokrá tráva
- Otupený nebo opotřebovaný žací nůž
- Nedostatečný počet aktivních dob, příliš krátká doba sečení
- Nesprávně nastavená velikost sečené plochy
- Příliš vysoká tráva na sečené ploše
- Dlouhé klidové fáze

Jak odstranit problém:

- Nastavit výšku sečení (⇒ 9.3)
- Nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)
Posunout aktivní doby (⇒ 11.7)
- Výměna žacího nože (⇒ 16.4), (✘)
- Prodloužit nebo doplnit aktiv. doby (⇒ 11.7)
Prodloužit dobu sečení (⇒ 11.8)
- Vytvořit nový vyžínací plán (⇒ 11.8)
- Aby bylo možné dosáhnout co nejlepších výsledků sečení, potřebuje robotická sekačka k posečení určité velikosti sečené plochy až 2 týdny.
- Povolit sečení v dešti (⇒ 11.12)
Prodloužit aktiv. doby (⇒ 11.7)

Závada:

Zobrazení na displeji v cizím jazyce

Možná příčina:

- Jazyk byl změněn.

Jak odstranit problém:

- Nastavit jazyk (⇒ 11.11)

Závada:

Na sečené ploše vznikají hnědá místa (odkrývá se zemina).

Možná příčina:

- Nadměrná doba sečení v poměru k sečené ploše
- Omezovací drát byl položen v příliš úzkých poloměrech.
- Nesprávně nastavená velikost sečené plochy

Jak odstranit problém:

- Zkrátit dobu sečení (⇒ 11.8)
- Upravit trasu vedení omezovacího drátu (⇒ 9.6)
- Vytvořit nový vyžínací plán (⇒ 11.8)

Závada:

Etapy sečení jsou výrazně kratší než obvykle.

Možná příčina:

- Příliš vysoká nebo mokrá tráva
- Silně znečištěný stroj (žací ústrojí, hnací kola)
- Akumulátor je u konce své životnosti.

Jak odstranit problém:

- Nastavit výšku sečení (⇒ 9.3)
Nastavit dešťové čidlo (⇒ 11.12)
Posunout aktivní doby (⇒ 11.7)
- Vyčistit stroj (⇒ 16.2)
- Vyměnit akumulátor – postupovat v souladu s doporučením zobrazeným na displeji (✘), (⇒ 11.9)

Závada:

Robotická sekačka je připojena k dobíjecí stanici, akumulátor se však nenabíjí

Možná příčina:

- Akumulátor je dostatečně nabitý.
- Dobíjecí stanice není připojena k elektrické síti.

- Chybné připojení stroje k dobíjecí stanici
- Zkorodované nabíjecí kontakty

Odstranění problémů:

- Neprovádět žádnou další činnost – nabíjení akumulátoru probíhá automaticky v okamžiku, kdy napětí poklesne pod určitou hodnotu.
- Zkontrolovat napájení dobíjecí stanice (⇒ 9.5)
- Odstavit robotickou sekačku na sečené ploše, odeslat ji zpět do dobíjecí stanice (⇒ 11.5) a zkontrolovat, zda se správně připojí k dobíjecí stanici – pokud ne, upravit polohu dobíjecí stanice (⇒ 9.5)
- Vyměnit nabíjecí kontakty (✖)

Závada:

Vadný proces zadokování stroje

Možná příčina:

- Nerovnosti v oblasti příjezdu k dobíjecí stanici
- Znečištěná hnací kola nebo základová deska
- Nesprávně uložený omezovací drát v oblasti dobíjecí stanice
- Nezkřácené konce omezovacího drátu

Jak odstranit problém:

- Odstranit nerovnosti v oblasti příjezdu k dobíjecí stanici (⇒ 9.5)
- Vyčistit hnací kola a základovou desku dobíjecí stanice (⇒ 16.2)
- Znovu uložit omezovací drát – dbát na správnou instalaci v oblasti dobíjecí stanice (⇒ 9.6)
- Zkrátit omezovací drát podle uvedeného popisu a uložit ho tak, aby volné konce nebyly příliš dlouhé – zbývající délku nenavíjet (⇒ 9.7)

Závada:

Robotická sekačka přešla omezovací drát

Možná příčina:

- Nesprávně uložený omezovací drát, nesprávně zvolené vzdálenosti
- Příliš velký sklon sečené plochy
- Na robotickou sekačku působí rušivé pole.

Jak odstranit problém:

- Zkontrolovat trasu uložení omezovacího drátu (⇒ 11.14), zkontrolovat vzdálenosti pomocí pravítka iRuler (⇒ 12.3)
- Zkontrolovat trasu uložení omezovacího drátu, vymezit zóny s příliš velkým sklonem svahu (⇒ 11.14)
- Kontaktovat odborného prodejce VIKING (✖)

Závada:

Robotická sekačka často stojí zaseklá na místě.

Možná příčina:

- Příliš malá výška sečení
- Znečištěná hnací kola
- Jámy nebo překážky na sečené ploše

Odstranění problémů:

- Nastavit větší výšku sečení (⇒ 9.3)
- Vyčistit hnací kola (⇒ 16.2)
- Vyplnit jámy na sečené ploše, nainstalovat uzavřené plochy kolem překážek, jako např. kořenů, odstranit překážky (⇒ 9.6)

Závada:

Nárazové čidlo se neaktivuje, když robotická sekačka narazí na překážku

Možná příčina:

- Překážka je nižší než 10 cm.

- Překážka není pevně spojená se zemí – např. spadlé ovoce nebo tenisový míček.

Jak odstranit problém:

- Odstranit překážku nebo ji ohradit jako uzavřenou plochu (⇒ 12.8)
- Odstranit překážku

Závada:

Stopy po kolech u obvodu sečené plochy

Možná příčina:

- Příliš časté sečení u okraje sečené plochy
- Využívání výchozích bodů
- Akumulátor je u konce své životnosti a dobíjí se tedy velmi často.

Jak odstranit problém:

- Vypnout sečení u okraje sečené plochy nebo nastavit interval sečení na jedenkrát týdně (⇒ 11.14)
- Pokud to sečená plocha umožňuje, zajistit, aby se všechny etapy sečení zahajovaly u dobíjecí stanice (⇒ 11.15)
- Vyměnit akumulátor – postupovat v souladu s doporučením zobrazeným na displeji (✖), (⇒ 24.)

Závada:

Nesečená tráva u okraje sečené plochy

Možná příčina:

- Funkce sečení u okraje vypnuta
- Nepřesné uložení omezovacího drátu
- Tráva mimo dosah žacího nože

Jak odstranit problém:

- Sekat trávu u okraje jednou nebo dvakrát týdně (⇒ 11.14)
- Zkontrolovat trasu uložení omezovacího drátu (⇒ 11.14), zkontrolovat vzdálenosti pomocí pravítka iRuler (⇒ 12.3)

- Nesečené oblasti pravidelně upravovat pomocí vhodného vyžínače

Závada:

Žádný signál drátu

Možná příčina:

- dobíjecí stanice je vypnuta – kontrolky nesvítí;
- dobíjecí stanice není připojena k elektrické síti – kontrolky nesvítí;
- omezovací drát není připojen k dobíjecí stanici – bliká červená kontrolka;
- omezovací drát byl přerušen – bliká červená kontrolka;
- robotická sekačka není spárována s dobíjecí stanicí;
- vadná elektronika.

Opatření:

- zapnout dobíjecí stanici (⇒ 13.1);
- zkontrolovat napájení dobíjecí stanice (⇒ 9.5);
- připojit omezovací drát k dobíjecí stanici (⇒ 9.7);
- hledat lom drátu (⇒ 16.6) a poté opravit omezovací drát pomocí elektrických konektorů (⇒ 12.12);
- spojit robotickou sekačku a dobíjecí stanici (⇒ 11.16);
- kontaktovat odborného prodejce VIKING (✖).

Závada:

Robotická sekačka nepřijímá signál GPS

Možná příčina:

- Právě se vytváří spojení s družicemi
- 3 nebo méně družic v pracovním dosahu

- Stroj se nachází v oblasti nepokryté signálem

Jak odstranit problém:

- Není třeba provádět žádnou další akci, navázání spojení může trvat několik minut
- Obejděte nebo odstraňte stínící překážky (např. stromy, přístřešky)

Závada:

Robotické sekačky se nedaří navázat spojení s mobilním telefonem

Možná příčina:

- Sečená plocha se nachází v oblasti nepokryté signálem
- Uplynula platnost servisní smlouvy M2M
- Rádiový modul není aktivován

Jak odstranit problém:

- Prodlužte smlouvu u odborného prodejce VIKING (✖)
- Nechte aktivovat rádiový modul odborným prodejcem VIKING (✖)

Závada:

Robotická sekačka není pomocí aplikace k zastavení

Možná příčina:

- Robotická sekačka v pohotovostním režimu
- Žádné internetové spojení
- Robotická sekačka není přiřazena ke správné e-mailové adrese

Jak odstranit problém:

- Aktivujte robotickou sekačku stisknutím tlačítka, nastavte energ. režim „GPRS“ (⇒ 11.11)
- Stroj, na kterém je nainstalována aplikace, je spojen s internetem
- Opravte e-mailovou adresu (⇒ 10.)

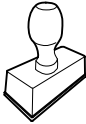
26. Servisní plán

26.1 Potvrzení předání

Model: _____

Sériové číslo:

Datum:



Další servis

Datum:

26.2 Potvrzení servisu

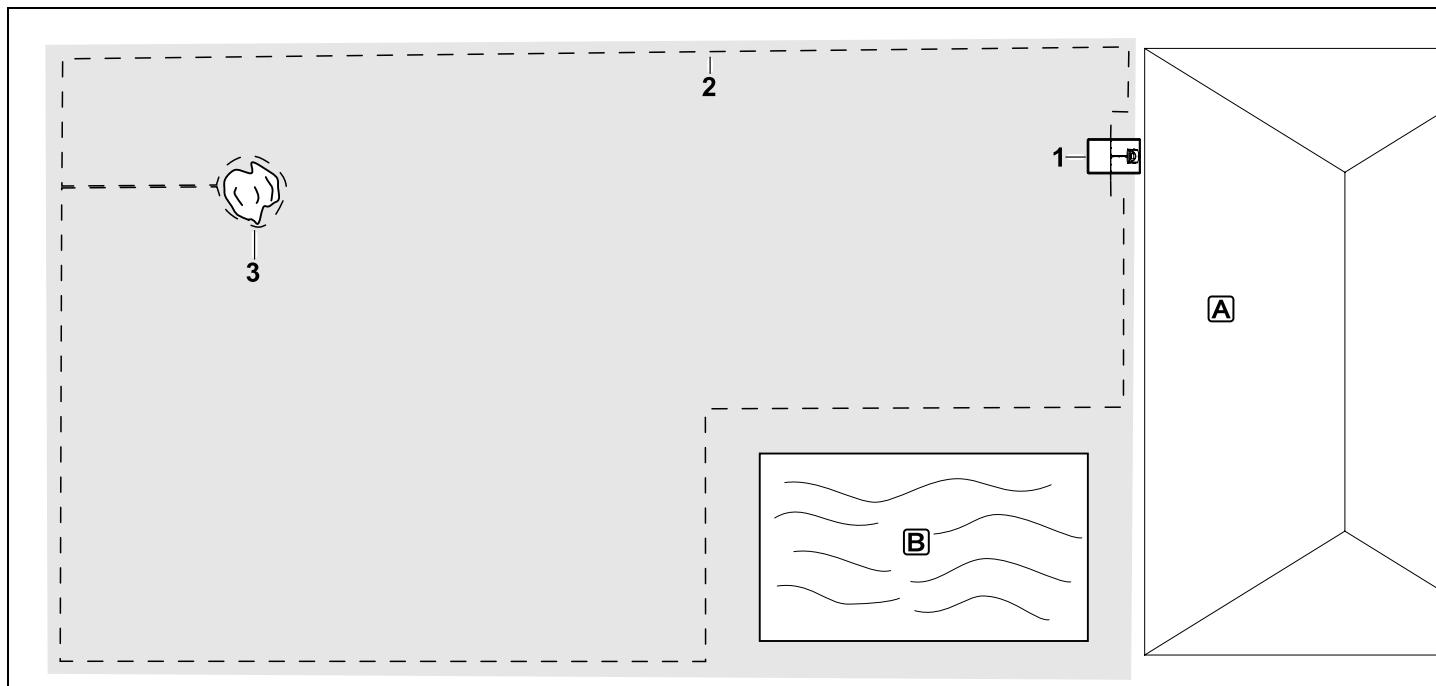


Při provádění údržbářských prací odevzdejte tento Návod k použití Vašemu odbornému prodejci VIKING. Ten pak do předtištěných polí potvrdí provedení servisních prací.

Servis proveden dne

Datum dalšího servisu

27. Příklady pro instalaci



Pravouhlá sečená plocha s jedním stromem a bazénem

Dobíjecí stanice:

Stanoviště (1) v bezprostřední blízkosti domu **A**

Uzavřená plocha:

Omezovací drát nainstalujte kolem samostatně stojícího stromu (3) tak, aby vycházel z propojovacího vodiče uložené pod pravým úhlem k okraji sečené plochy.

Bazén:

Z bezpečnostních důvodů (předepsaný odstup drátu je omezovací drát (2) veden mimo bazén **B**).

Odstupy drátu: (⇒ 12.3)

27 cm, příp. **9 cm** od okraje,

27 cm kolem stromu,

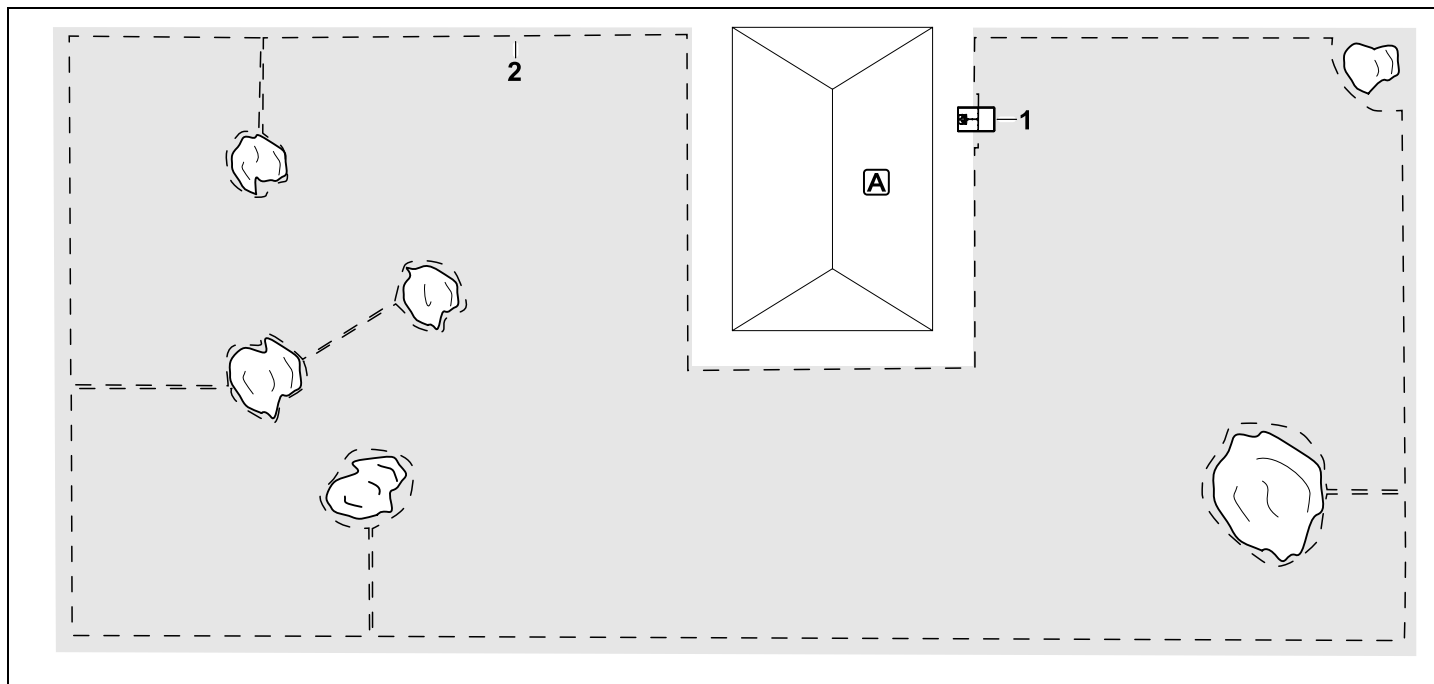
100 cm od vodní plochy.

Programování:

Po stanovení velikosti sečené plochy není třeba provádět žádná další nastavení.

Zvláštnosti:

Neupravené oblasti kolem bazénu pravidelně manuálně sečte pomocí vhodného vyžinače.



Sečená plocha tvaru U s několika samostatně stojícími stromy

Dobíjecí stanice:

Stanoviště (1) v bezprostřední blízkosti domu (A)

Uzavřené plochy:

Omezovací drát nainstalujte kolem samostatně stojících stromů tak, aby vycházel z propojovací cestičky uložené pod pravým úhlem k obvodu sečené plochy (2). Propojovací cestička tak spojí 2 uzavřené plochy.

Odstupy drátu: (⇒ 12.3)

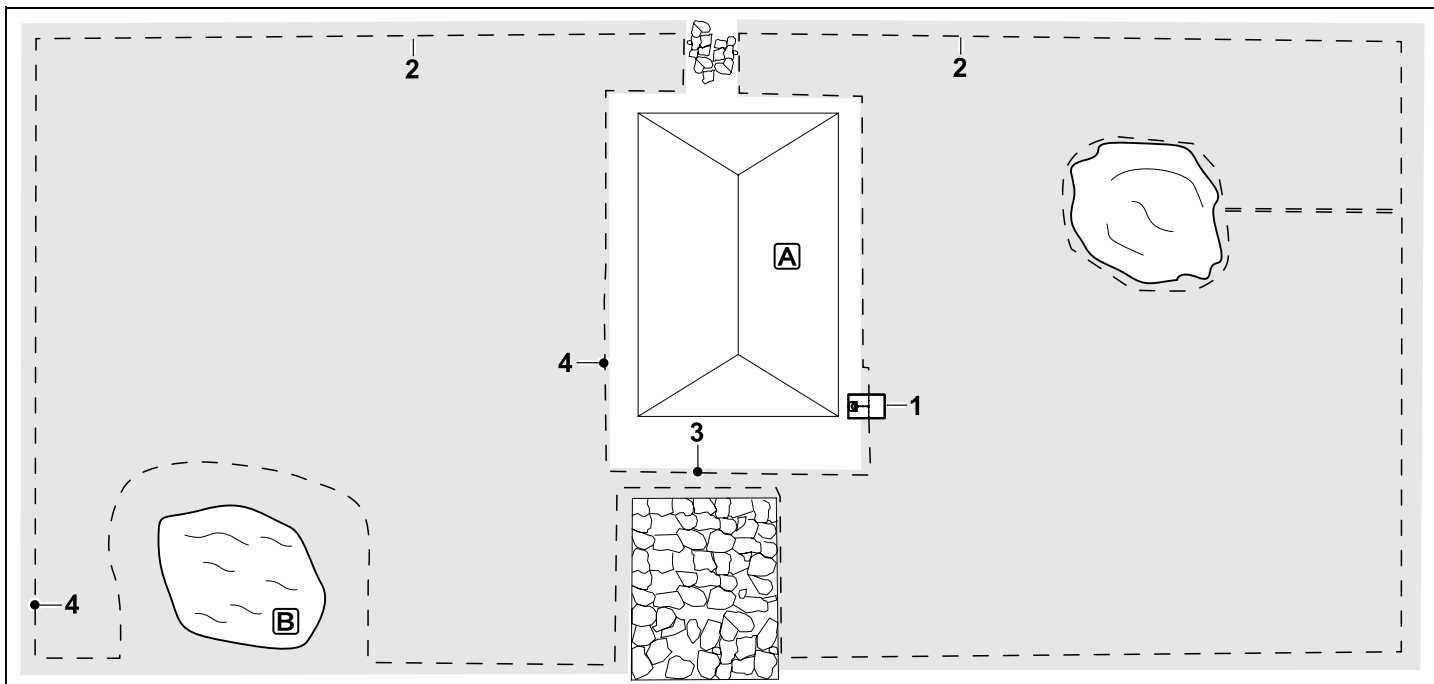
27 cm, příp. 9 cm od okraje,
27 cm kolem stromů.

Programování:

Po stanovení velikosti sečené plochy není třeba provádět žádná další nastavení.

Zvláštnosti:

Strom v rohu sečené plochy – Trávu za vymezeným stromem pravidelně udržujte pomocí vhodného vyžínače nebo ji nechte volně růst.



Sečená plocha rozdělená na dvě části s rybníčkem a samostatně stojícím stromem

Dobíjecí stanice:

Stanoviště (1) v bezprostřední blízkosti domu **A**

Uzavřená plocha:

Omezovací drát nainstalujte kolem samostatně stojícího stromu tak, aby vycházel z propojovací cestičky uložené pod pravým úhlem k okraji sečené plochy.

Rybníček:

Z bezpečnostních důvodů (předepsaný odstup drátu) je omezovací drát (2) veden mimo rybníček **B**.

Odstupy drátu: (⇒ 12.3)

27 cm, příp. **9 cm** od okraje nebo teras,
27 cm kolem stromu,
100 cm od vodní plochy.

Úzké místo:

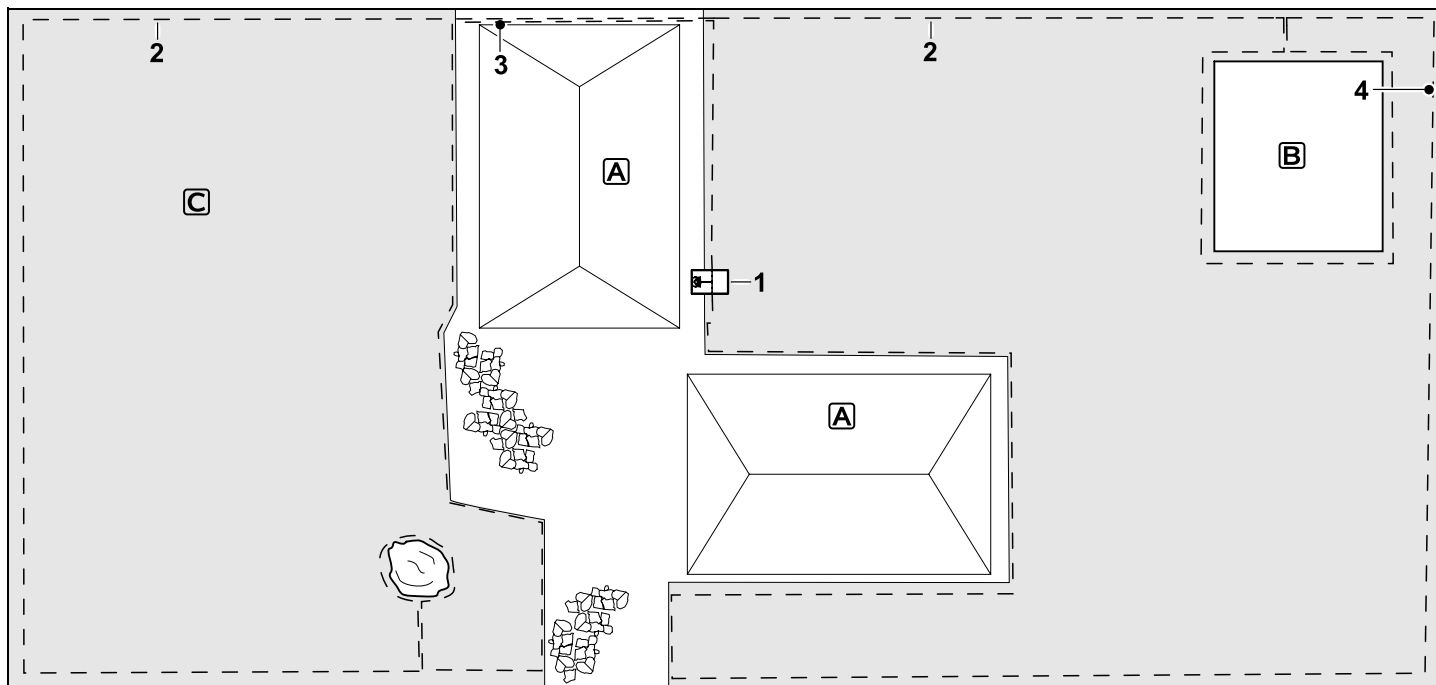
Instalace úzkého průchodu (3) při odstupu drátu **18 cm** (⇒ 12.10)

Programování:

Určete celkovou velikost sečené plochy, naprogramujte 2 výchozí body (4) (v blízkosti dobíjecí stanice a v klikatém rohu u jezírka) – četnost startů se musí vždy pohybovat v rozsahu 20 % až 25 % (⇒ 11.15)

Zvláštnosti:

Neupravované oblasti, např. kolem rybníčku, pravidelně manuálně sečte nebo je upravujte pomocí vhodného vyžínače.



Dvě části sečené plochy – robotická sekačka nemůže samostatně přejet z jedné části na druhou.

Dobíjecí stanice:

Stanoviště (1) v bezprostřední blízkosti domů (A)

Uzavřené plochy:

Omezovací drát nainstalujte kolem samostatně stojícího stromu a zeleninové zahrádky (B) tak, aby vycházel z propojovací cestičky uložené pod pravým úhlem k obvodu sečené plochy.

Odstupy drátu: (⇒ 12.3)

27 cm, příp. 9 cm od okraje (2) nebo teras,
27 cm kolem stromu a zeleninové

zahrádky,
54 cm při minimální vzdálenosti v úzkých místech za zeleninovou zahrádkou.

Sousedící instalace:

Při instalaci sousedící plochy (C) uložte drát propojovací cestičky (3) na terase domu do kabelového kanálu.

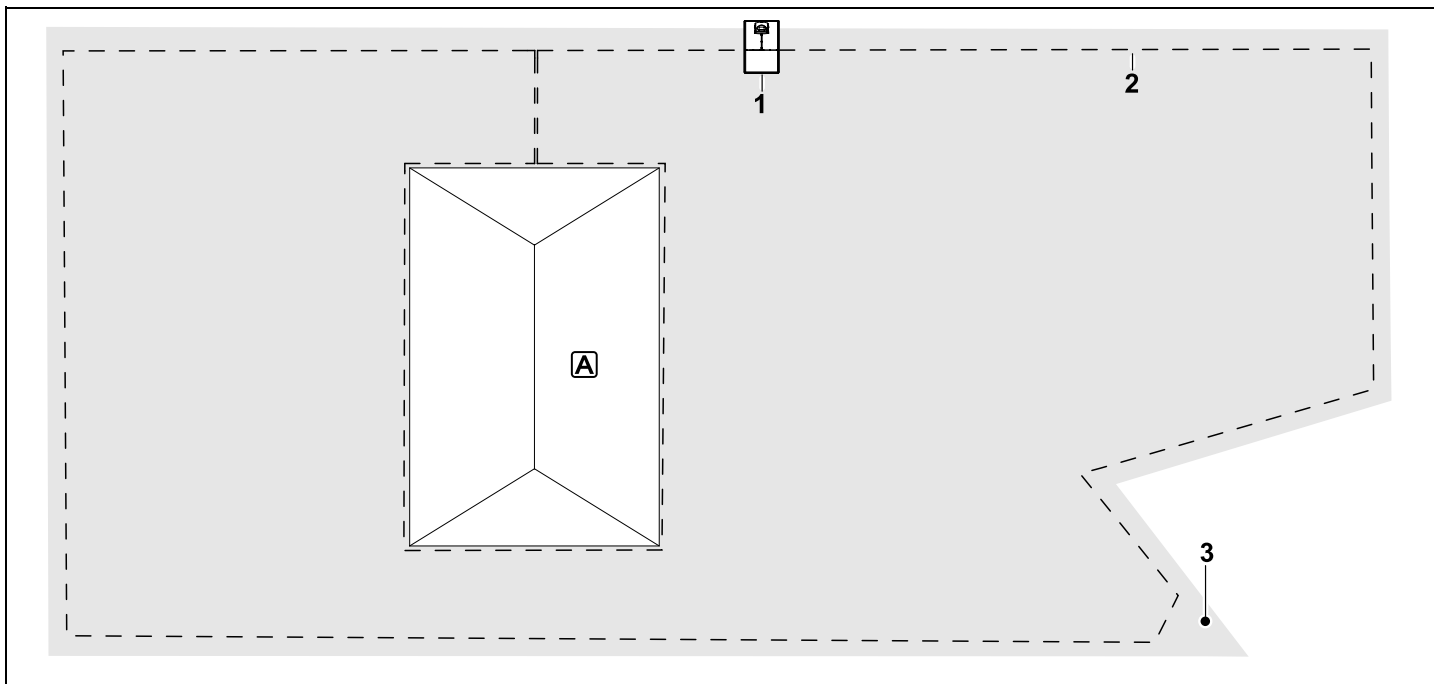
Programování:

Určete velikost sečené plochy (bez sousedících ploch) a naprogramujte 1 výchozí bod (4) v úzkém místě – četnost startů 20 % až 25 % (⇒ 11.15)

Zvláštnosti:

Robotickou sekačku přeneste několikrát týdně do sousedící instalace a aktivujte příkaz „Spustit sečení“. (⇒ 15.5)
Zohledněte plošný výkon. (⇒ 14.4)

V případě potřeby vytvořte dvě oddělené sečené plochy a do každé z nich umístěte jednu dobíjecí stanici.



Sečená plocha kolem samostatně stojící budovy

Dobíjecí stanice:

Stanoviště (1) u okraje sečené plochy. Dům [A] je vymezen uzavřenou plochou, dobíjecí stanice proto nemůže být umístěna v jeho bezprostřední blízkosti. Uložte síťový kabel vedoucí od domu k dobíjecí stanici do vhodného kabelového kanálu.

Uzavřená plocha:

Obvodový drát nainstalujte kolem domu tak, aby vycházel z propojovací cestičky uložené pod pravým úhlem k okraji sečené plochy.

Odstupy drátu: (⇒ 12.3)

27 cm, příp. **9 cm** od okraje (2)

Programování:

Po stanovení velikosti sečené plochy není třeba provádět žádná další nastavení.

Zvláštnosti:

Pokud okraje trávníku vybíhají do špičky (3), uložte omezovací drát tak, jak je zobrazeno na obrázku. Drát nepokládejte v úhlech menších než 90°. (⇒ 9.6)

Trávník v rozích pravidelně upravujte pomocí vhodného vyžínače.

Gerbiamieji pirkėjai,

dėkojame, kad pasirinkote kokybišką VIKING bendrovės gaminį.

Šis įrenginys pagamintas taikant naujausius gamybos metodus ir įvairiapusiškas kokybės užtikrinimo priemones, nes savo tikslą pasieksime tik tada, kai jūs būsite patenkinti įsigytu gaminiu.

Kilus klausimams dėl įrenginio, kreipkitės į pardavėją arba tiesiogiai į mūsų bendrovę.

Malonaus darbo su šiuo VIKING įrenginiu Jums linki



Dr. Peter Pretzsch

Direktorius

1. Turinys

Apie šią naudojimo instrukciją	238
Bendroji informacija	238
Variantai atskiroms šalims	238
Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją	238
Įrenginio aprašymas	240
Vejos pjovimo robotas	240
Įkrovimo stotelė	241
Valdymo pultas	242
Kaip veikia vejos pjovimo robotas	243
Veikimo principas	243
Rankinis pjovimas	244
Saugos įtaisai	244
Mygtukas STOP	244
Įrenginio blokuotė	244
Apsauginiai gaubtai	244
Valdymas abiem rankomis	245
Impulsinis jutiklis	245
Apsauga pakėlus	245
Polinkio jutiklis	245
Ekranu apšvietimas	245
Apsauga nuo vagystės	245
GPS apsauga	245
Jūsų saugumui	245
Bendroji informacija	245
Apranga ir įranga	246
Įspėjimas – pavojinga elektros srovė!	247
Akumuliatorius	247
Įrenginio gabenimas	248
Prieš pradėdami eksploatuoti	248
Programavimas	249
Eksploatuojant	249
Techninė priežiūra ir remontas	250
Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant	251
Utilizavimas	251
Simbolių aprašymas	251
Komplektas	253
Pirmasis įrengimas	254
Pirmojo įrengimo nurodymai	254
Akumuliatoriaus įmontavimas	254
Pjovimo aukščio nustatymas	255
Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas	255
Įkrovimo stotelės įrengimas	256
Ribojimo vielos tiesimas	258
Ribojimo vielos prijungimas	259
Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas	262
Įrengimo tikrinimas	263
Vejos pjovimo roboto programavimas	263
Pirmojo įrengimo užbaigimas	265
Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo	265
VIKING iMow programa	266
Meniu	266
Valdymo nurodymai	266
Būsenos rodmuo	267
Informacijos sritis	268
Pagrindinis meniu	269
Komandos	269
Pjovimo planas	270
Dienos grafikas	271
Savaitės grafikas	271
Informacija	272
Nuostatai	273
Vejos pjovimo roboto iMow nustatymai	273
Lietaus jutiklio nustatymas	273
Būsenos rodmens nustatymas	274
Įrengimas	274

Pradinių taškų nustatymas	275	Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės	287
Saugumas	275	Akumulatoriaus įkrovimas	287
Apžiūra	276	Techninė priežiūra	288
Ribojimo viela	277	Techninės priežiūros planas	288
Ribojimo vielos tiesimo planavimas	277	Įrenginio valymas	289
Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas	277	Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas	289
„iRuler“	278	Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas	289
Siauros vietos	279	Pjovimo peilio galandimas	290
Ribojimo vielos tiesimas	279	Laido trūkio paieška	290
Ribojimo vielos prijungimas	279	Tinklo kištukas	291
Jungiamųjų atkarpų įrengimas	279	Laikymas ir žiemos pertrauka	291
Blokuojamų plotų įrengimas	280	Įprastos atsarginės dalys	292
Pašaliniai plotai	280	Priedai	292
Pereinamosios linijos	281	Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų	293
Vielos rezervų įrengimas	282	Aplinkos apsauga	293
Vielos jungčių naudojimas	282	Akumulatoriaus išmontavimas	293
Įkrovimo stotelė	282	Gabenimas	294
Įkrovimo stotelės valdymo elementai	282	Įrenginio kėlimas arba nešimas	294
Pjovimo nurodymai	283	Įrenginio tvirtinimas	294
Bendroji informacija	283	Gamintojo CE atitikties deklaracija	294
Mulčiavimas	283	Techniniai duomenys	295
Aktyvumo trukmė	283	Pranešimai	296
Pjovimo trukmė	284	Gedimų paieška	302
Namų sritis (MI 632 C, MI 632 PC)	284	Techninės priežiūros planas	305
Rankinis pjovimas	284	Perdavimo patvirtinimas	305
Įrenginio naudojimo pradžia	284	Techninės priežiūros patvirtinimas	305
Pasiruošimas	284	Įrengimo pavyzdžiai	306
Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas	284		
Užprogramuotų duomenų pritaikymas	285		
Pjovimas įjungus automatiką	285		
Pjovimas, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę	286		
Rankinis pjovimas	286		

2. Apie šią naudojimo instrukciją

2.1 Bendroji informacija

Ši naudojimo instrukcija yra gamintojo **originali naudojimo instrukcija** pagal EB direktyvą 2006/42/EC.

VIKING nuolat tobulina savo gaminius, todėl pasiliegame teisę atlikti konstrukcinius arba techninius įrenginio pakeitimus.

Pretenzijos dėl šiame leidinyje pateiktų duomenų ir paveikslėlių nepriimamos.

Ši naudojimo instrukcija apsaugota patentų teise. Visos teisės saugomos, ypač teisė naudoti, versti ir apdoroti šį dokumentą elektroninėmis sistemomis.

2.2 Variantai atskiroms šalims

Skirtingoms šalims VIKING tiekia įrenginius su nevienodais kištukais ir jungikliais.

Paveikslėliuose pavaizduoti įrenginiai su europiniais kištukais. Įrenginiai, kurių kištukai yra kitokios konstrukcijos, prie tinklo prijungiami įprasta tvarka.

2.3 Paaiškinimai, kaip skaityti naudojimo instrukciją

Paveikslėliais ir tekstais apibūdinami tam tikri veiksmai.

Visi vaizdiniai simboliai, pritvirtinti prie įrenginio, aiškinami šioje naudojimo instrukcijoje.

Žiūrėjimo kryptis:

žiūrėjimo kryptis naudojimo instrukcijoje žymima simboliais „**į kairę**“ ir „**į dešinę**“: naudotojas stovi už įrenginio ir žiūri į priekį važiavimo kryptimi.

Skyrių nuorodos:

į atitinkamus skyrius ir poskyrius su kitais paaiškinimais pateikiama nuoroda su rodykle. Šiame pavyzdyje pavaizduota nuoroda į skyrių: (⇒ 2.1)

Teksto pastraipų žymėjimas:

aprašyti nurodymai gali būti pažymėti, kaip nurodyta tolesniuose pavyzdžiuose.

Naudojimo veiksmai, kai reikalinga naudotojo pagalba:

- atsuktuvu atsukite varžtą (1), suaktyvinkite svirtį (2)...

Bendrieji išvardijimai:

- gaminio naudojimas sporto renginiuose arba varžybose.

Tekstai, kuriuose pateikta papildoma svarbi informacija:

teksto pastraipos, turinčios papildomą reikšmę, kad būtų lengviau pastebimos, naudojimo instrukcijoje pažymėtos toliau nurodytais simboliais.



Pavojus!

Nelaimingų atsitikimų ir sunkaus asmenų sužalojimo pavojus. Būtina atitinkamai elgtis arba nesiimti atitinkamų darbų.



Ispėjimas!

Pavojus susižeisti asmenims. Atitinkamai elgiantis išvengiama galimų arba numanomų sužalojimų.



Atsargiai!

Atitinkamai elgiantis galima išvengti lengvų sužalojimų ir materialinės žalos.



Nuoroda

Informacija, skirta tam, kad galėtumėte geriau naudotis įrenginiu ir išvengtumėte galimų klaidų jį valdydami.

Tekstai su nuoroda į paveikslėlį:

Kai kuriuos paveikslėlius, į kuriuos reikia atkreipti dėmesį naudojantis įrenginiu, rasite naudojimo instrukcijos pradžioje.

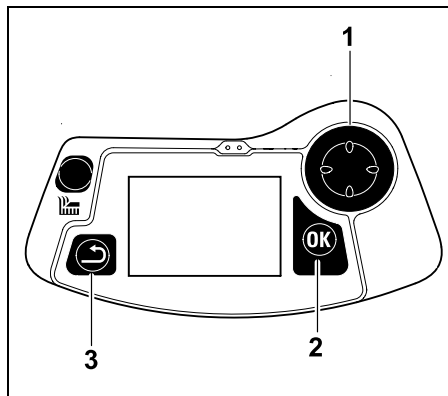
Šis fotoaparato simbolis žymi su aprašomu tekstu susijusį paveikslėlį, esantį atitinkamame naudojimo instrukcijos puslapyje.



Paveikslėliai su teksto ištraukomis:

Veiksnius su tiesiogine nuoroda į paveikslėlį rasite iš karto po paveikslėliu su atitinkamais pozicijos numeriais.

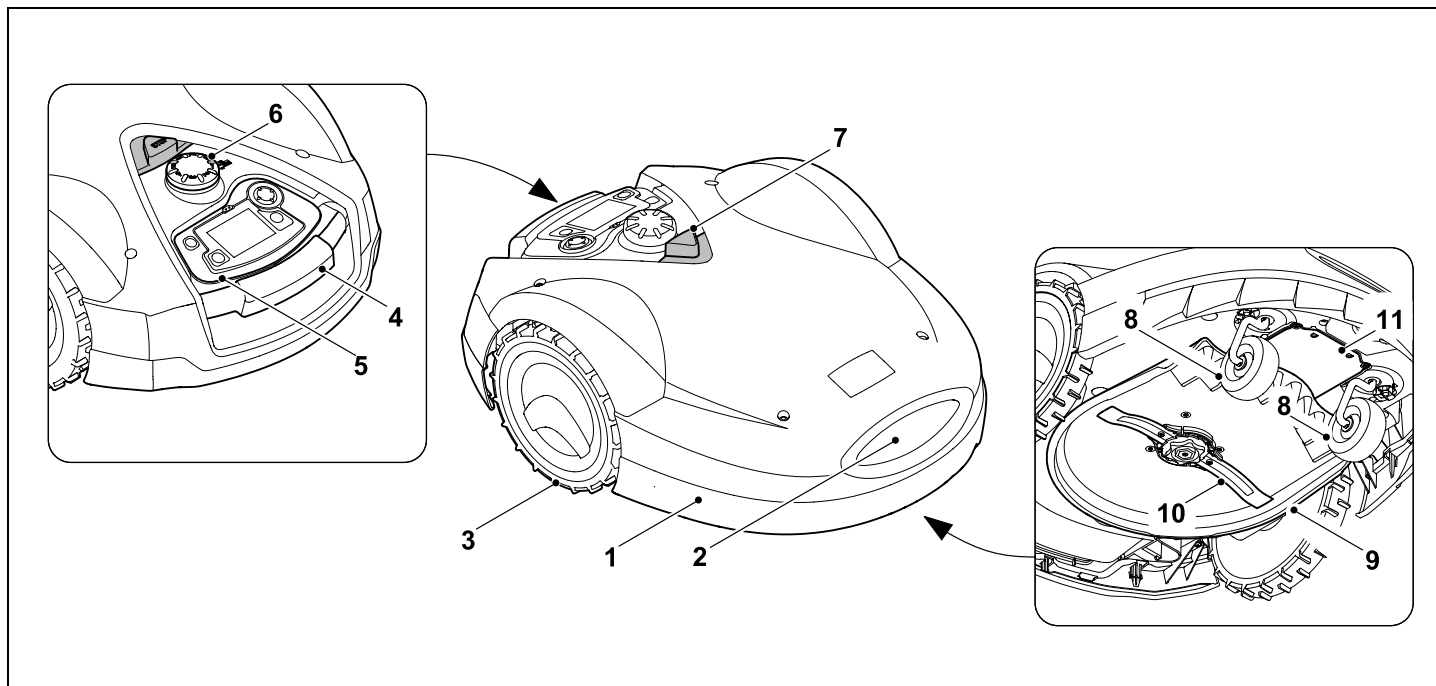
Pavyzdys:



Kryžiuo formos mygtukas (1) naudojamas naršyti meniu, mygtuku OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtuku „Atgal“ (3) galima vėl išėiti iš meniu.

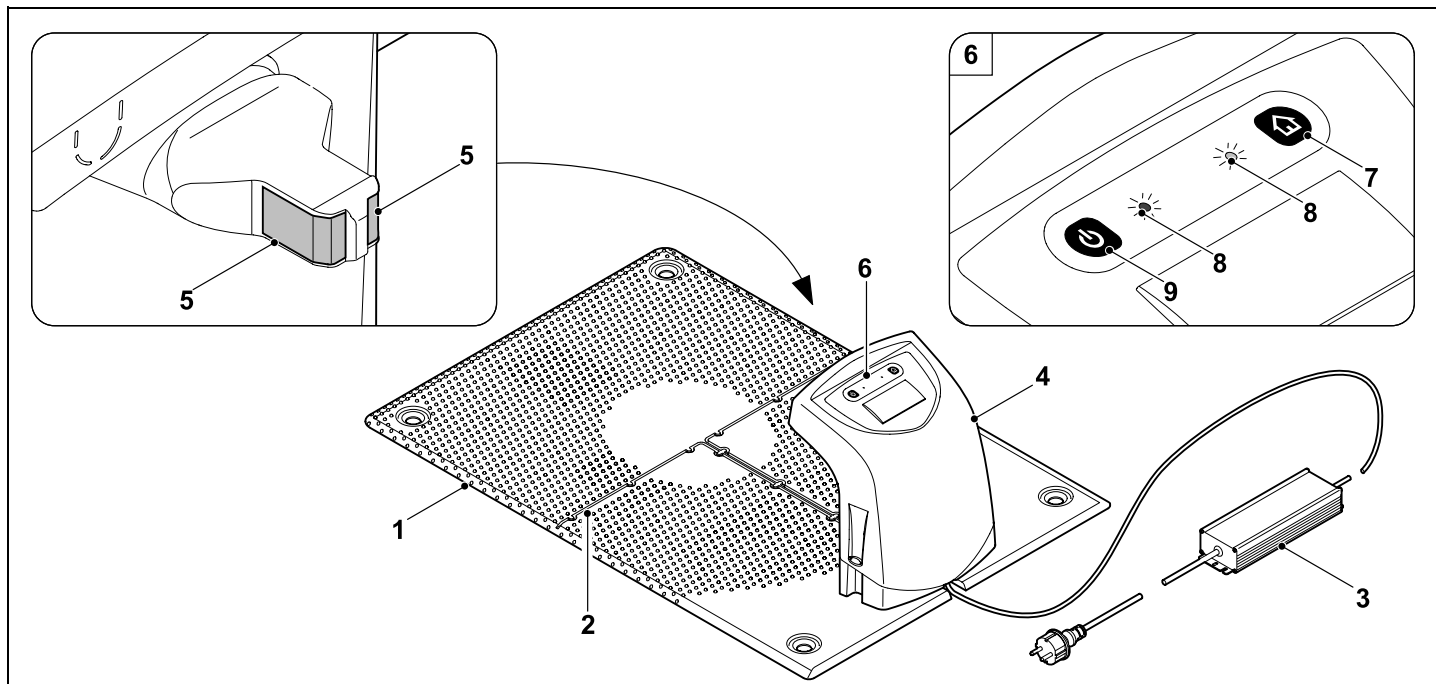
3. Įrenginio aprašymas

3.1 Vejos pjovimo robotas



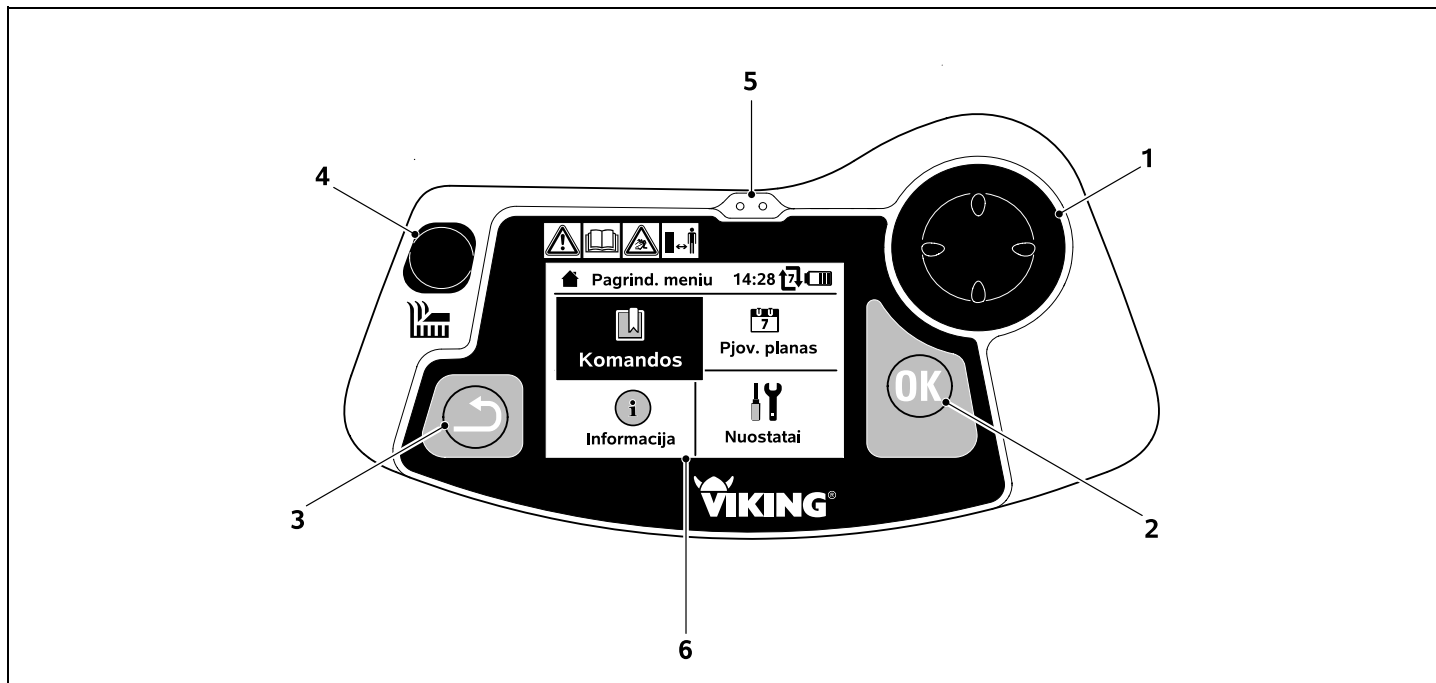
- | | | | |
|---|---|----|--|
| 1 | Judamai pritvirtintas gaubtas (⇒ 5.5), (⇒ 5.6) | 7 | Mygtukas STOP (⇒ 5.1) |
| 2 | Įkrovimo kontaktai: prijungimo prie įkrovimo stotelės kontaktai | 8 | priekinis ratas |
| 3 | Galinis ratas | 9 | Pjovimo įranga |
| 4 | Gabenimo rankena (⇒ 21.1) | 10 | Iš abiejų pusių pagალąstas pjovimo peilis (⇒ 16.4) |
| 5 | Išimamas valdymo pultas (⇒ 3.3), (⇒ 15.2) | 11 | Akumulatoriaus skyrius |
| 6 | Pjovimo aukščio reguliavimo pasukama rankena (⇒ 9.3) | | |

3.2 Įkrovimo stotelė



- 1 Pagrindo plokštė
- 2 Laido tvirtinimo detalės ribojimo vielai nutiesti (⇒ 9.7)
- 3 Maitinimo blokas
- 4 Nuimamas dangtis (⇒ 9.5)
- 5 Įkrovimo kontaktai:
Prijungimo prie vejos pjovimo roboto kontaktas
- 6 Valdymo pultas
su 2 mygtukais ir 2 šviesos diodais
(⇒ 13.1)
- 7 Mygtukas „Į pradžia“
- 8 Indikatorius su šviesos diodu
- 9 Įjungimo ir išjungimo mygtukas

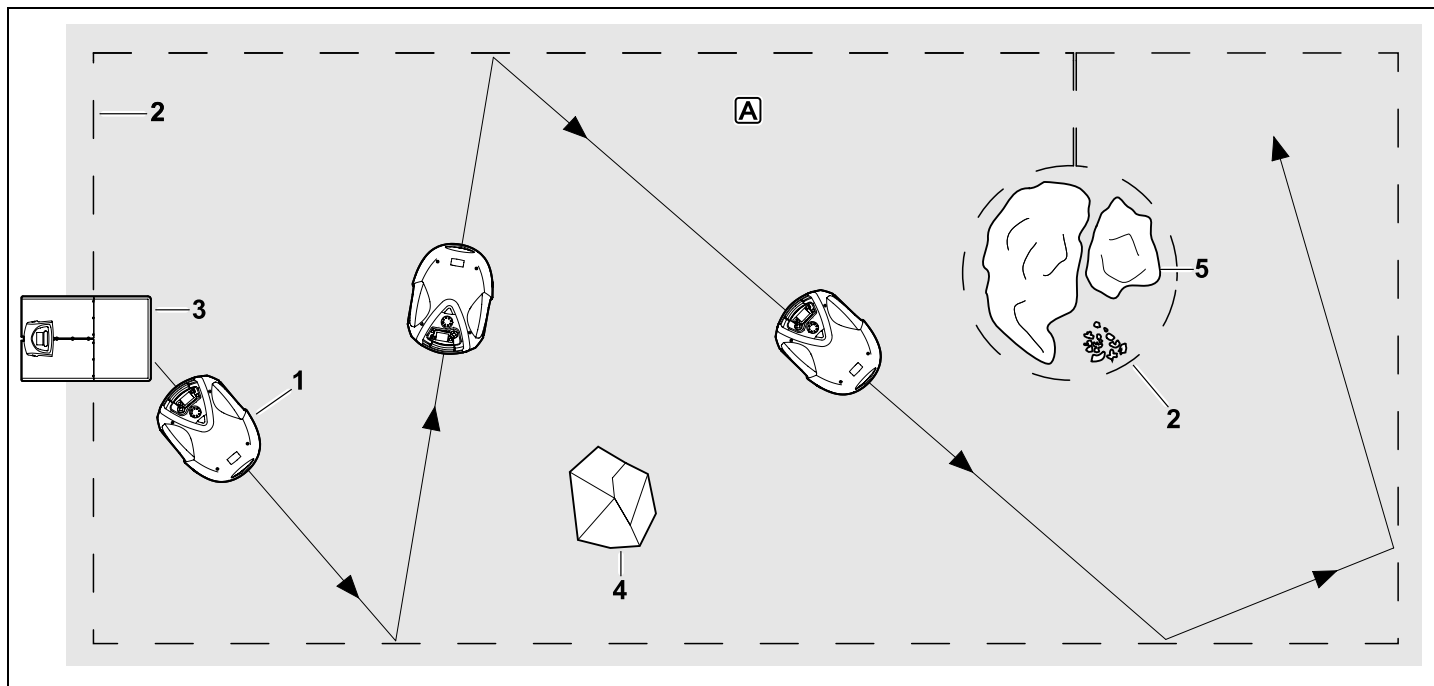
3.3 Valdymo pultas



- 1 Kryžiuko formos mygtukas:
Vėjos pjovimo roboto
vairavimas (⇒ 4.2)
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 2 Mygtukas OK:
Rankinis pjovimas (⇒ 4.2)
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 3 Mygtukas „Atgal“:
Meniu naršymas (⇒ 11.1)
- 4 Pjovimo mygtukas:
Rankinis pjovimas (⇒ 4.2)
Pjovimas, neatsižvelgiant į
aktyvumo trukmę (⇒ 15.5)
- 5 Lietaus jutiklis (⇒ 11.12)
- 6 Grafinis ekranas

4. Kaip veikia vejos pjovimo robotas

4.1 Veikimo principas



Vejos pjovimo robotas (1) yra skirtas automatiškai pjauti veja apželdintus plotus. Jis pjauna veją juostas parinkdamas atsitiktinai.

Kad vejos pjovimo robotas galėtų atpažinti pjaunamo ploto **A** ribas, šį plotą reikia aptverti ribojimo viela (2). Ja perduodamas laido signalas, kurį siunčia įkrovimo stotelė (3).

Pjaunamame plote esančias stabilias kliūtis (4) atpažįsta vejos pjovimo roboto impulsinis jutiklis. Pjaunamo ploto

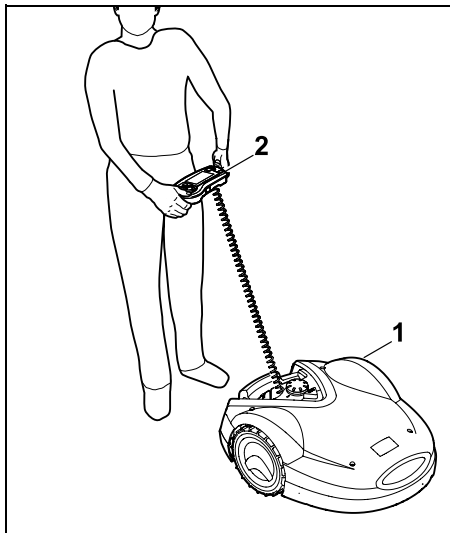
sritis (5), į kurias vejos pjovimo robotas negali važiuoti, ir kliūtis, į kurias jis negali atsitrenkti, reikia aptverti ribojimo viela.

Nustačius automatiką, vejos pjovimo robotas, **įsijungus aktyvumo trukmei**, (⇒ 14.3) automatiškai išvažiuoja iš įkrovimo stotelės ir pjauna veją. Kai reikia įkrauti akumuliatorių, vejos pjovimo robotas savarankiškai grįžta į įkrovimo stotelę. Per aktyvumo trukmę visiškai automatiškai pritaikomas pjovimo ir


įkrovimo etapų skaičius ir jų trukmė. Taip visuomet užtikrinama, kad per savaitę bus pasiekta reikiama pjovimo trukmė.

Esant išjungtai automatikai ir pjovimo etapams **vykstant, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę**, pjovimo etapą galima aktyvinti pjovimo mygtuku ir komandomis „Pradėti pjauti“ arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“. (⇒ 11.5)

4.2 Rankinis pjovimas



Vejos pjovimo robotu (1) veją galima pjauti ir mechaniškai, kaip rankomis valdoma žoliapjovė. Tam reikia nuimti valdymo pultą (2), meniu „Komandos“ parinkti parinktį „Rankinis valdymas“, suaktyvinti pjovimo peilį ir važiavimo pavarą ir eiti už vejos pjovimo roboto. (⇒ 15.6)

 Nustačius rankinį pjovimą, impulsinis jutiklis ir kraštų ribotuvas yra neaktyvūs.

5. Saugos įtaisai

Įrenginys yra pritaikytas saugiai valdyti, o apsaugai nuo netinkamo naudojimo užtikrinti jame įrengti keli saugos įtaisai.



Pavojus susižeisti!

Jeigu nustatoma, kad sugedo kuris nors iš saugos įtaisų, tuomet įrenginio negalima naudoti. Kreipkitės į prekybos atstovą. VIKING rekomenduoja VIKING prekybos atstovą.

5.1 Mygtukas STOP

Vejos pjovimo roboto viršutinėje pusėje paspaudus raudoną mygtuką STOP, įrenginys iš karto sustabdomas. Pjovimo peilis sustoja per kelias sekundes ir ekrane pasirodo pranešimas „Paspaustas STOP mygtukas“. Kol pranešimas rodomas, vejos pjovimo roboto negalima pradėti eksploatuoti ir jis yra saugioje būsenoje. (⇒ 24.)

Jei **įjungta automatika**, paspaudus OK ir patvirtinus pranešimą pateikiama užklausa, ar reikia tęsti automatinį režimą.

Paspaudus **Taip**, vejos pjovimo robotas toliau pjauna veją, atsižvelgdamas į pjovimo planą.

Paspaudus **Ne**, vejos pjovimo robotas lieka stovėti pjovimo plote, automatika išjungiama. (⇒ 11.5)



Ilgai spaudžiant mygtuką STOP, papildomai suaktyvinama įrenginio blokuotė. (⇒ 5.2)



5.2 Įrenginio blokuotė

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tikrindami, užblokuokite vejos pjovimo robotą.



Suaktyvinus įrenginio blokuotę, vejos pjovimo robotą pradėti eksploatuoti draudžiama.

Įrenginio blokuotės **suaktyvinimas**:

- ilgai spauskite **mygtuką STOP**;
- meniu **Komandos**;
- meniu **Saugumas**.

Įrenginio blokuotės **aktyvinimas meniu „Komandos“**:

- meniu „Komandos“ parinkite įrašą „Blokuoti iMow“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇒ 11.5)

Įrenginio blokuotės **aktyvinimas meniu „Saugumas“**:

- meniu „Nuostatai“ atidarykite pomeniu „Saugumas“; (⇒ 11.16)
- parinkite įrašą „Blokuoti iMow“ ir patvirtinkite spustelėdami OK.

Įrenginio blokuotės **atsaukimas**:

- prireikus įjunkite įrenginį, paspausdami bet kurį mygtuką;
- vejos pjovimo robotą atblokuokite parodytu mygtukų deriniu. Tuo tikslu nurodyta eilės tvarka paspauskite **pjovimo mygtuką** ir **mygtuką OK**.



5.3 Apsauginiai gaubtai

Vejos pjovimo robote sumontuoti apsauginiai gaubtai, saugantys nuo netikėto sąlyčio su pjovimo peiliu ir nupjauta žole. Labiausiai saugo gaubtas.

5.4 Valdymas abiem rankomis

Įjungus rankinį pjovimą pjovimo peilį galima įjungti tik tada, kai dešinės rankos nykščiu paspaudžiamas ir laikomas mygtukas OK, o tada kairės rankos nykščiu paspaudžiamas pjovimo mygtukas. Vieną kartą suaktyvinus, toliau norint pjauti reikia spausti tik pjovimo mygtuką.



5.5 Impulsinis jutiklis

Automatiniu režimu veikiantis vejos pjovimo robotas iš karto sustoja, jei atsitrenkia į aukštesnę nei 10 cm stabilią ir stipriai prie pagrindo pritvirtintą kliūtį. Jis iš karto pakeičia judėjimo kryptį ir toliau tęsia pjovimo etapą. Jei impulsinis jutiklis suveikia dažnai, papildomai sustoja ir pjovimo peilis.



Įrenginys į kliūtį atsitrenkia tam tikra jėga. Todėl jautrios kliūtys arba lengvi daiktai, pavyzdžiui, gėlių vazonai, gali būti apversti ir pažeisti.

VIKING rekomenduoja šias kliūtis pašalinti arba aptverti kaip blokuojamą plotą. (⇒ 12.8)

5.6 Apsauga pakėlus

Jei vejos pjovimo robotas pakeliamas už gaubto arba gabenimo rankenos, pjovimo etapas iš karto nutraukiamas. Pjovimo peilis sustoja per kelias sekundes.

5.7 Polinkio jutiklis

Jei eksploatuojant pradedamas pjauti aukštesnis nei leistina šlaitas, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pakeičia važiavimo kryptį. Įvykus pramušimui, važiavimo pavara ir pjovimo variklis išjungiami.

5.8 Ekranų apšvietimas

Eksploatuojant suaktyvinamas ekranų apšvietimas. Šviesa puikiai apšviečia net ir tamsioje eksploatuojamą vejos pjovimo robotą.

5.9 Apsauga nuo vagystės

Suaktyvinus apsaugą nuo vagystės, pakėlus vejos pjovimo robotą pasigirsta įspėjamasis signalas, jei per kelias minutes neįvedamas PIN kodas. (⇒ 11.16)

Vejos pjovimo robotą galima eksploatuoti tik kartu su pateikiama įkrovimo stotele. Kitą įkrovimo stotelę būtina prijungti prie vejos pjovimo roboto. (⇒ 11.16)



VIKING rekomenduoja nustatyti vieną iš **apsaugos lygmenų** – „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai negalės prijungti vejos pjovimo roboto prie kitų įkrovimo stotelių, jo reguliuoti arba užprogramuoti duomenų.

5.10 GPS apsauga

Modeliai **MI 632 C**, **MI 632 PC** yra su GPS imtuvu. Kai įjungta GPS apsauga, įrenginio savininkui bus pranešta SMS ir

el. laišku, jei įrenginys bus pašalintas iš namų srities. Be to, ekrane bus reikalaujama įvesti PIN kodą. (⇒ 14.5)



VIKING rekomenduoja nuolat suaktyvinti GPS apsaugą. (⇒ 11.16)

6. Jūsų saugumui

6.1 Bendroji informacija



Dirbant su įrenginiu, būtina laikytis šių nelaimingų atsitikimų prevencijos taisyklių.



Prieš pradėdami naudotis įrenginiu pirmą kartą, atidžiai perskaitykite naudojimo instrukciją. Padėkite naudojimo instrukciją į saugią vietą, kad galėtumėte ją pasinaudoti ateityje.

Šios atsargumo priemonės yra būtinos jūsų saugai užtikrinti, tačiau išvardytos ne visos. Visada naudokite įrenginį protingai ir atsakingai bei atminti, kad įrenginio valdytojas arba naudotojas atsako už žalą, padarytą kitiems asmenims arba jų nuosavybei.

Sąvoka „Naudojimas“ apibrėžia visus darbus, kurie atliekami prie vejos pjovimo roboto, įkrovimo stotelės ir ribojimo vielos.

Atsižvelgiant į tai, „Naudotojas“ yra asmuo, kuris, pvz., atlieka darbus prie vejos pjovimo roboto, pradeda eksploatuoti įrenginį arba jį aktyvina, aptveria ribojimo viela arba įrengia įkrovimo stotelę.

VIKING iMow programos naudojimas taip pat yra šioje naudojimo instrukcijoje apibrėžto „naudojimo“ dalis.

Įrenginį naudokite tik gerai pailsėję, būdami geros fizinės formos ir nuotaikos. Jei turite sveikatos sutrikimų, privalote paklausti savo gydytojo, ar galite dirbti su įrenginiu. Išgėrus alkoholio, vaistų, kurie daro įtaką reakcijai, arba vartojus narkotikų, naudoti įrenginį draudžiama.

Susipažinkite su įrenginio valdymo elementais ir naudojimo taisyklėmis.

Įrenginį leidžiama naudoti tik asmenims, kurie perskaitė naudojimo instrukciją ir susipažino, kaip naudoti įrenginį. Prieš pirmą kartą naudodamas įrenginį, naudotojas turėtų pasistengti išklausyti kvalifikuoto asmens praktinio instruktažo. Naudotojas privalo paprašyti pardavėjo arba kito specialisto paaiškinti, kaip saugiai naudoti įrenginį.

Per šį instruktažą naudotoją privalu informuoti, kad dirbant su įrenginiu reikia būti itin atsargiam ir susikaupti.



Pavojus gyvybei dėl uždusimo!

Pavojus uždusti vaikams, žaidžiantiems su pakuoti skirtomis medžiagomis. Pakavimui skirtas medžiagas būtina saugokite nuo vaikų.

Šį įrenginį galima duoti arba paskolinti tik tiems asmenims, kurie yra gerai susipažinę su šiuo modeliu ir jo naudojimu. Ši naudojimo instrukcija yra įrenginio dalis, ją visada reikia perduoti su įrenginiu.

Šis įrenginys nėra skirtas naudoti nepatyrusiems asmenims, vaikams arba asmenims, kurių fiziniai, jutiminiai arba psichiniai gebėjimai yra riboti, jeigu jų neprižiūri už jų saugą atsakingas asmuo.

Įrenginiu niekada neleiskite naudotis vaikams arba jaunuoliams iki 16 metų. Mažiausiąjį įrenginio naudotojo

amžių gali reglamentuoti vietoje, kurioje įrenginys naudojamas, galiojančios taisyklės.

Siekiant užtikrinti saugumą draudžiama atlikti bet kokius įrenginio pakeitimus, išskyrus kvalifikuotą priedų tvirtinimą, ką leidžia daryti VIKING. Be to, tai atlikus, netenkama teisės reikšti pretenzijų į garantiją. Informacijos apie leidžiamus naudoti priedus jums suteiks VIKING prekybos atstovas.

Ypač griežtai draudžiama atlikti darbus, kurie pakeičia įrenginio galią arba elektros variklių sūkių skaičių.

Neatlikite jokių įrenginio pakeitimų, dėl kurių padidėtų spinduliuojamasis triukšmas.

Siekiant užtikrinti saugą draudžiama keisti arba apdoroti įrenginio programinę įrangą.

Naudojant viešosiose vietose, parkuose, sporto aikštynuose, gatvėse, žemės bei miškų ūkyje, būtina elgtis itin atsargiai.

Draudžiama įrenginiu vežti daiktus, gyvūnus arba žmones, ypač vaikus.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite asmenims, ypač vaikams, važiuoti ant jo arba sėdėti.

Dėmesio! Nelaimingų atsitikimų pavojus!

Vejos pjovimo robotai sukonstruoti automatinei vejos priežiūrai ir rankiniam vejos pjovimui. Naudojimas kitais tikslais draudžiamas ir gali būti pavojingas bei padaryti žalos įrenginiui.

Kad naudotojas nesusižalotų, įrenginį draudžiama naudoti, pavyzdžiui, šiems darbams (išvardyta ne viskas):

- krūmams ir gyvatvorėms karpyti;
- augalams šiltnamiuose karpyti;

- augalams, augantiems ant stogo ar balkone, prižiūrėti;
- mažoms medžių atpjovoms ir nupjautai gyvatvorėi smulkinti;
- keliams valyti (nusiurbti, nupūsti);
- žemės paviršiaus nelygumams, pvz., kurmiarausiams, išlyginti.

6.2 Apranga ir įranga



Dėvėkite tvirtus apsauginius batus neslidžiais padais ir niekada nedirbkite neapsiauvę arba, pavyzdžiui, avėdami sandalus,

- kai vejos pjovimo robotas iš vienos vietos į kitą važiuoja valdomas valdymo pultu,
- jei artinatės prie naudojamo vejos pjovimo roboto,
- jei veja pjaunama mechaniškai. (⇒ 4.2)



Atlikdami įrengimo, techninės priežiūros ir kitus darbus prie įrenginio ir įkrovimo stotelės, dėvėkite tinkamus darbinis drabužius.

Niekada nevilėkite laisvų drabužių (taip pat nusiimkite papuošalus, nusiriškite kaklaraištį ir šaliką), kurie gali užsikabinti už judančių dalių.

Vilkėkite ilgas kelnes, jei

- artinatės prie naudojamo vejos pjovimo roboto,
- veją pjaunate rankiniu būdu.



Atlikdami techninės priežiūros ir valymo darbus, juosdami vielą ir užfiksuodami įkrovimo stotelę, visada mėvėkite tvirtas pirštines.

Saugokite rankas atlikdami bet kokius darbus prie pjovimo peilio, kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius.

Atlikdami bet kokius darbus su įrenginiu ilgus plaukus suriškite ir apsaugokite paslėpdami (po skarele, kepure ir t. t.).



Kaldami fiksavimo vinis ir įkrovimo stotelės kuolelius, užsidėkite tinkamus apsauginius akinius.

6.3 Įspėjimas – pavojinga elektros srovė!



Dėmesio! Elektros smūgio pavojus!

Siekiant užtikrinti saugumą, ypač svarbu naudoti nepažeistą maitinimo bloko elektros laidą ir tinklo kištuką. Norint išvengti elektros smūgio, negalima naudoti pažeistų laidų, jungčių, kištukų arba prijungimo laidų, kurie neatitinka nurodymų.



Todėl reguliariai tikrinkite, ar ant jungiamųjų laidų nėra pažeidimo ir senėjimo (trapumo) požymių.

Naudokite tik originalų maitinimo bloką.

Negalima naudoti maitinimo bloko,

- jei jis susidėvėjęs arba pažeistas,
- jei susidėvėjo arba pažeisti laidai. Ypač svarbu patikrinti, ar ant elektros tinklo laido nėra pažeidimo ir senėjimo požymių.

Elektros laidų ir maitinimo bloko techninės priežiūros ir remonto darbus gali atlikti tik specialų išsilavinimą turintys kvalifikuoti asmenys.

Elektros smūgio pavojus!

Pažeisto laido nejunkite į elektros tinklą ir nesilieskite prie jo, kol jis nebus išjungtas iš elektros tinklo.

Draudžiama keisti maitinimo bloko jungiamuosius laidus (pvz., trumpinti). Draudžiama ilginti tarp maitinimo bloko ir įkrovimo stotelės naudojamą kabelį.

Elektros smūgio pavojus!

Draudžiama naudoti pažeistus kabelius, jungtis ir kištukus arba reikalavimų neatitinkančius jungiamuosius laidus.

Visada pasirūpinkite, kad naudojami elektros laidai būtų tinkamai izoliuoti.

Jungiamąjį laidą atjunkite laikydami už kištuko ir kištukinio lizdo, niekuomet netraukite už paties jungiamojo laido.

Įrenginį junkite tik prie elektros srovės, kuri yra apsaugota automatinio jungiklio su ne didesne kaip 30 mA išjungimo srove. Daugiau informacijos galės suteikti kvalifikuotas elektrikas.

Jei maitinimo blokas prijungiamas prie srovės tiekimo šaltinio, esančio ne pastate, kištukinis lizdas turi būti pritaikytas naudoti lauke. Daugiau informacijos apie šalyje galiojančius reikalavimus suteiks kvalifikuotas elektrikas.

Jei įrenginį jungiate prie elektros generatoriaus, atkreipkite dėmesį į tai, kad dėl srovės svyravimų nebūtų pažeistas įrenginys.

6.4 Akumulatorius

Naudokite tik originalius akumulatorius.

Šis akumulatorius skirtas stabiliai montuoti į VIKING vejų pjovimo robotus. Toje vietoje jis yra optimaliai apsaugotas ir

bus įkrautas, kai vejų pjovimo robotas stovės įkrovimo stotelėje. Draudžiama naudoti kitą įkroviklį. Naudojant netinkamą įkroviklį, galima patirti elektros smūgį, akumulatorius gali perkaisti arba iš jo gali prasiskverbti šnadinančio akumuliatorių elektrolito.

Niekada akumulatoriaus neatidarykite.

Saugokite, kad akumulatorius nenukrystų.

Nenaudokite pažeisto arba deformuoto akumulatoriaus.

Akumuliatorių laikykite vaikams nepasiekiamoje vietoje.



Sprogimo pavojus!

Saugokite akumuliatorių nuo tiesioginių saulės spindulių, karščio ir ugnies – niekada nemeskite į ugnį.



Akumuliatorių laikykite tik nuo -10°C iki maks. $+50^{\circ}\text{C}$ temperatūrų srityje.



Saugokite akumuliatorių nuo lietaus ir drėgmės – nemerkitė jį į skysčius.



Saugokite akumuliatorių nuo mikrobangų ir aukšto slėgio.

Akumulatoriaus kontaktų niekada nebandykite prijungti prie metalinių daiktų (nesujunkite trumpai). Dėl trumpojo jungimo akumulatorius gali būti pažeistas.

Nenaudojamą akumuliatorių laikykite toliau nuo metalinių daiktų (pvz., vinių, monetų, papuošalų). Nenaudokite metalinių gabenimo rezervuarų.

Sprogimo ir gaisro pavojus!

Netinkamai naudojant, iš akumulatoriaus gali išbėgti elektrolito. Saugokitės sąlyčio! Po atsitiktinio sąlyčio nuplaukite vandeniu. Elektrolito patekus į akis, taip pat kreipkitės į gydytoją. Dėl išbėgusio

akumulatoriaus elektrolito gali būti dirginama oda, galima nudegti ir nusidėginti cheminėmis medžiagomis.

Nekiškite jokių daiktų į akumulatoriaus ventiliacines ertmes.

Papildomi saugos nurodymai, žr. www.viking-garden.com/safety-data-sheets

6.5 Įrenginio gabenimas

Kiekvieną kartą gabenant vejos pjovimo robotą, ypač prieš jį keliant, reikia suaktyvinti įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

Prieš gabenant reikia palaukti, kol įrenginys atvės.

Keldami ir nešdami stenkitės nesiliesti prie pjovimo peilio. Vejos pjovimo robotą galima kelti tik už gabenimo rankenos; niekada neimkite už įrenginio apačios.

Atkreipkite dėmesį į įrenginio svorį ir, jei reikia, naudokite tinkamą pagalbinę krovimo įrangą (keliamuosius įtaisus).

Įrenginį ir kartu gabenamas jo dalis (pvz., įkrovimo stotelę) ant krovimo paviršiaus pritvirtinkite tinkamų matmenų tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais ir t. t.). Tvirtinkite prie šioje naudojimo instrukcijoje nurodytų tvirtinimo taškų. (⇒ 21.)

Gabendami įrenginį, laikykitės nacionalinių įstatymų, ypač susijusių su krovinio sauga ir daiktų gabenimu ant krovimo platformų.

Niekada nepalikite akumulatoriaus gulėti automobilyje ir visada saugokite jį nuo tiesioginių saulės spindulių.

Gabenant ličio jonų akumulatorius, su jais reikia elgtis itin atsargiai, ypač reikia atkreipti dėmesį į apsaugą nuo trumpojo

jungimo. Akumuliatorių gabenkite nepažeistoje originalioje pakuotėje arba neišėmę iš vejos pjovimo roboto.

6.6 Prieš pradėdami eksploatuoti

Užtikrinkite, kad kiekvienas asmuo, dirbantis su įrenginiu, būtų susipažinęs su naudojimo instrukcija.

Laikykitės įkrovimo stotelės įrengimo (⇒ 9.5) ir atitvėrimo ribojimo lynu (⇒ 12.) nurodymų.

Ribojimo vielą ir elektros laidą reikia stipriai pritvirtinti prie žemės, kad už jų nebūtų galima užkliūti. Stenkitės netiesti virš kraštų (pvz., šaligatvių, grindinio trinkelėlių kraštų). Klojant ant žemės, prie kurios negalima pritvirtinti pateikiamomis fiksavimo vinimis (pvz., grindinio trinkelės, šaligatviai), reikia naudoti laido movą.

Reikia reguliariai tikrinti, ar ribojimo viela ir elektros laidas tinkamai nutiesti.

Fiksavimo vinis visada įkalkite iki galo, kad už jų nebūtų galima užkliūti.

Įkrovimo stotelės nebandykite įrengti prastai matomoje vietoje, kurioje būtų galima už jos užkliūti (pvz., už namo kampo).

Įkrovimo stotelę saugokite nuo roplių, pvz., skruzdėlių ar sraigų – ypač venkite zonų netoli skruzdėlynių ir komposto.

Ribojimo viela reikia atitinkamai aptverti sritis, į kurias vejos pjovimo robotas neturi važiuoti, į kurias negali važiuoti nesukeldamas pavojaus (pvz., dėl pavojaus nukristi) arba sritis, kuriose neauga žolė (pvz., žvyrkeliai).

Vejos pjovimo robotas neatpažįsta kritimo vietų, pavyzdžiui, kraštų, pakopų, baseinų ar tvenkinių. Jei ribojimo viela nutiesiama

išilgai galimų kritimo vietų, dėl saugumo tarp ribojimo vielos ir pavojaus vietos turėtų būti didesnis nei **1 m** atstumas.

Reguliariai patikrinkite teritoriją, kurioje bus naudojamas įrenginys, pašalinkite iš jos visus didelius akmenis, šakas, vielas, kaulus ir kitus pašalinius daiktus, kuriuos įrenginys galėtų išsviesti į orą. Aptvėrę ribojimo viela, surinkite visus pjaunamame plote likusius įrankius. Nulūžusias arba pažeistas fiksavimo vinis reikia ištraukti iš ražienos ir utilizuoti.

Reguliariai tikrinkite, ar pjaunamame plote nėra nelygumų, ir juos pašalinkite.

Niekada nenaudokite įrenginio, jei apsauginiai įtaisai yra pažeisti arba nepritvirtinti.

Draudžiama išmontuoti arba išjungti įtaisytus įrenginio perjungimo ir saugos įtaisus.

Prieš naudodami įrenginį, pakeiskite visas susidėvėjusias ir pažeistas dalis. Ant įrenginio esančias neįskaitomas arba pažeistas nuorodas apie pavojus ir išpėjamašias nuorodas pakeiskite. Atsarginių lipdukų ir visų kitų atsarginių dalių įsigysite iš oficialiojo VIKING prekybos atstovo.

Prieš pradėdami eksploatuoti patikrinkite, ar:

- įrenginys yra nepriekaištingos būklės. Tai reiškia, kad dangčiai ir apsauginiai įtaisai yra savo vietose ir nepriekaištingos būklės;
- maitinimo bloko elektros laidas įjungtas į pagal atitinkamas taisykles įrengtą kištukinį lizdą;
- maitinimo bloko jungiamojo laido ir tinklo kištuko izoliacija yra nepriekaištingos būklės;

- nesusidėvėjo ir nėra pažeistas visas įrenginys (korpusas, gaubtas, tvirtinimo elementai, pjovimo peilis, peilių velenas ir t. t.);
- pjovimo peilis ir peilio tvirtinimo detalės yra tinkamos būklės (saugus pritvirtinimas, pažeidimai, nusidėvėjimas); (⇒ 16.3)
- yra ir gerai priveržti visi varžtai, veržlės ir kiti tvirtinimo elementai. Prieš pradėdami eksploatuoti įrenginį, atsilaisvinusius varžtus ir veržles priveržkite (atkreipkite dėmesį į priveržimo momentus).

Prirėkus atlikite visus reikalingus darbus arba kreipkitės dėl jų į prekybos atstovą. VIKING rekomenduoja kreiptis į VIKING prekybos atstovą.

6.7 Programavimas

Laikykitės vietos taisyklių dėl sodo įrenginių su elektros varikliu naudojimo trukmės ir atitinkamai užprogramuokite aktyvumo trukmę. (⇒ 14.3)

Svarbiausia programavimą pritaikyti taip, kad veikiant pjovimo režimu pjaunamame plote nebūtų vaikų, stebėtojų ar gyvūnų.

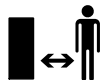
Pakeitus programą naudojant **VIKING iMow programą**, naudojant modelius **MI 632 C**, **MI 632 PC**, galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl reikia pranešti suinteresuotiems asmenims apie pjovimo plano pakeitimus.

Vejos pjovimo roboto negalima eksploatuoti veikiant drėkinimo sistemai, todėl būtina atitinkamai jį užprogramuoti.

Įsitinkite, kad vejos pjovimo robote nustatyta teisinga data ir paros laikas. Prirėkus pakoreguokite nuostatus.

Nustačius netinkamas reikšmes vejos pjovimo robotas netikėtai gali pradėti važiuoti.

6.8 Eksploatuojant



Pašalinių asmenų, ypač vaikų, taip pat gyvūnų arti pavojaus zonos negali būti.

Veikiant vejos pjovimo robotui, niekada neleiskite vaikams artintis prie jo arba su juo žaisti.

Tretieji asmenys gali nesitikėti, kad pjovimas modeliams **MI 632 C**, **MI 632 PC** gali būti įjungiamas naudojantis programėle **VIKING iMow App**. Todėl iš anksto informuokite suinteresuotus asmenis apie galimą vejos pjovimo roboto veikimą.

Niekada nepalikite veikiančio vejos pjovimo roboto be priežiūros, jei žinote, kad pavojaus zonoje yra gyvūnų arba asmenų, ypač vaikų.



Dėmesio – pavojus susižeisti!

Jokiu būdu rankų ar kojų nekiškite prie besisukančių įrenginio dalių arba po jomis.

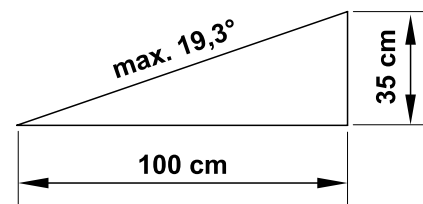
Niekada nelieskite besisukančio peilio.

Prieš prasidedant audrai arba prieš pradėdant žaibuoti, atjunkite maitinimo bloką nuo elektros tiekimo tinklo. Tuo metu vejos pjovimo robotą eksploatuoti draudžiama.

Vejos pjovimo roboto, jei veikia elektros variklis, niekada negalima pakreipti ir kelti aukšty.

Niekada nbandykite reguliuoti įrenginio, kol vienas iš elektros variklių dar veikia.

Saugumo sumetimais įrenginio negalima naudoti nuokalnėse, statesnėse nei 19,3° (35 %). **Pavojus susižeisti!** 19,3° šlaitas atitinka 35 cm pakilimą vertikalia kryptimi 100 cm ilgio horizontalioje atkarpoje.



STOP

Atkreipkite dėmesį į pjovimo įrangos papildomą veikimą. Kol ji sustoja, praeina kelios sekundės.

Veikiant režimui paspauskite **mygtuką STOP** (⇒ 5.1),

- prieš keisdami meniu nuostatus arba juos parinkdami,

- prieš pritaikydami užprogramuotus duomenis,

- prieš nuimdami valdymo pultą.

Aktyvinkite **įrenginio blokuotę** (⇒ 5.2),

- prieš pakeldami ir nešdami įrenginį;

- prieš gabendami įrenginį;

- prieš pašalindami ar valydami kamščius;

- prieš atlikdami darbus prie pjovimo peilio;

- prieš tikrindami arba valydami įrenginį;

- jei vejos pjojimo robotas atsitrenkė į svetimkūnį arba pradėjo neįprastai smarkiai vibruoti. Tokiais atvejais patikrinkite įrenginį, ypač pjojimo bloką (peilį, peilių veleną, peilio tvirtinimo detales), ar jie nepažeisti, ir, prieš paleisdami įrenginį iš naujo ir su juo dirbdami, paveskite jį suremontuoti specialistui.



Pavojus susižeisti!

Stipri vibracija dažniausiai būna sutrikimo priežastis.

Nenaudokite vejos pjojimo roboto, jei peilių velenas arba pjojimo peilis yra pažeisti ar deformuoti.

Jeigu jums trūksta reikalingų žinių, tuomet paveskite reikalingus remonto darbus atlikti specialistui – VIKING rekomenduoja kreiptis į VIKING prekybos atstovą.

Prieš paliekant įrenginį, vejos pjojimo roboto saugos nuostatus reikia pakeisti taip, kad jo negalėtų pradėti eksploatuoti pašaliniai asmenys. (⇒ 11.16)

Rankinis pjojimas:

Įrenginį paleiskite atsargiai, laikydamiesi skyriuje „Rankinis pjojimas“ pateiktų nuorodų. (⇒ 15.6)

Dirbkite tik dieną arba esant geram dirbtiniam apšvietimui.

Niekada nebandykite mechaniškai užfiksuoti mygtukų, ypač pjojimo mygtuko.

Naudotojas visada turi stovėti už įrenginio. Visuomet stebėkite, kad nuo jūsų kojų iki peilio būtų pakankamas atstumas.

Pjaudami veją niekada nebėkite, kad nesusižeistumėte nuslydę, užkliuvę ar dėl kitos priežasties.

Būkite itin atsargūs apsuksdami vejos pjojimo robotą ar traukdami jį į save.

Kai pagrindas drėgnas, dėl mažesnio stabilumo kyla didesnis nelaimingų atsitikimų pavojus.

Dirbkite itin atsargiai, kad nepaslystumėte. Jei įmanoma, esant drėgnam pagrindui, stenkitės nenaudoti rankinio pjojimo režimo.

Visada atkreipkite dėmesį, kad ant šlaito įrenginys būtų labai stabilus ir nepjaukite labai stačių šlaitų.

Pjaukite skersai šlaito, jokiū būdu ne aukštyne arba žemyn, ir atkreipkite dėmesį, kad stovėtumėte virš vejos pjojimo roboto, kad praradus kontrolę įrenginys ant jūsų neužvažiuotų.

Vejoje esančius objektus (vejos purkštuvus, stulpelius, vandens vožtuvus, pamatus, elektros linijas ir t. t.) būtina apvažiuoti. Niekada nevažiuokite per tokius objektus.

Niekada nevažiuokite per šias kliūtis tyčia. Nustačius rankinį pjojimo režimą, impulsinis jutiklis yra neaktyvus.

6.9 Techninė priežiūra ir remontas

Prieš pradėdami valymo, remonto ir techninės priežiūros darbus, suaktyvinkite įrenginio blokuotę ir vejos pjojimo robotą pastatykite ant tvirto, lygaus pagrindo.



Prieš pradėdami visus darbus prie įkrovimo stotelės ir ribojimo vielos, ištraukite maitinimo bloko tinklo kištuką.



Prieš visus techninės priežiūros darbus palikite vejos pjojimo robotą maždaug 5 minutes, kad jis atvėstų.

Tik įgaliotajam elektrikui leidžiama atlikti elektros tinklo laido remontą arba keisti patį laidą.

Baigus visus darbus prie įrenginio, prieš vėl pradėdant eksploatuoti reikia iš naujo patikrinti, kaip užprogramuotas vejos pjojimo robotas ir prireikus nuostatus pakoreguoti. Būtina tiksliai nustatyti datą ir paros laiką.

Valymas:

Visą įrenginį būtina reguliariai kruopščiai išvalyti. (⇒ 16.2)

Niekada nenukreipkite vandens srovės (ypač aukšto slėgio valymo įrenginio) į variklio dalis, tarpines, elektros mazgus ir guoliavietes. Tai gali būti pažeidimų priežastis arba gali prireikti brangaus remonto.



Niekada neplaukite įrenginio tekančiu vandeniu (pvz., sodo žarna).

Nenaudokite agresyviųjų valiklių. Jie gali pažeisti plastiką ir metalą. Tai gali pakenkti VIKING įrenginio saugai.

Techninės priežiūros darbai

Leidžiama atlikti tik šioje naudojimo instrukcijoje aprašytus techninės priežiūros darbus. Visus kitus darbus būtina pavesti prekybos atstovui.

Jei jums trūksta reikalingų žinių ir pagalbinių priemonių, **visada** galite kreiptis į prekybos atstovą.

VIKING rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik VIKING prekybos atstovas.

VIKING prekybos atstovai reguliariai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Naudokite tik tuos įrankius, padargus, priedus ir techniška lygiavertės dalis, kurias VIKING leido naudoti šiam įrenginiui, kitaip gali kilti nelaimingų

atsitikimų pavojus ir gali būti sužaloti asmenys arba pažeistas įrenginys. Kilus klausimų, kreipkitės į prekybos atstovą.

VIKING originaliųjų įrankių, priedų ir atsarginių dalių savybės optimaliai pritaikytos įrenginiui bei naudotojo poreikiams. Originalias VIKING atsargines dalis atpažinsite iš VIKING atsarginės dalies numerio, užrašo VIKING ir, jei reikia, iš VIKING atsarginės dalies ženklo. Ant mažesniųjų dalių gali būti tik ženklas.

Įspėjamieji ir nurodomieji lipdukai visada turi būti švarūs ir įskaitomi. Pažeistus arba atsiklijavusius lipdukus pakeiskite naujais originaliais lipdukais, jų galite įsigyti iš VIKING prekybos atstovo. Jeigu kurią nors konstrukcinę dalį keisite nauja, nepamirškite prie jos priklijuoti tokį patį lipduką.

Darbus prie pjovimo įrangos atlikite tik mūvėdami storas darbinės pirštines, būkite itin atsargūs.

Gerai priveržkite visus varžtus ir veržles, ypač visus pjovimo bloko varžtus ir tvirtinimo elementus, kad įrenginį būtų saugu naudoti.

Reguliariai tikrinkite visą įrenginį (pvz., jei jo nenaudosite žiemą), ar jis nesusidėvėjo ir nėra pažeistas. Saugumo sumetimais susidėvėjusias arba pažeistas dalis nedelsdami pakeiskite, kad įrenginys visada būtų saugus eksploatuoti.

Jei, atliekant techninės priežiūros darbus, konstrukcinės dalys arba apsauginiai įtaisai buvo nuimti, juos reikia vėl sumontuoti atgal.

6.10 Laikymas ilgesnį laiką nenaudojant

Prieš pastatydami laikyti nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį. (⇒ 11.16) Papildomai aktyvinkite įrenginio blokuotę.

Įsitinkinkite, ar įrenginys apsaugotas nuo nesankcionuoto naudojimo (pvz., nuo vaikų).

Laikykite įrenginį nepriekaištingos būklės.

Prieš padėdami įrenginį (pvz., žiemai), jį kruopščiai išvalykite.

Prieš pastatydami įrenginį uždaroje patalpoje, leiskite jam maždaug 5 minutes atvėsti.

Laikymo patalpa turi būti sausa, apsaugota nuo šalčio ir rakinama.

Niekada nelaikykite įrenginio arti atviros ugnies arba didelio karščio šaltinių (pvz., krosnies).

Jei ruošiatės ilgai nenaudoti (pvz., žiemą), išmontuokite įkrovimo stotelę ir saugiai laikykite kartu su vejos pjovimo robotu. (⇒ 16.8)

6.11 Utilizavimas

Atliekos gali padaryti žalos žmonėms, gyvūnams ir aplinkai, todėl jas reikia tinkamai utilizuoti.

Norėdami sužinoti, kaip tinkamai utilizuoti atliekas, kreipkitės į perdirbimo centrą arba prekybos atstovą. VIKING rekomenduoja kreiptis į VIKING prekybos atstovą.

Įsitinkinkite, ar susidėvėjęs įrenginys bus tinkamai utilizuotas. Prieš utilizuojant įrenginys turi būti nebetinkamas naudoti. Norėdami išvengti nelaimingų atsitikimų,

būtinai pašalinkite vejos pjovimo roboto maitinimo bloko elektros laidą, akumuliatorių ir valdymo pultą.

Pavojus susižeisti pjovimo peiliu!

Net ir susidėvėjusios vejojaprovės niekada nepalikite be priežiūros. Įsitinkinkite, ar įrenginys, ypač pjovimo peilis, laikomas vaikams nepasiekiamoje vietoje.

Akumuliatorių utilizuokite atskirai nuo įrenginio. Užtikrinkite, kad akumuliatorius būtų utilizuojamas saugiai ir ekologiškai.

7. Simbolių aprašymas



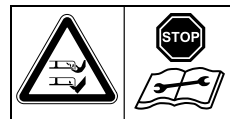
Įspėjimas

Prieš pradėdami naudoti įrenginį, perskaitykite jo naudojimo instrukciją.



Įspėjimas!

Eksploatuodami laikykitės saugaus atstumo iki įrenginio. Pašaliniam asmeniui neleiskite būti pavojaus zonoje.



Įspėjimas!

Prieš pakeldami arba prieš atlikdami darbus prie įrenginio, jį užblokuokite.



Įspėjimas!

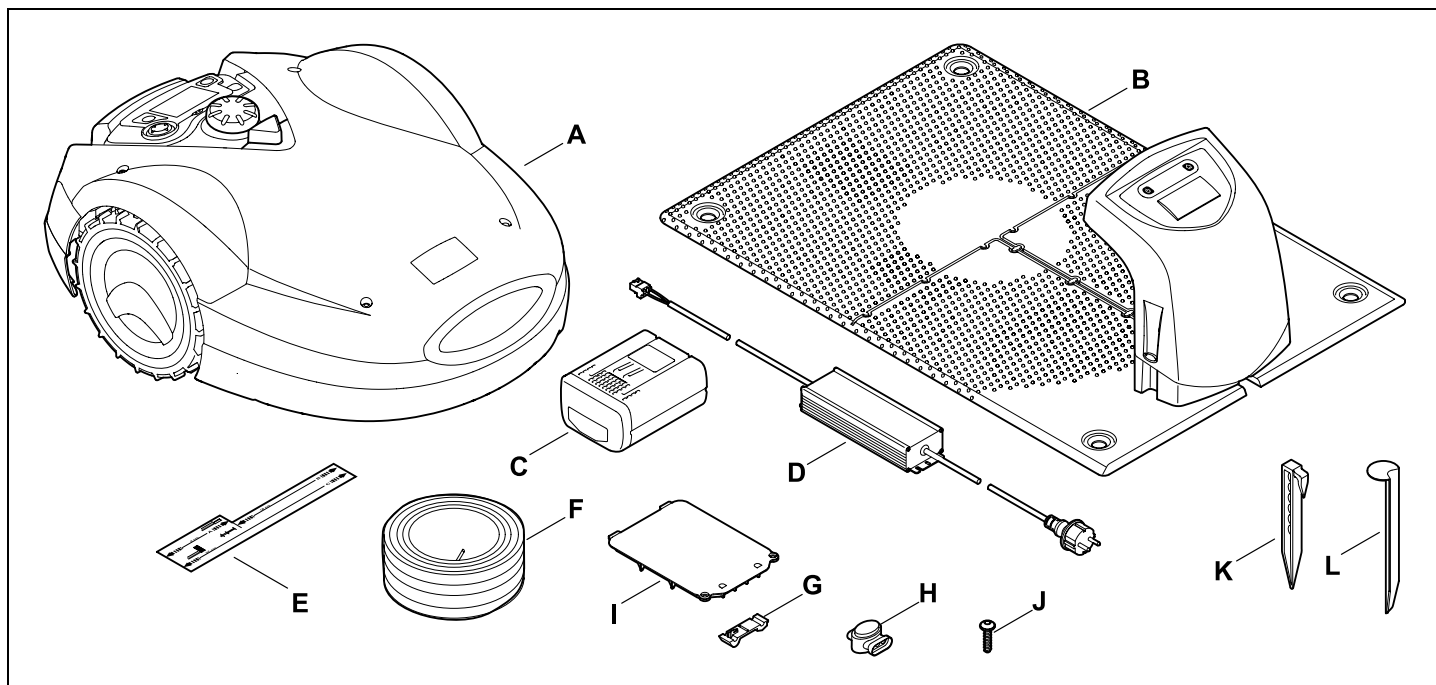
Nesėskite ir nelipkite ant įrenginio.



Įspėjimas!

Niekada nelieskite besisukančio peilio.

8. Komplektas



Poz.	Pavadinimas	Vnt.	Poz.	Pavadinimas	Vnt.
A	Vejos pjovimo robotas	1	I	Akumuliatoriaus dėklo dangtis	1
B	Įkrov. stotelė	1	J	Varžtas	2
C	Akumuliatorius	1	K	Ribojimo vielos fiksavimo vinis:	
D	Maitinimo blokas	1		MI 632, MI 632 C	200
E	„iRuler“	2		MI 632 P, MI 632 PC	300
F	Ribojimo viela ritinėlyje (150 m):		L	Kuolelis, skirtas įkrov. stotelė	4
	MI 632, MI 632 C	1	-	Naudojimo instrukcija	1
	MI 632 P, MI 632 PC	2			
G	Ribojimo vielos fiksuojamasis kištukas	2			
H	Vielos jungtys	3			

9. Pirmasis įrengimas


9.1 Pirmojo įrengimo nurodymai

Vejos pjovimo robotą įrengiant pirmą kartą, galima naudotis pagalbine įrengimo programa. Šioje programoje pateikiami visi pirmojo įrengimo veiksmai.



- Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas
- Įkrovimo stotelės įrengimas
- Ribojimo vielos tiesimas
- Ribojimo vielos prijungimas
- Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas
- Įrengimo tikrinimas
- Vejos pjovimo roboto programavimas
- Pirmojo įrengimo užbaigimas

Reikia iki galo atlikti pagalbinėje įrengimo programoje nurodytus veiksmus, nes tik tada galėsite naudoti vejų pjovimo robotą.


 Į internetinį puslapį www.viking-garden.com yra įkeltas **įrengimo vaizdo įrašas**. Daugiau nurodymų dėl vejų pjovimo roboto įrengimo jums suteiks VIKING prekybos atstovas.

Paspaudus atkūrimo (gamyklinių nuostatų gražinimo) mygtuką pagalbinė įrengimo programa aktyvinama iš naujo. (⇒ 11.17)

Paruošiamosios priemonės

- Prieš pirmąjį įrengimą veją nupjaukite įprasta vejapjove (optimalus žolės aukštis 3–4 cm).

- Jei pagrindas labai kietas ir sausas, pjaunamą plotą truputį sudrėkinkite, kad galėtumėte lengviau įkalti fiksavimo vinis.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Vejos pjovimo robotą turi suaktyvinti VIKING prekybos atstovas ir priskirti savininko el. pašto adresui. (⇒ 10.)

 Meniu atlikdami valdymo veiksmus, atkreipkite dėmesį į skyriuje „Valdymo nurodymai“ pateiktą informaciją. (⇒ 11.1)

Kryžiuoko formos mygtukais parenkamos parinktys, meniu punktai ir ekrano mygtukai.

Mygtuku **OK** atidaromas po meniu ir patvirtinama parinktis.

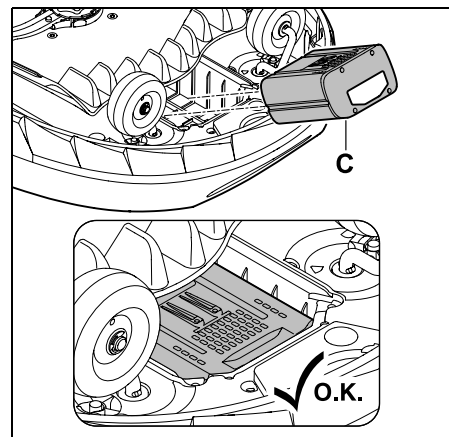


Mygtuku **Atgal** išjungiamas aktyvus meniu ir pagalbinėje įrengimo programoje grįžtama vienu žingsniu atgal.




Jei įrengiant pirmą kartą įvyksta klaida arba atsiranda sutrikimų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 24.)

- Nustatykite mažiausią pjovimo aukštį (1 pakopą). (⇒ 9.3)
- Vejos pjovimo robotą apverskite ir padėkite ant tinkamo pagrindo.

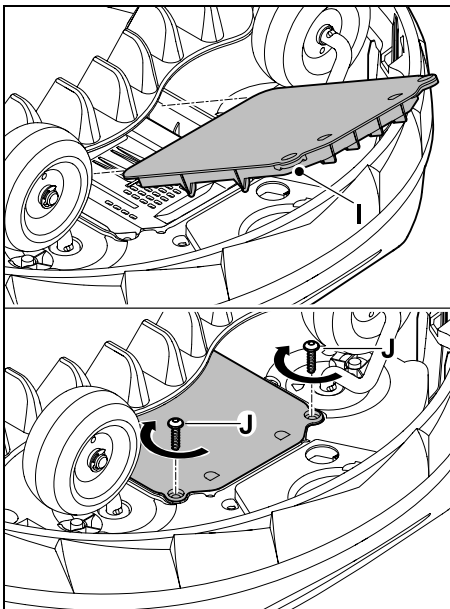


Kaip pavaizduota, įdėkite akumuliatorių (C) taip, kad jis užsifikuotų.

9.2 Akumulatoriaus įmontavimas

 Su ličio jonų akumuliatoriais reikia elgtis itin atsargiai. VIKING rekomenduoja pavesti įmontuoti akumuliatorių VIKING prekybos atstovui. Sugedusį akumuliatorių leidžiama keisti tik VIKING prekybos atstovui.

Akumuliatorius į vejų pjovimo robotą įmontuojamas visam laikui ir išmontuojamas tik norint utilizuoti įrenginį. (⇒ 20.1)



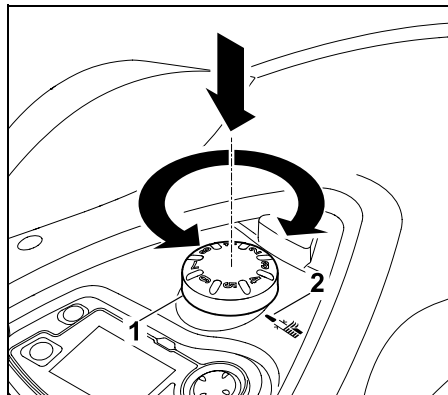
Uždėkite gaubtą (I) ir priveržkite varžtus (J). Atkreipkite dėmesį į didžiausią 1 - 2 Nm priveržimo momentą.

- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant ratų.

9.3 Pjovimo aukščio nustatymas

Mažiausias pjovimo aukštis:
1 lygis (20 mm)

Didžiausias pjovimo aukštis:
8 lygis (60 mm)



Paspauskite rankenėlę (1) ir pasukite. Atleidus ji užsifiksuoja. Žyma (2) rodo nustatytą pjovimo aukštį.

- i** Rankenėlę galima nuimti nuo reguliavimo elemento traukiant į viršų. Ši konstrukcija užtikrina saugumą. Taip užtikrinama, kad įrenginio nebus galima pakelti ir nešti už rankenėlės.

9.4 Kalbos, datos ir paros laiko nustatymas

- Paspaudus bet kurį valdymo pulto mygtuką įrenginys ir pagalbinė įrengimo programa suaktyvinami.



Parinkite norimą ekrano kalbą ir patvirtinkite mygtuku OK.

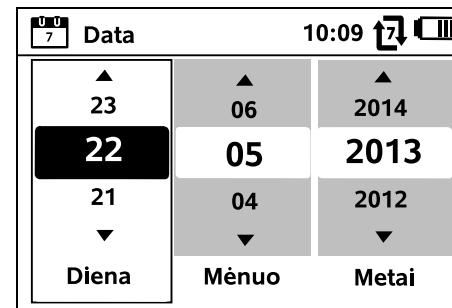
OK



Parinktą kalbą patvirtinkite mygtuku OK arba paspauskite „Keisti“ ir parinkite kitą kalbą.



OK

- Jei reikia, įveskite vejos pjovimo roboto 9 simbolių serijos numerį. Šis numeris išspausdintas specifikacijų lentelėje (lipdukas skyriuje po valdymo pultu).



Esamą datą nustatykite kryžiuoko formos mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

OK

Paros laikas 15:32  

▲ 16	▲ 33
15	32
▼ 14	▼ 31
Valanda	Minutė

Esamą paros laiką nustatykite kryžiuo formos mygtuku ir patvirtinkite paspausdami mygtuką OK.

OK

9.5 Įkrovimo stotelės įrengimas



Atkreipkite dėmesį į šioje naudojimo instrukcijoje esančius įrengimo pavyzdžius. (⇒ 27.)

Prie įkrovimo stotelės galima montuoti kaip priedą įsigyjamą stogą nuo saulės. Jis vejos pjovimo robotą apsaugos nuo nepalankių oro sąlygų.

 **Įkrov. stotelė** 15:33  

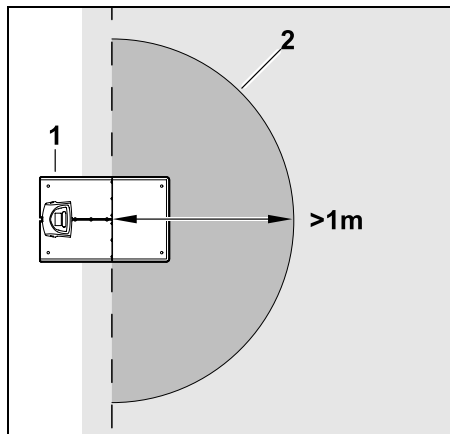
 **Įdiegti įkrovimo stotelę**

OK

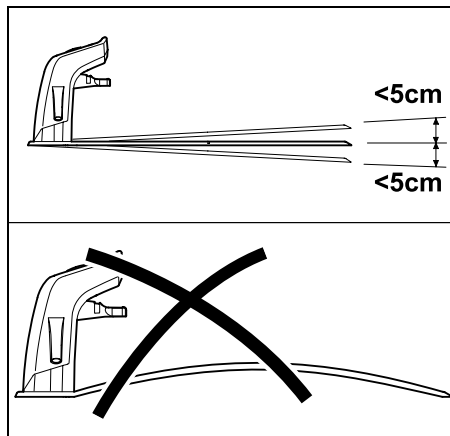
Įkrovimo stotelę įrenkite apsaugotoje vietoje, kurioje yra pavėsis. Dėl tiesioginių saulės spindulių gali padidėti įrenginio temperatūra, todėl ilgiau bus įkraunamas akumulatorius.

Įkrovimo stotelė turėtų būti aiškiai matoma naudojimo vietoje, kad už jos neužkliūtumėte.

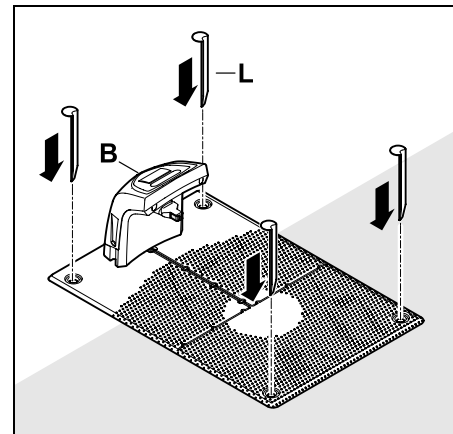
Norint naudoti įkrovimo stotelę, reikia tinklo jungties, kuri būtų maks. 15 m atstumu.



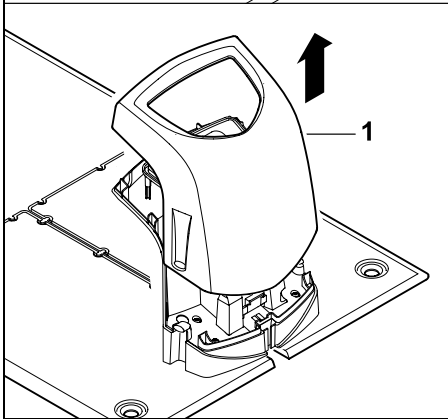
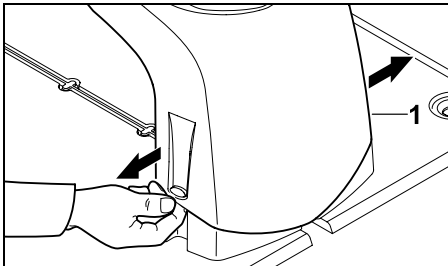
Prieš įkrovimo stotelę (1) turi būti lygus laisvas plotas (2), kurio spindulys būtų mažiausiai 1 m. Išlyginkite kalvas arba įdubimus.



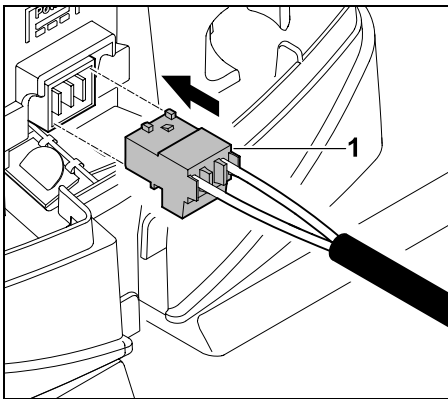
Norimoje naudojimo vietoje dirva turėtų būti lygi, būtinai prisiminkite, kad didžiausias galimas aukščio skirtumas yra 5 cm. Niekada nesulenkite pagrindo plokštės. Pašalinkite po pagrindo plokšte esančius nelygumus, kad ji visa priglustų.



Įkrovimo stotelę (B) pageidaujamoje naudojimo vietoje pritvirtinkite keturiais kuoleliais (L).



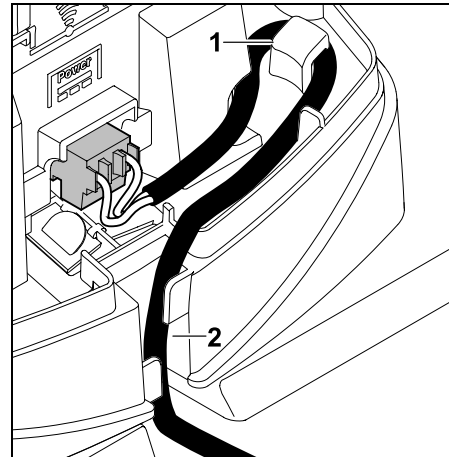
Kaip parodyta paveikslėlyje, kairėje ir dešinėje pusėse šiek tiek praskėskite dangtelį (1) ir nuimkite keldami jį viršų.



Maitinimo bloko (1) kištuką prijunkite prie įkrovimo stotelės plokštės.



Jei reikia, kištuką galima nusukti (pvz., kišant maitinimo laidą per skylę sienoje). Tvirtindami kištuką prie maitinimo laido nesumažinkite polių. (⇒ 16.7)

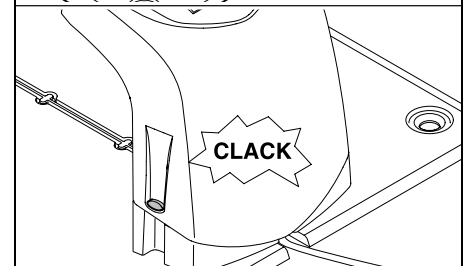
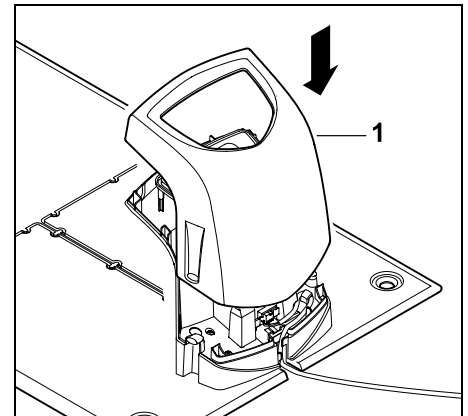


Kaip parodyta paveikslėlyje, elektros laidą iki maitinimo bloko nutieskite per elektros laido laikiklį (1) ir laido movą (2).

- Maitinimo bloką įrenkite už pjaunamo ploto, nuo tiesioginių saulės spindulių, drėgmės ir sušlapimo apsaugotoje vietoje, jei reikia, tvirtinkite prie sienos.
- Visus elektros laidus tieskite už pjaunamo ploto, pjovimo peilių nepasiekiamose srityse ir pritvirtinkite prie žemės arba įmontuokite į laido movą.
- Elektros laidą išvyniokite netoli įkrovimo stotelės, kad nebūtų trikdomas laido signalas.



Maitinimo blokas tinkamai veikia tik tuomet, kai **eksplotavimo temperatūra** yra nuo 0° C iki 60° C.



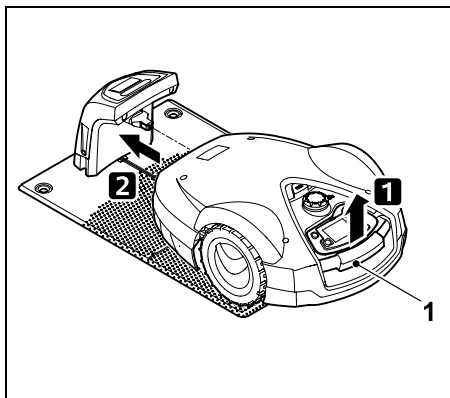
Dangtelį (1) uždėkite ant įkrovimo stotelės ir užfiksuokite, neprispauskite laido. Tada prijunkite tinklo kištuką.



Kol ribojimo viela neprijungta, mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką.





Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

Prijungus prie įkrovimo stotelės, negali šviesti nė vienas įkrovimo stotelės šviesos diodas. (⇒ 13.1)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK

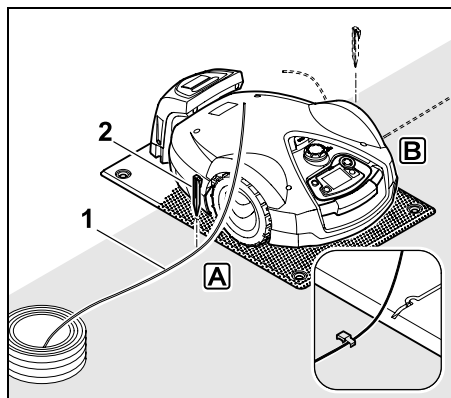
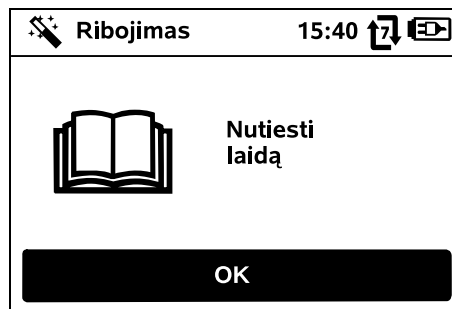
i Jei akumuliatorius išsikrovęs, įstūmus į įkrovimo stotelę dešiniajame viršutiniame ekrano kampe vietoje akumuliatoriaus simbolio pasirodo tinklo kištuko simbolis. (⇒ 15.8) Jei reikia, akumuliatorius įkraunamas automatiškai.



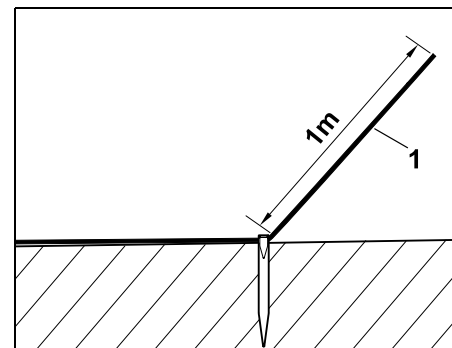
9.6 Ribojimo vielos tiesimas

i Prieš pradėdami tiesi ribojimo vielą, perskaitykite visą skyrių „Ribojimo vielą“ ir jo paisykite. (⇒ 12.)

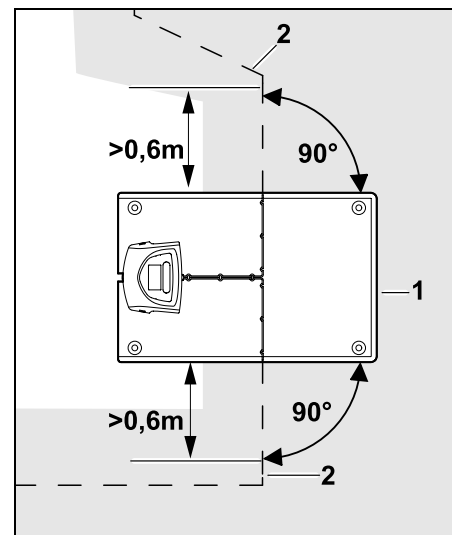
Suplanuokite, kaip norite nutiesti, atsižvelkite į **atstumus tarp vielų**, tiesdami įrenkite **blokuojamus plotus, vielos rezervus, jungiamąsias atkarpas, pašalinius plotus ir pereinamąsias linijas**.



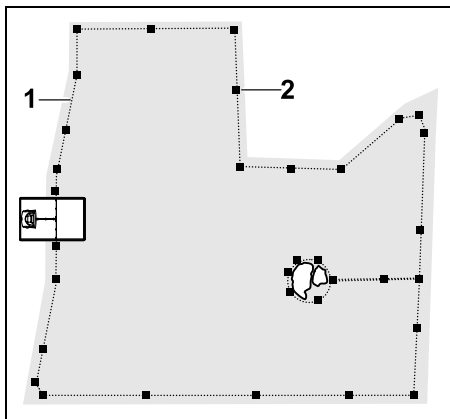
Ribojimo vielą (1) **kairėje A** arba **dešinėje B** pusėje prie pat pagrindo plokštės ir šalia vielos išleidimo angos fiksavimo vinimi (2) pritvirtinkite prie žemės.



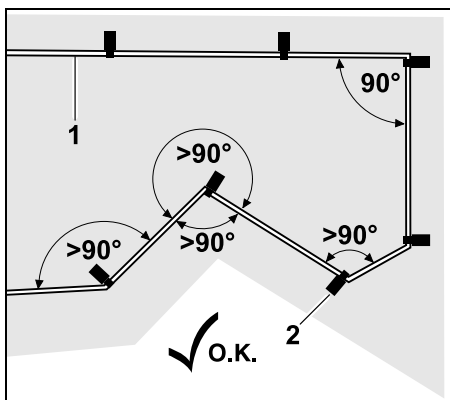
Palikite laisvą vielos galą (1), kurio ilgis būtų apie 1 m.



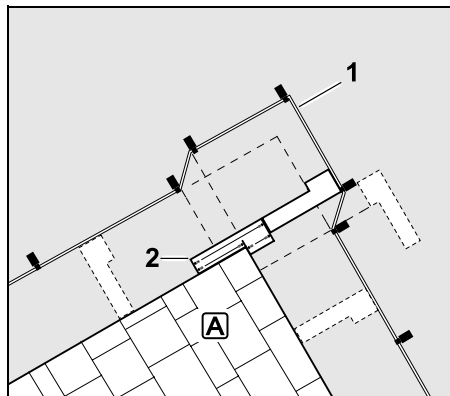
Prieš įkrovimo stotelę ir už jos (1) ribojimo vielą (2) 0,6 m nutieskite tiesiai ir stačiu kampu pagrindo plokštei. Po to ribojimo vielą tieskite pjaunamo ploto kraštu.



Ribojimo vielą (1) nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis (⇒ 12.8), po to pritvirtinkite prie žemės fiksavimo vinimis (2). Atstumus patikrinkite naudodami „iRuler“. (⇒ 12.3)

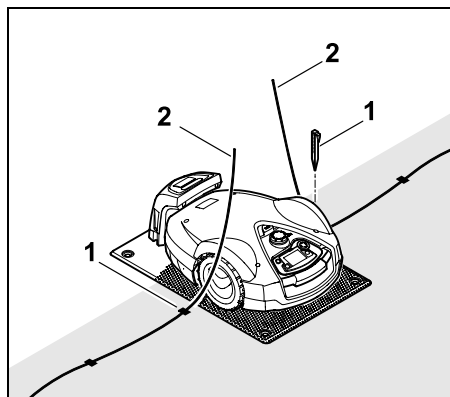


Stenkitės neformuoti stačių kampų (mažesnių nei 90°). Smailiuose kampuose ribojimo vielą (1) prie žemės pritvirtinkite fiksavimo vinimis (2), kaip parodyta.



Tiesiant aplink aukštas kliūtis, pavyzdžiui, mūro sienų kampus ar aukštus lysvių aptvarus **A**, kampuose reikia palikti didesnę atstumą iki vielos, kad vejos pjovimo robotas nesiektų kliūtis. Ribojimo vielą (1) nutieskite naudodami „iRuler“ (2), kaip parodyta paveikslėlyje.

- Jei reikia, ribojimo vielą pailginkite naudodami pristatytas vielos jungtis. (⇒ 12.12)
- Jei yra keli susiję pjaunami plotai, įrenkite pašalinius plotus (⇒ 12.9) arba pjaunamus plotus sujunkite pereinamosiomis linijomis. (⇒ 12.10)



Paskutinę fiksavimo vinį (1) įkalkite kairėje arba dešinėje pusėje prie pat pagrindo plokštės, šalia vielos išleidimo vietos. Nupjaukite ribojimo vielą (2), palikite maždaug 1 m ilgio laisvas vielos atkarpas.

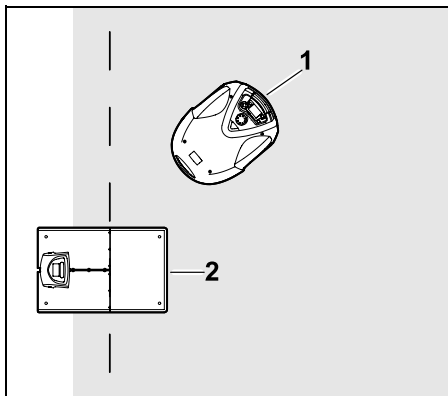
- Patikrinkite, ar ribojimo viela pritvirtinta prie žemės, dažniausiai vienam metrui pakanka vienos fiksavimo vinies. Ribojimo viela visada turi būti prigludusi prie vejos ploto. Fiksavimo vinis įkalkite iki galo.

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką. **OK**

- ⚠ Pasirodo atitinkamas pranešimas, jei akumuliatorius per mažai įkrautas, kad galėtų atlikti likusius pagalbinės įrengimo programos žingsnius. Tokiu atveju vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės ir įkraukite akumuliatorių. Pagalbinės įrengimo programos tolesnį žingsnį OK mygtuku galima perjungti tik tada, kai pasiekama reikiama akumuliatoriaus įtampa.

9.7 Ribojimo vielos prijungimas





Vejos pjavimo robotą (1), kaip parodyta paveikslėlyje, pastatykite pjaunamame plote už įkrovimo stotelės (2) ir paspauskite mygtuką OK.

OK



Maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK.

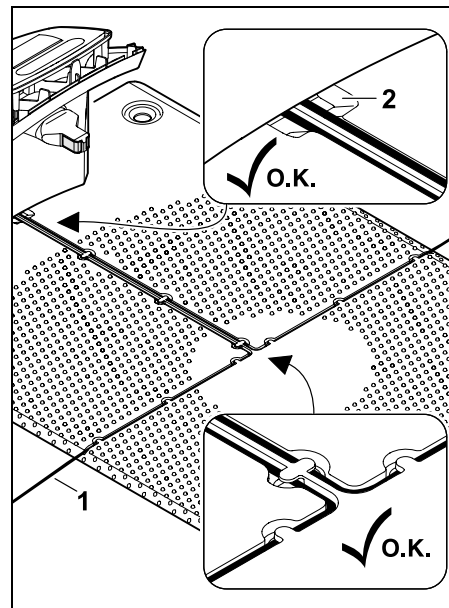
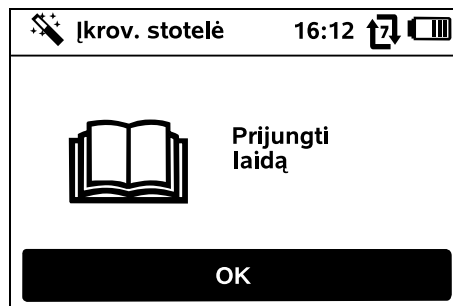
OK



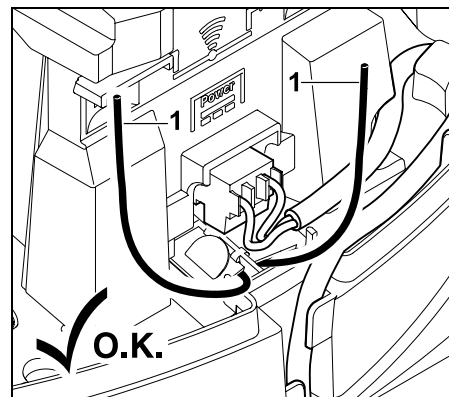
Nuimkite dangtelį, kaip aprašyta skyriuje „Įkrovimo stotelės įrengimas“. (→ 9.5)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK

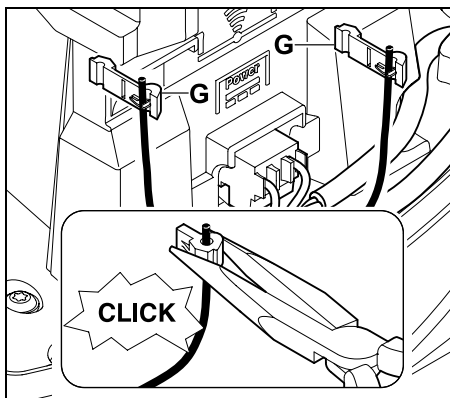


Ribojimo vielą (1) įstatykite į pagrindo plokštės laido tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą (2).



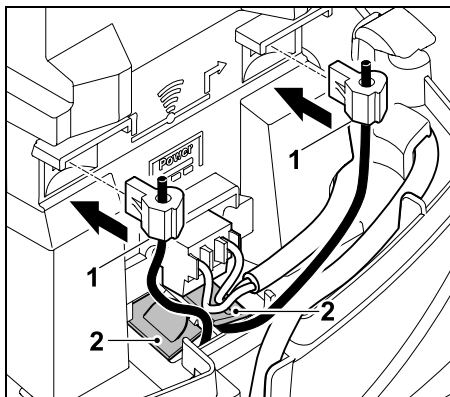
Ribojimo vielos galus (1) sutrumpinkite maždaug iki 10 cm ilgio.

i Paisykite palikto vielos galų ilgio ir galų nevyniokite. Per ilgi galai gali trukdyti tinkamai dirbti vejos pjovimo robotui.



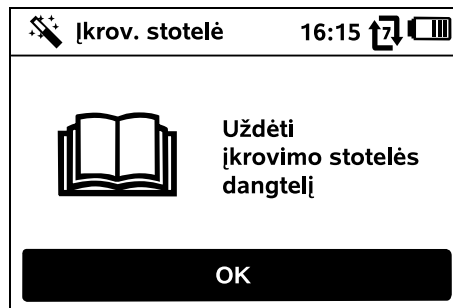
Ant vielos galo tinkamomis replėmis užspauskite fiksuojamąjį kištuką (G) ir patikrinkite, ar tinkamai užsifiksavo.

! Fiksuojamieji kištukai yra skirti naudoti vieną kartą, tad juos neužmus, naudoti pakartotinai draudžiama. Papildomų fiksuojamųjų kištukų galima įsigyti iš VIKING prekybos atstovo. (⇒ 17.)



Kištuką (1) įstatykite taip, kaip pavaizduota. Stebėkite, kad kairysis ir dešinysis ribojimo vielos galai būtų tinkamai prijungti, nesukeiskite vielos galų. Uždarykite kabelių kanalo (2) dangtelį.

- Baigę dirbti paspauskite valdymo pulto OK mygtuką. **OK**

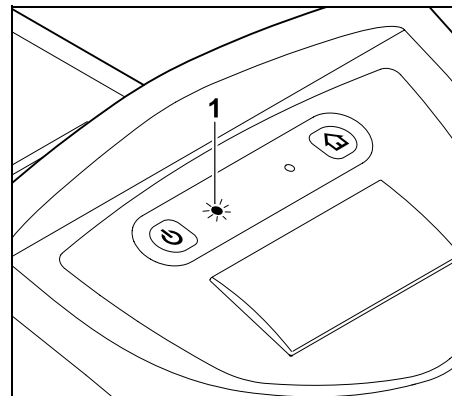


Sumontuokite dangtelį, kaip aprašyta skyriuje „Įkrovimo stotelės įrengimas“. (⇒ 9.5)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK. **OK**

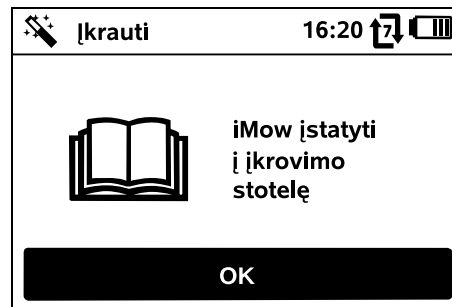


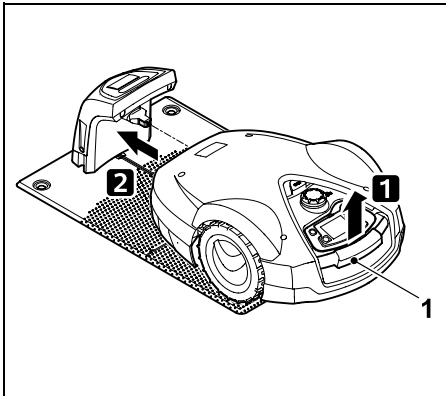
Maitinimo bloko kištuką prijunkite prie elektros tinklo ir paspauskite mygtuką OK. **OK**



Kai ribojimo viela tinkamai įrengta ir įkrovimo stotelė prijungta prie srovės tiekimo tinklo, šviečia įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas (1).

i Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Įkrovimo stotelės valdymo elementai“ pateiktą informaciją, ypač kai šviesos diodai šviečia ne taip, kaip aprašyta. (⇒ 13.1)





Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

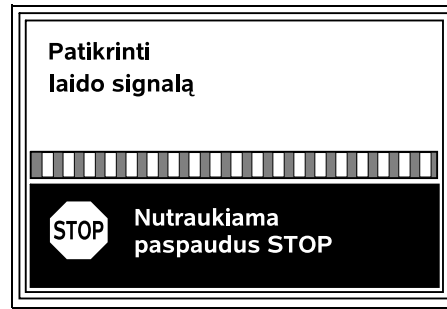
Prijungus prie įkrovimo stotelės, negali šviesti nė vienas įkrovimo stotelės šviesos diodas. (⇒ 13.1)

Tada paspauskite valdymo pulto mygtuką OK.

OK

9.8 Vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės sujungimas

i Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tada, kai tinkamai priimamas įkrovimo stotelės siunčiamas laido signalas. (⇒ 11.16)



Laido signalo patikra gali trukti kelias minutes. Paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP sujungimas nutraukiamas ir perjungiamas ankstesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.



Laido signalas OK:
Ekrane rodomas tekstas „Laido signalas OK“. Vejos pjovimo robotas ir įkrovimo stotelė sujungti tinkamai.



Pirmąjį įrengimą tęskite spustelėdami mygtuką OK.

OK

i **MI 632 C, MI 632 PC:**
Po sėkmingo prijungimo aktyvinamas en. taup. rež. „GPRS“. (⇒ 11.11)

Nėra laido signalo:

Ekrane rodomas tekstas „Nėra laido signalo“. Vejos pjovimo robotas negauna laido signalo. Įkrovimo stotelę prijunkite prie elektros srovės tinklo, ribojimo vieta iškiškite į įkrovimo stotelę ir patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodų indikatorius. (⇒ 13.1)



Paspaudus mygtuką OK vėl bus bandoma sujungti.

OK

Sukeisti laido signalo poliai:

Ekrane rodomas tekstas „Sukeistos jungtys arba vejos pjovimo robotas iMow už ribos“. Vejos pjovimo robotas gauna laido signalą, kurio poliai sukeisti. Vejos pjovimo robotą pastatykite į įkrovimo stotelę ir ribojimo vielos galus tinkamai prijunkite prie įkrovimo stotelės.



Paspaudus mygtuką OK vėl bus bandoma sujungti.

OK

Laido signalo tikrinimas:

Ekrane rodomas tekstas „Laido signalo tikrinimas“. Vejos pjovimo robotas gauna pažeisto laido signalą. Galimos priežastys yra elektros žemėjimo laidai, gelžbetonis arba trikdantys metalai dirvoje po įkrovimo stotele. Taip pat netoli įkrovimo stotelės esantis suvyniotas maitinimo laidas arba pašaliniai signalai (pvz. kitos įkrovimo stotelės signalas) gali trikdyti laido signalą. Jei įmanoma, pašalinkite trikdymo šaltinį, arba įrenkite įkrovimo stotelę kitoje vietoje.

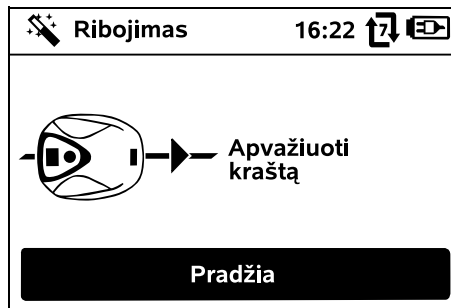


Paspaudus mygtuką OK vėl bus bandoma sujungti.

OK

i Jei vielos signalas gaunamas netinkamai ir nepadeda anksčiau aprašytos priemonės, susisiekite su VIKING prekybos atstovu.

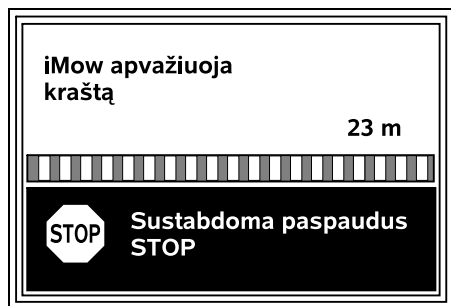
9.9 Įrengimo tikrinimas



Paspaudę mygtuką OK paleiskite bandomąją eigą – pjovimo peilis nebus suaktyvintas.

OK

- i MI 632 C, MI 632 PC:** Bandomosios eigos metu nustatoma vejos pjovimo roboto namų sritis. (⇒ 14.5)



Robotui važiuojant palei kraštus, eikite paskui jį ir stebėkite, kad

- vejos pjovimo robotas pjaunamo ploto kraštu važiuotų, kaip suplanuota;
- atitiktų atstumai iki kliūčių ir pjaunamo ploto ribų;
- robotas tinkamai įvažiuotų ir išvažiuotų iš įkrovimo stotelės.

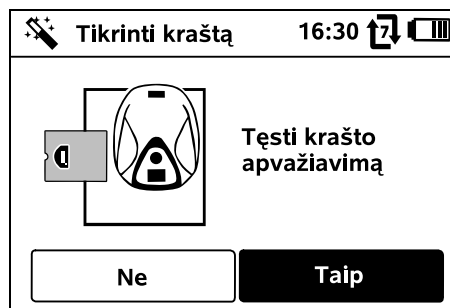
Ekране rodomas nuvažiuotas atstumas – ši vertė metrais reikalinga nustatant **pradinius taškus** pjaunamo ploto krašte. (⇒ 11.15)

- Norimoje vietoje nuskaitykite rodomą vertę ir pasižymėkite. Po pirmo įrengimo nustatykite pradinį tašką ranka.

Važiavimas palei kraštus gali būti nutrauktas automatiškai, atsitrenkus į kliūtis, važiuojant per daug stačiomis nuokalnėmis arba ranka, paspaudus STOP mygtuką.

- Jei bandomoji eiga buvo nutraukta automatiškai, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį ir pašalinkite kliūtis.
- Prieš tęsdami važiavimą palei kraštus, patikrinkite vejos pjovimo roboto padėtį. Įrenginys turi stovėti ant ribojimo vielos arba pjaunamame plote, priekiu nukreiptas į ribojimo vielą.

Tęsiama eiga po nutraukimo:



Po nutraukimo važiavimą palei kraštus tęskite paspaudę **Taip**.

Paspaudus **Ne**, važiavimas palei kraštus nutraukiamas ir perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

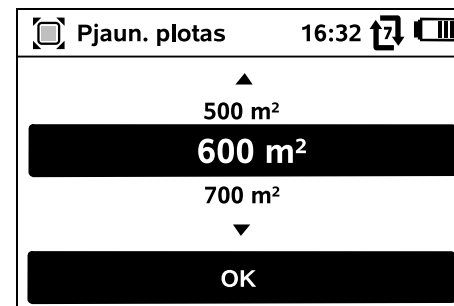
- i** VIKING rekomenduoja nenutraukti bandomosios eigos. Važiuojant pjaunamo ploto kraštais arba prijungiant prie įkrovimo stotelės nebus atpažintos galimos problemos.

Jei reikia, bandomąją eigą galima iš naujo atlikti po pirmojo įrengimo. (⇒ 11.14)

Bandomosios eigos užbaigimas:

Prijungus prie įkrovimo stotelės apvažiavus visą ratą ir perjungiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

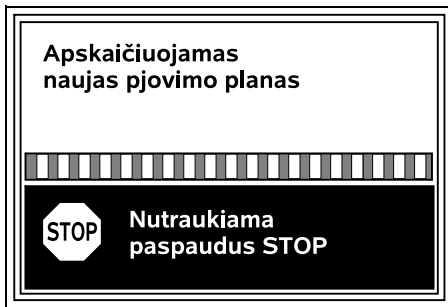
9.10 Vejos pjovimo roboto programavimas



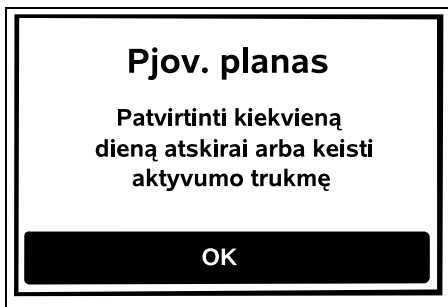
Įveskite vejos ploto dydį ir patvirtinkite mygtuku OK.

OK

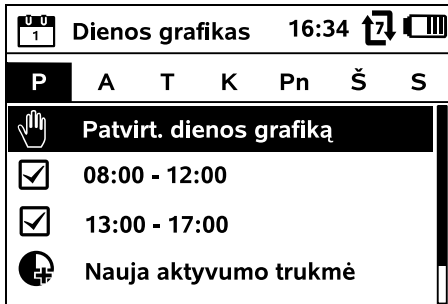
- i** Prie pjaunamo ploto dydžio nereiikia priskaičiuoti įvestų blokuojamų plotų arba pašalinių plotų.



Apskaičiuojamas naujas pjovimo planas. Procesą galima nutraukti paspaudus įrenginio viršuje esantį raudoną mygtuką STOP.



Mygtuku OK patvirtinkite nuorodą „Patvirtinti kiekvieną dieną atskirai arba keisti aktyvumo trukmę“.



Rodomas pirmadienio dienos grafikas ir aktyvinamas meniu punktas **Patvirtinti dienos grafiką**.



Paspaudus OK, patvirtinamos visos rodomos dienos aktyvumo trukmės ir parodomas tolesnės dienos grafikas.



Jei pjaunamas plotas yra mažesnis, nereikia pjauti kiekvieną savaitės dieną. Šiuo atveju nerodoma aktyvumo trukmė ir nenaudojamas meniu punktas „Trinti dienos grafiką“. Dienų grafikus, kuriuose nenurodyta aktyvumo trukmė, taip pat reikia patvirtinti mygtuku OK.

Rodomas **aktyvumo trukmės**

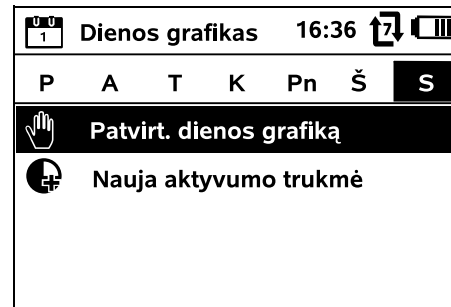
galima keisti. Šiuo tikslu pageidaujama laiko intervalą parinkite kryžiuo formos mygtuku ir atidarykite spustelėdami OK (⇒ 11.7).



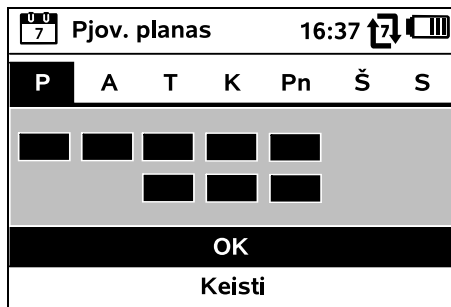
Jei pageidaujate papildomos aktyvumo trukmės, parinkite meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmė** ir atidarykite spustelėdami OK. Parinkties lange nustatykite naują pradžios ir pabaigos laiko aktyvumo trukmę ir patvirtinkite spustelėdami OK. Vienai dienai galima parinkti daugiausia tris aktyvumo trukmes.



Jei norite ištrinti visas rodomas aktyvumo trukmes, parinkite meniu punktą **Trinti dienos grafiką** ir patvirtinkite spustelėdami OK.




Patvirtinus sekmadienio dienos grafiką rodomas pjovimo planas.




Paspaudus OK, patvirtinamas rodomas pjovimo planas ir perjungiamas baigiamasis pagalbinės įrengimo programos žingsnis.

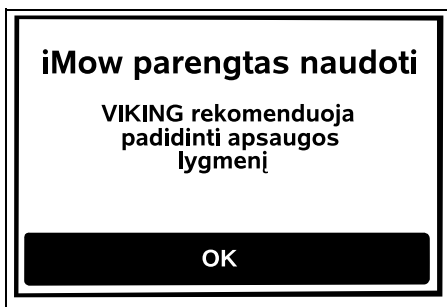


Jei reikalingi pakeitimai, pasirinkite **Keisti** ir individualiai parinkite aktyvumo trukmę.

 Įsijungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti. Atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos pjovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.) ir, baigę pirmąjį įrengimą, nedelsdami pakeiskite aktyvumo trukmę arba meniu „Pjovimo planas“. (⇒ 11.6) Kompetentingoje įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.


9.11 Pirmojo įrengimo užbaigimas

 Nuo pjaunamo ploto surinkite visus pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius).



Pirmąjį įrengimą užbaikite spustelėję mygtuką OK.



 Baigus pirmąjį įrengimą suaktyvintas apsaugos lygmuo „Nėra“. VIKING rekomenduoja parinkti vieną iš **apsaugos lygmenų** – „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“. Taip užtikrinsite, kad pašaliniai negalės reguliuoti ir vejos pjovimo robotą prijungti prie kitų įkrovimo stotelių. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:
VIKING rekomenduoja papildomai suaktyvinti GPS apsaugą. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:



Kad būtų galima naudoti visas vejos pjovimo roboto funkcijas, **VIKING iMow programa** turi būti įdiegta ir paleista išmaniajame telefone arba planšetiniame kompiuteryje, kuriame yra internetinis ryšys ir GPS imtuvas. (⇒ 10.)

Uždarykite dialogo langą mygtuku OK.



9.12 Pirmas pjovimas po pirmo įrengimo

Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas sutampa su aktyvumo trukme, vejos pjovimo robotas nedelsdamas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



Jei pirmojo įrengimo užbaigimo laikas nesutampa su aktyvumo trukme, pjovimo procesą pradėsite paspaudę mygtuką OK. Jei nenorite, kad vejos pjovimo robotas pjautų, paspauskite „Ne“.



10. VIKING iMow programa

Modelius **MI 632 C**, **MI 632 PC** galima valdyti naudojant **VIKING iMow programą**.

Programą galima įsigyti visoms naudojamoms operacinėms sistemoms atitinkamose programų parduotuvėse.



Skyriaus „Saugumas“ nurodymai ypač taikomi visiems **VIKING iMow programos** naudotojams. (⇒ 6.)

Aktyvinimas:

Kad būtų galima perduoti duomenis iš programos į vejos pjovimo robotą, įrenginį ir savininko el. pašto adresą turi suaktyvinti VIKING prekybos atstovas. El. pašto adresu nusiunčiamas kodas ir aktyvavimo nuoroda.

VIKING iMow programa turi būti įdiegta išmaniajame telefone arba planšetiniame kompiuteryje, kuriame yra internetinis ryšys ir GPS imtuvas. El. laiško gavėjas nustatomas kaip administratorius ir pagrindinis programos naudotojas, jis gali naudotis visomis funkcijomis.



Išsaugokite el. pašto adresą ir slaptažodį, kad pakeitę išmanųjį telefoną ir planšetinį kompiuterį vėl galėtumėte įdiegti **VIKING iMow programą** (pvz., jei pamestumėte mobiliojo ryšio įrenginį).

Duomenų perdavimas:

Į pirkimo kainą įeina duomenų perdavimas iš vejos pjovimo roboto į internetą (M2M paslauga) 3 metus. Prieš baigiantis sutarties galiojimui ekrane ir programoje bus rodomas priminimas, sutartį galite pratęsti pas VIKING prekybos atstovą. Duomenų perdavimas nevyksta nenutrūkstamai, todėl gali užtrukti kelias minutes.

Duomenų perdavimas iš programos į internetą priklausomai nuo jūsų sutarties su mobiliojo ryšio operatoriumi arba interneto paslaugų teikėju gali būti apmokestinamas, šias išlaidas padengiate patys.



Jei nėra mobiliojo radijo ryšio ir programos, GPS apsauga yra tik be el. ir SMS pranešimų.

Pagrindinės programos funkcijos:

- Pjovimo plano peržiūra ir redagavimas
- Pradėti pjauti
- Įjungti ir išjungti automatiką
- Nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę
- Pjovimas pageidaujamoje zonoje:
Pageidaujama zona yra pjaunamo ploto zona, apibrėžta išmaniuoju telefonu arba planšetiniu kompiuteriu. Mobiliojo ryšio įrenginio GPS imtuvu nustatomas pageidaujamos zonos vidurys ir spindulys aplink šią koordinatę. Vejos pjovimo robotas juda palei ribojimo vielą prie pageidaujamos zonos ir nupjauna ten veją.
- Datas ir paros laiko keitimas



Dėl pjovimo plano pakeitimo, pjovimo proceso paleidimo, automatikos įjungimo ir išjungimo, vejos pjovimo roboto nusiuntimo namo ir datos bei paros laiko pakeitimo galimi veiksmai, kurių nesitiki kiti asmenys. Todėl visada informuokite tokius asmenis apie galimus vejos pjovimo roboto veiksmus.

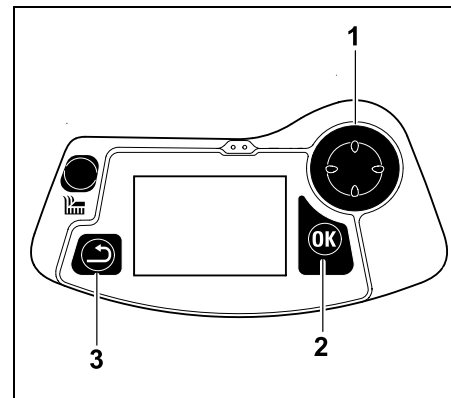
- Įrengin. informacijos ir vejos pjovimo roboto vietos peržiūra
- Suteikite vejos pjovimo robotui vardą

- Nustatykite mobiliojo telefono numerį SMS siuntimui
- Pakeiskite el. pašto adresą ir prieigos prie programos duomenis
- Pridėkite daugiau programos naudotojų ir svečio prieigos teisę robotam naudojimui. Kiti naudotojai ir svečiai turi tik robotą prieigą prie funkcijų.

11. Meniu

11.1 Valdymo nurodymai

- Jei reikia, išimkite valdymo pultą. (⇒ 15.2)



Kryžiuo formos mygtukas (1) naudojamas naršyti meniu, mygtuku OK (2) patvirtinami nuostatai ir atidaromi meniu. Mygtuku „Atgal“ (3) galima vėl išeiti iš meniu.



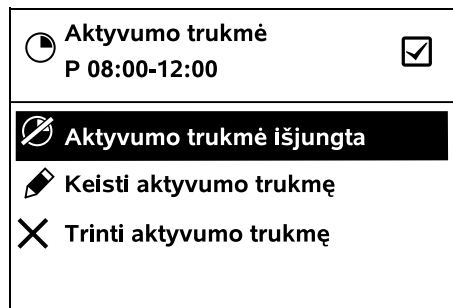
Pagrindinį meniu sudaro 4 pomeniu, kurie vaizduojami kaip ekrano mygtukai. Parinktas pomeniu vaizduojamas juoda spalva ir atidaromas mygtuku OK.



Antrajame meniu lygmenyje atitinkami pomeniu pateikiami skirtukuose. Skirtukai parenkami kryžiuko formos mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn, o pomeniu – kryžiuko formos mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn. Aktyvūs skirtukai ar meniu įrašai pažymėti juoda spalva.

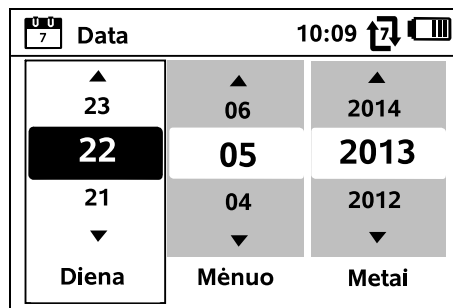
Dešiniajame ekrano krašte esanti slankjuostė nurodo, kad kryžiuko formos mygtuką spaudžiant žemyn arba aukštyn galima pamatyti kitus įrašus.

Pomeniu atidaromi spustelėjus mygtuką OK.



Pomeniu pateikiamas parinkčių sąrašas. Aktyvūs sąrašo įrašai pažymėti juoda spalva. Paspaudus mygtuką OK atsidaro parinkties langas arba dialogo langas.

Parinkties langas:



Nustatomas vertes galima keisti spaudžiant kryžiuko formos mygtuką. Esamos vertės mygtuko fonas yra juodesnis nei kitų. Visos vertės patvirtinamos paspaudus mygtuką OK.

Dialogo langas:

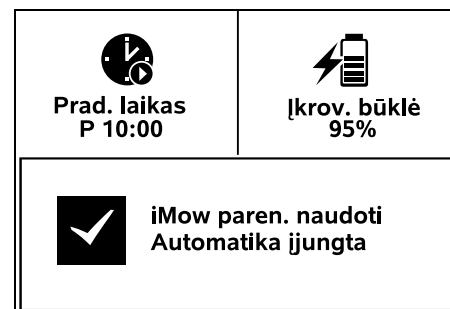


Jei reikia išsaugoti pakeitimus arba patvirtinti pranešimus, ekrane pasirodo dialogo langas. Aktyvus ekrano mygtukas pažymėtas juoda spalva.

Jei galima rinktis, atitinkamas ekrano mygtukas parenkamas kryžiuko formos mygtuką spaudžiant kairėn arba dešinėn.

Mygtuku OK patvirtinama norima parinktis ir iškviečiamas aukštesnio lygmens meniu.

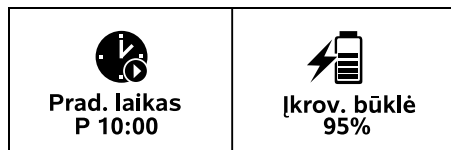
11.2 Būsenos rodmuo



Būsenos rodmuo rodomas, kai:

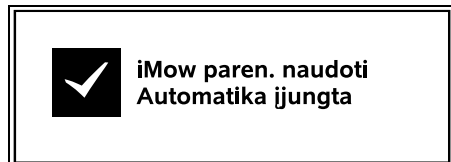
- vejos pjovimo roboto budėjimo režimas nutraukiamas paspaudus vieną iš mygtukų;

- pagrindiniame meniu paspaudžiamas mygtukas „Atgal“;
- įrenginys eksploatuojamas.



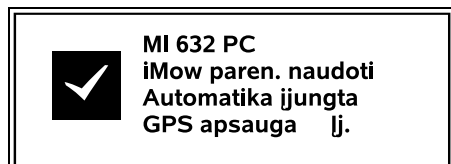
Viršutinėje rodmens srityje yra du konfigūruojami laukai, kuriuose gali būti pateikta įvairi informacija apie vejos pjovimo robotą ir pjovimo etapus. (⇒ 11.13)

Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – MI 632, MI 632 P:



Pranešimo apačioje rodomas tekstas „Vejos robotas iMow parengtas naudoti“ kartu su simboliu ir automatikos būseną. (⇒ 11.5)

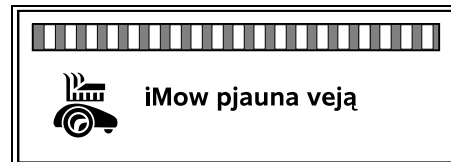
Būsenos informacija be vykstančio veiksmo – MI 632 C, MI 632 PC:



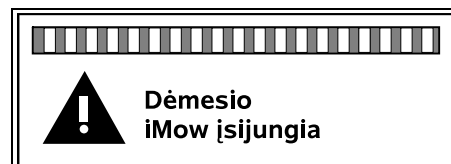
Pranešimo apačioje rodomas vejos pjovimo roboto pavadinimas (⇒ 10.), tekstas „Vejos robotas iMow parengtas naudoti“ kartu su

pavaizduotu simboliu, automatikos būseną (⇒ 11.5) ir informacija apie GPS apsaugą (⇒ 11.16).

Būsenos informacija vykstant veiksmams – visi modeliai:



Pjaunant **veją** ekrane rodomas tekstas „Vejos pjovimo robotas iMow pjauna veją“ ir atitinkamas simbolis. Teksto informacija ir simbolis atitinka aktyvų veiksmą.



Prieš pjovimą rodomas tekstas „Dėmesio – vejos pjovimo robotas iMow įsijungia“ ir įspėjamasis simbolis.

i Mirksintis ekrano apšvietimas ir garsinis signalas papildomai perspėja, kad ruošiamasi įjungti pjovimo variklį. Kai vejos pjovimo robotas pradeda judėti, tik po kelių sekundžių automatiškai įsijungia pjovimo peilis.

Kraštų apipjovimas:

Kai vejos pjovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą, rodomas tekstas „Pjaunamas kraštas“.

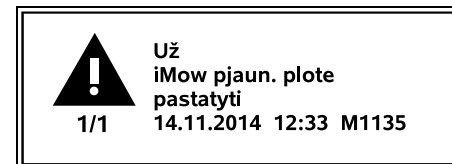
Važiuoti į įkrovimo stotelę:

Kai vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę, ekrane rodoma atitinkama priežastis (pvz., išsikrovė akumuliatorius, nupjauta).

Akumuliatoriaus įkrovimas:

Įkraunant akumuliatorių rodomas tekstas „Akumuliatorius kraunamas“.

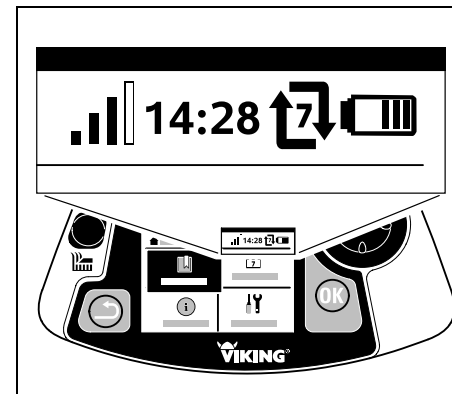
Pranešimas – visi modeliai:



Klaidos, sutrikimai ir rekomendacijos rodomos kartu su įspėjamuoju simboliu, data, laiku ir pranešimo kodu. Jei yra keli pranešimai, jie rodomi pakaitomis. (⇒ 24.)

i Jei vejos pjovimo robotas paruoštas eksploatuoti, pakaitomis rodomas pranešimas ir būsenos informacija.

11.3 Informacijos sritis



Dešiniajame viršutiniame ekrano kampe rodoma tokia informacija:

1. Akumulatoriaus įkrov. būklė arba įkrovimo veiksmas
2. Automatikos būseną
3. Paros laikas
4. Mob. radijo ryšio signalas (MI 632 C, MI 632 PC)

1. Įkrovimo būklė:

akumulatoriaus simbolis rodo įkrovimo būklę.

Stulpelių nėra – akumulatorius išsikrovė.

1–5 stulpeliai – akumulatorius iš dalies įkrautas.

6 stulpeliai – akumulatorius visiškai įkrautas.

Vykstant įkrovimo procesui, vietoj akumulatoriaus simbolio rodomas **tinklo kištuko simbolis**.

2. Automatikos būseną:

Kai automatika įjungta, rodomas **automatikos simbolis**.

3. Paros laikas:

Esamas paros laikas rodomas 24 val. formatu.

4. Mob. radijo ryšio signalas:

Mobiliojo radijo ryšio (GPRS) **signalų stiprumas** rodomas 4 stulpeliais. Kuo daugiau stulpelių užpildyta, tuo geresnis ryšys.

Ryšio simbolis su mažąja raide „x“ nurodo, kad nėra ryšio su internetu.



Inicijuojant radijo ryšio modulį (tikrinant aparatinę įrangą ir programinę įrangą, pvz., įjungus vejos pjovimo robotą), rodomas klaustukas.

11.4 Pagrindinis meniu



Pagrindinis meniu rodomas, kai

- būsenos rodmuo (⇒ 11.2) išjungiamas paspaudus OK mygtuką;
- antrajame meniu lygmenyje paspaudžiamas mygtukas „Atgal“.

1. Komandos (⇒ 11.5)

Blokuoti vejos pjovimo robotą iMow

Įjungti ir išjungti automatiką
Važiuoti į įkrovimo stotelę

Rankinis valdymas

Pradėti pjauti

Pradėti pjauti po tam tikro laiko

Praleisti kitą aktyvumo trukmę

Kraštų apipjovimas

2. Pjovimo planas (⇒ 11.6)

Dienos grafikas

Savaitės grafikas

3. Informacija (⇒ 11.9)

Pranešimai

Įvykiai

Vejos pjovimo roboto iMow būseną

Vejos būseną

Radijo ryšio modulio būseną (MI 632 C, MI 632 PC)

4. Nustatymai (⇒ 11.10)

Vejos pjovimo robotas iMow

Įrengimas

Saugumas

Apžiūra

Prekybos atstovų sritis



11.5 Komandos



Pageidaujama komandą parinkite kryžiuoko formos mygtuku ir vykdykite spustelėdami OK.

1. Blokuoti vejos pjovimo robotą iMow
2. Įjungti / išjungti automatiką
3. Važiuoti į įkrovimo stotelę
4. Rankinis valdymas
5. Pradėti pjauti
6. Pradėti pjauti po tam tikro laiko
7. Praleisti kitą aktyvumo trukmę
8. Kraštų apipjovimas

1. Blokuoti vejos pjovimo robotą iMow:
Aktyvinkite įrenginio



blokavimą.
Norėdami atblokuoti, spauskite parodytą mygtukų kombinaciją. (⇒ 5.2)

2. Įjunkite automatiką / išjunkite:

Kai **automatika įjungta**, būsenos rodmenyje pasirodo tekstas „Automatika įjungta“, o šalia akumulatoriaus simbolio meniu rodomas automatikos simbolis. Vejos pjovimo robotas pjaunama plotą pjauna visiškai automatiškai.

Kai **automatika išjungta**, būsenos rodmenyje pasirodo tekstas „Automatika išjungta“, o pjovimo plane esančios aktyvumo trukmės yra neaktyvios (pilkos spalvos). Pjaunamas plotas nebus pjaunamas automatiškai. Pjovimo etapus galima įjungti komandomis „Pradėti pjauti“, „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“.



MI 632 C, MI 632 PC:

Automatiką taip pat galima įjungti ir išjungti naudojant programą. Išjungus automatiką naudojant programą, vejos pjovimo robotas grįžta atgal į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

3. Važiuoti į įkrovimo stotelę:

Vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių. Kai automatika įjungta, atėjus kitai aktyvumo trukmei vejos pjovimo robotas pradeda pjauti pjaunamą plotą.



MI 632 C, MI 632 PC:

Naudojant programą taip pat galima nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

4. Rankinis valdymas:

Vejos pjovimas rankiniu būdu. Dėl saugumo pjovimo peilį galima įjungti tik tada, kai



paspaudžiamas ir laikomas OK mygtukas, o tada paspaudžiamas pjovimo mygtukas. Vairuojama kryžiuoko formos mygtuku. (⇒ 15.6)

5. Pradėti pjauti:

Aktyvinus vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą. Reikia nustatyti pjovimo etapo pabaigą.

Jei yra **pašalinis plotas**, paspaudus mygtuką OK reikia nustatyti, ar pjauti pašaliniame, ar pagrindiniame plote. (⇒ 11.14)

Standartinį pjovimo etapo trukmės nustatymą galima pakeisti įrenginio nustatyme „Pjovimo laikas“. (⇒ 11.11)



Pagrindiniame meniu (⇒ 11.4), komandą „Pradėti pjauti“ galima aktyvinti ir **pjovimo mygtuku**.



MI 632 C, MI 632 PC:

Komandą „Pradėti pjauti“ galima suaktyvinti ir naudojant programą. (⇒ 10.)

6. Pradėti pjauti po tam tikro laiko:

Aktyvinus vejos pjovimo robotas automatiškai pradeda pjovimo etapą po tam tikro laiko. Reikia nustatyti pjovimo etapo pradžios ir pabaigos laiką. Jei yra **pašalinis plotas**, paspaudus mygtuką OK reikia nustatyti, ar pjauti pašaliniame, ar pagrindiniame plote. (⇒ 11.14)

Standartinius pjovimo etapo trukmės nustatymus arba atidėjimus galima pakeisti įrenginio nustatymuose „Pjovimo laikas“ ir „Atidėjimas“. (⇒ 11.11)

7. Praleisti kitą aktyvumo trukmę:

Šią komandą galima naudoti, jei vejos pjovimo robotas neturi



veikti, kai pasiekiamas tolesnė aktyvumo trukmė (pvz., sode vykstant vakarėliui). Patvirtinus nebus pjaunama pasiekus tolesnę aktyvumo trukmę. Taip išsaugota aktyvumo trukmė pjovimo plane pažymėta pilka spalva. Meniu „Dienos grafikas“ šią trukmę vėl galima atblokuoti. (⇒ 11.7) Jei ši komanda parenkama keletą kartų iš eilės, tolesnė aktyvumo trukmė bus visada praleidžiama. Jei dabartinėje savaitėje neliko aktyvumo trukmių, pasirodo pranešimas „Kitą savaitę nebus pjaunama“.

8. Kraštų apipjovimas:

Aktyvinus vejos pjovimo robotas apipjauna pjaunamo ploto kraštą. Apvažiavęs ratą vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę ir įkrauna akumuliatorių.



11.6 Pjovimo planas




Išsaugotas pjovimo planas

pagrindiniame meniu rodomas įjungus meniu „Pjovimo planas“. Po atitinkama diena rodomi stačiakampiai žymi išsaugotas aktyvumo trukmes. Jei aktyvumo trukmės pažymėtos juodai, bus pjaunama, o pilkais plotais pažymėtos aktyvumo trukmėms pjovimo etapai



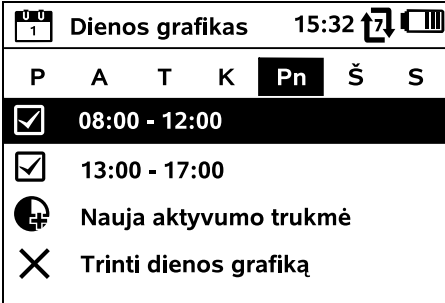
nepriskirti – pvz., kai aktyvumo trukmė išjungta arba suaktyvintus komanda „Praleisti aktyvumo trukmę“. (⇒ 11.5)




 Kai automatika išjungta, visas pjovimo planas yra neaktyvus ir visos aktyvumo trukmės pažymėtos pilka spalva.



Kryžiuo formos mygtuką spaudžiant aukštyn arba žemyn, galima parinkti pomeniu **Dienos grafikas** (⇒ 11.7) arba **Savaitės grafikas** (⇒ 11.8) ir juos atidaryti spustelėjus mygtuką OK.

Jei reikia redaguoti **atskiros dienos** aktyvumo trukmes, šią dieną reikia suaktyvinti kryžiuo formos mygtuku (spausiti kairėn arba dešinėn) ir atidaryti pomeniu „Dienos grafikas“.

11.7 Dienos grafikas





 **Dienos grafikas** 15:32  

	P	A	T	K	Pn	Š	S
<input checked="" type="checkbox"/>							
<input checked="" type="checkbox"/>							
							
							

Pjauti galima, kai aktyvumo trukmė pažymėta **varnele**, pjovimo plane šios trukmės išskirtos juoda spalva.

Pjauti negalima, jei aktyvumo trukmė **nepažymėta varnele**, tokios aktyvumo trukmės pjovimo plane išskirtos pilka spalva.

 Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Aktyvumo trukmės“ pateiktus nurodymus. (⇒ 14.3)
Svarbu, kad įsijungus aktyvumo trukmei, arti pavojaus zonos nebūtų pašalinių asmenų.

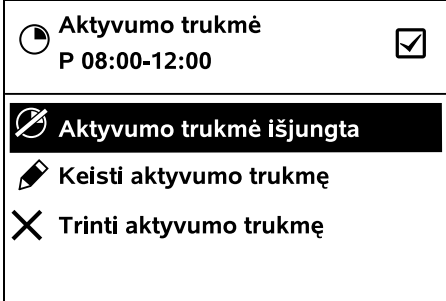
 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Aktyvumo trukmes taip pat galima redaguoti naudojant programą. (⇒ 10.)

Galima atskirai parinkti ir redaguoti išsaugotas aktyvumo trukmes.

Meniu punktą **Nauja aktyvumo trukmė** galima pildyti tol, kol bus išsaugotos mažiau nei 3 aktyvumo trukmės, skirtos vienai dienai. Papildomos aktyvumo trukmės laikas negali atitikti kitų aktyvumo trukmių.


Jei nenorite, kad vejos pjovimo robotas pjautų pasirinktą dieną, parinkite meniu punktą **Trinti dienos grafiką**.


Aktyvumo trukmės redagavimas



Aktyvumo trukmė
P 08:00-12:00


Aktyvumo trukmė išjungta


 Keisti aktyvumo trukmę

 Trinti aktyvumo trukmę

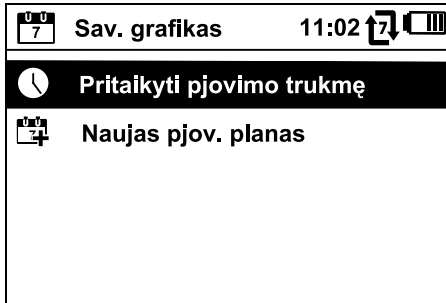
Nustačius **Aktyvumo trukmė išjungta** arba **Aktyvumo trukmė įjungta**, užblokuojama arba atblokuojama parinkta automatinio pjovimo aktyvumo trukmė.




Parinkus **Keisti aktyvumo trukmę**, galima pakeisti laikotarpį. 


Jei parinktos aktyvumo trukmės nebereikia, parinkite meniu punktą **Trinti aktyvumo trukmę**. 


 Jei nepakanka laiko reikiamiems vejos pjovimo roboto naudojimo ir įkrovimo etapams, reikia pailginti arba papildyti aktyvumo trukmes ir sutrumpinti pjovimo trukmę. Parodomas atitinkamas ekrano pranešimas.

11.8 Savaitės grafikas




 **Sav. grafikas** 11:02  


 **Pritaikyti pjovimo trukmę**


 **Naujas pjov. planas**

Savaitinį pjovimo laiką galima nustatyti meniu **Pritaikyti pjovimo trukmę**. Nustatyta reikšmė pritaikyta pagal pjaunamo ploto dydį. (⇒ 14.4)








Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Užprogramuotų duomenų pritaikymas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 15.3)

 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Pjovimo trukmę taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)

Komanda **Naujas pjov. planas** ištrina visas išsaugotas aktyvumo trukmes. Perjungiamas pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Vejos pjovimo roboto programavimas“. (⇒ 9.10) 

 Jei naujų duomenų programavimas baigiamas prasidėjus aktyvumo trukmei, vejos plovimo robotas automatiškai pradeda plovimo etapą, kai patvirtinami atskiri dienų grafikai.

11.9 Informacija

 Informacija	10:32		
			
Pranešimai			
Atpažintas lietus	Pn 13:52		
Rekomenduojame	S 15:00		

1. Pranešimai:

Visų aktyvių klaidų, sutrikimų ir rekomendacijų sąrašas; rodomi kartu su jų atsiradimo laiku.


Jei eksploatuojama sklandžiai, rodomas tekstas „Nėra pranešimų“.

Išsami informacija apie pranešimą rodoma spustelėjus mygtuką OK. (⇒ 24.)

2. Įvykiai:

Paskutinių vejos plovimo roboto atliktų veiksmų sąrašas.

Išsami informacija apie įvykį (papildomas tekstas, laikas ir kodas) rodoma spustelėjus mygtuką OK.

 Jei kai kurie veiksmai atliekami labai dažnai, daugiau informacijos suteiks VIKING prekybos atstovas. Pranešimuose įrašomos normalaus darbo režimo klaidos.

3. iMow būseną:

Informacija apie vejos plovimo robotą



- Įkrovimo būklė:
Akumulatoriaus įkrova procentais
- Likęs laikas:
Šiai savaitei likusi plovimo trukmė valandomis ir minutėmis
- Data ir paros laikas
- Pradžios laikas:
Kito planuojamo plovimo etapo pradžia
- Visų baigtų plovimo etapų skaičius
- Plovimo valandos:
Visų baigtų plovimo etapų trukmė valandomis
- Kelio ruožas:
Visų nuvažiuotų atstumų suma metrais
- Serijos Nr.:
Vejos plovimo roboto serijos numeris yra specifikacijų lentelėje, esančioje skyriuje po valdymo pultu.
- Akumulatorius:
Akumulatoriaus serijos numeris
- Programinė įranga:
Įdiegta įrenginių programinė įranga

4. Vejos būseną:

Informacija apie vejos plotą



- Pjaunamas plotas kvadratiniais metrais:
Vertė įvedama įrengiant pirmą kartą ir įrengiant iš naujo. (⇒ 9.4)
- Rato apvažiavimo laikas:
Apvažiavimo aplink pjaunamą plotą trukmė minutėmis ir sekundėmis
- 1–4 pradžios taškai:
Atitinkamo pradžios taško atstumas metrais iki įkrovimo stotelės, matuojant pagal laikrodžio rodyklę. (⇒ 11.14)
- Apimtis:
Pjaunamo ploto apimtis metrais

- Kraštų apipjovimas:
Kraštų apipjovimai per savaitę (⇒ 11.14)

5. Radijo ryšio modulio būseną (MI 632 C, MI 632 PC):



Informacija apie radijo ryšio modulį

- Palydovai:
Pasiekiamų palydovų skaičius
- Padėtis:
dabartinė vejos plovimo roboto padėtis; esant pakankamam ryšiui su palydovais
- GPRS:
radijo ryšio modulio signalo stiprumas; kuo daugiau pliuso ženklų (maks. „++++“) rodoma, tuo geresnis ryšys.
- Tinklas:
Tinklo žymėjimas, sudarytas iš šalies kodo (MCC) ir operatoriaus kodo (MNC)
- Mob. radijo ryšio Nr.:
Savininko mobiliojo telefono numeris; įvedamas projekte. (⇒ 10.)
- IMEI:
Radijo ryšio modulio aparatinės įrangos numeris
- IMSI:
Tarptautinio mobiliojo radijo ryšio dalyvio žymėjimas
- Sutartis galioja iki:
Esamos M2M aptarnavimo sutarties galiojimo pabaiga
- PĮ:
Radijo ryšio modulio programinės įrangos versija
- Serijos Nr.:
Radijo ryšio modulio serijos numeris

11.10 Nuostatai



1. iMow:

Įrenginio nuostatų pritaikymas (⇒ 11.11)



2. Įrengimas:

Įrengimo pritaikymas ir išbandymas (⇒ 11.14)



3. Saugumas:

Saugumo nuostatų pritaikymas (⇒ 11.16)



4. Apžiūra:

Techninė priežiūra ir apžiūra (⇒ 11.17)



5. Pardavėjų sritis:

Meniu apsaugotas **pardavėjo kodu**. VIKING prekybos atstovas, naudodamas šį meniu, atlieka įvairius techninės priežiūros ir apžiūros darbus.



11.11 Vejos pjovimo roboto iMow nustatymai

1. Lietaus jutiklis:

Lietaus jutiklį galima nustatyti taip, kad pradėjus lyti pjovimas būtų nutrauktas arba nebūtų pradėtas.



- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).

2. Pjovimo laikas:

Pjovimo etapo trukmės standartų nustatymas, suaktyvinus komandą „Pradėti pjauti“. (⇒ 11.5)



3. Atidėjimas:

Atidėjimo trukmės standartų nustatymas, suaktyvinus komandą „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“. (⇒ 11.5)



4. Būsenos rodmuo:

Parenkama informacija, kuri turi būti rodoma būsenos rodmenyje. (⇒ 11.13)



- Būsenos rodmens nustatymas (⇒ 11.13).

5. Paros laikas:

Esamo paros laiko nustatymas. Nustatytas paros laikas turi atitikti tikrąjį paros laiką, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.



MI 632 C, MI 632 PC:

Paros laiką taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)

6. Data:

Esamos datos nustatymas. Nustatyta data turi atitikti tikrąją kalendorinę datą, kad vejos pjovimo robotas nepradėtų pjauti netinkamu laiku.



MI 632 C, MI 632 PC:

Data taip pat galima nustatyti naudojant programą. (⇒ 10.)

7. Datos formatas:

Norimo datos formato nustatymas.



8. Vėžių poslinkis:

Vejos pjovimo robotas palei ribojimo vielą standartiškai juda 6 cm poslinkiu į vidų. Nustačius šią vertę užtikrinamas optimalus prijungimas prie įkrovimo stotelės. „iRuler“ taip pat sukonstruotas taip, kad vėžių poslinkis būtų 6 cm.



- VIKING rekomenduoja nekeisti standartinio 6 cm nustatymo.

- Tik prireikus atidarykite parinkties langą spustelėdami OK ir nustatykite pageidaujama reikšmę (nuo 3 cm iki 9 cm).

9. Kalba:

Norimos ekrano kalbos nustatymas. Standartiškai nustatoma kalba, kuri buvo parinkta įrengiant pirmą kartą.



10. Kontrastas:

Jei reikia, galima nustatyti ekrano kontrastą.



11. En.taup. rež.

(MI 632 C, MI 632 PC):

Esant GPRS (standartinis nustatymas) vejos pjovimo robotas visada sujungtas su internetu ir pasiekiamas naudojant programą. (⇒ 10.)



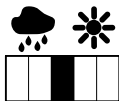
Esant ECO siekiant sumažinti energijos suvartojimą rimties atveju išjungiamas radijo ryšys, tada vejos pjovimo roboto negalima pasiekti naudojant programą. Programoje rodomi paskutiniai naudoti duomenys.

11.12 Lietaus jutiklio nustatymas

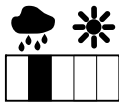
Norėdami nustatyti 5 pakopų jutiklį, kryžiuoko formos mygtuką spauskite kairėn arba dešinėn. Esama reikšmė meniu „Nuostatai“ pateikiama brūkšniniame grafike. Lietaus jutiklio jautrumą galima nustatyti pagal vietos sąlygas ir pageidavimus. Todėl taip pat galima nustatyti, kiek vejos pjovimo robotas lauks, kol baigus lyti nudžius pjaunamas plotas.



Nustačius **vidutinį jautrumą**, vejos pjovimo robotas parengiamas naudoti normaliomis lauko sąlygomis.



Stulpelį pastumkite į **kairę**, jei norite pjauti esant didelei drėgmei. Nustūmus stulpelį į kairę iki galo, vejos pjovimo robotas nesustoja pjauti net ir esant labai didelei lauko drėgmei, net ir lietaus lašams krintant ant jutiklio.



Stulpelį pastumkite į **dešinę**, jei norite pjauti, kai drėgmė nedidelė. Parinkus paskutinį dešinėje esantį stulpelį, vejos pjovimo robotas veiks tik tuomet, kai bus visiškai sausa.



11.13 Būsenos rodmens nustatymas

Norėdami konfigūruoti būsenos rodmenį, kairįjį arba dešinįjį rodmenį parinkite kryžiuoko formos mygtuku ir patvirtinkite paspausdami OK.

Įkrovimo būklė:

Rodomas akumulatoriaus simbolis ir įkrovimo būklė procentais



Likęs laikas:

Šiai savaitei likusi pjovimo trukmė valandomis ir minutėmis



Paros laikas ir data:

Esama data ir esamas paros laikas



Pradžios laikas:

Kito planuojamo pjovimo etapo pradžia



Pjovimo etapai:

Visų prieš tai atliktų pjovimo etapų skaičius



Pjovimo valandos:

Visų prieš tai atliktų pjovimo etapų trukmė



Kelio ruožas:

Visų nuvažiuotų kelio ruožų suma metrais



GPRS signalas

(MI 632 C, MI 632 PC):

Mobiliojo radijo ryšio signalo stiprumas su tinklo žymėjimu. Mažoji raidė „x“ arba klaustukas nurodo, kad nėra vejos pjovimo roboto ryšio su internetu. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



GPS signalas

(MI 632 C, MI 632 PC):

Vejos pjovimo roboto GPS koordinatės. (⇒ 11.9)



11.14 Įrengimas

1. Įrengimas iš naujo:

Vėl paleidžiama pagalbinė įrengimo programa, esamas pjovimo planas bus ištrintas. (⇒ 9.4)



2. Pradžios taškai:

Vejos pjovimo robotas pjovimo etapus pradeda iš įkrovimo stotelės (standartinis nustatymas) arba iš pradžios taško.



Reikia apibrėžti pradžios taškus,

– jei kai kurios ploto dalys nupjaunamos netinkamai, į jas gali būti važiuojama tikslingai.

– jei tam tikrus plotus galima pasiekti tik vienu keliu. Šiose ploto dalyse reikia nurodyti mažiausiai vieną pradžios tašką.

MI 632 C, MI 632 PC:

Pradžios taškams galima priskirti **spindulį**. Tada vejos pjovimo robotas, pradėjęs pjauti atitinkamame pradžios taške, visada pirmiausia pjauna aplink pradžios tašką esantį plotą. Tik nupjovus šią ploto dalį pradėdamas pjauti likęs pjaunamas plotas.

- Pradžios taškų nustatymas (⇒ 11.15).

3. Tikrinti kraštą:

Bandomosios eigos, kurios metu bus patikrinta, ar viela nutiesta tinkamai, paleidimas.



Iškviečiamas tolesnis pagalbinės įrengimo programos žingsnis „Įrengimo tikrinimas“. (⇒ 9.9)



Norint patikrinti tinkamą vielos nutiesimą aplink blokuojamą plotą, reikia nustatyti vejos pjovimo robotą pjovimo plote priekine puse blokuojamo ploto kryptimi ir pradėti bandomąją eigą.

MI 632 C, MI 632 PC:

Robotui važiuojant palei kraštus, nustatoma vejos pjovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)

4. Kraštų apipjovimas:

Nustatykite kraštų apipjovimo dažnį.



Niekada – standartinis nustatymas

Vieną kartą – kraštas pjaunamas vieną kartą per savaitę.

Du kartus – kraštas pjaunamas du kartus per savaitę.

5. Pašaliniai plotai:

Pašalinių plotų prijungimas.



Neaktyvus – standartinis nustatymas

Aktyvus – nustatymas, kai reikia nupjauti pašalinius plotus. Pjovimo plotą (pagrindinį / pašalinį plotą) reikia pasirinkti,

kai naudojamos komandos „Pradėti pjauti“, „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“.
(⇒ 15.5)


11.15 Pradinių taškų nustatymas

Norėdami nustatyti,

- užprogramuokite pradinis taškus

arba

- parinkite pageidaujama pradinį tašką ir nustatykite ranka.

Programuojant pradinis taškus:  ištrinami visi esami pradiniai taškai ir vejos pjovimo robotas juda ratu pjaunamame plote, išilgai ribojimo vielos.



MI 632 C, MI 632 PC:

Važiavimo programuojant metu nustatoma vejos pjovimo roboto namų sritis. Išsaugota namų sritis prireikus praplečiama. (⇒ 14.5)

Vejos pjovimo robotui judant paspaudus mygtuką OK, galima nustatyti daugiausia 4 pradinis taškus, tada vejos pjovimo robotas grįžta į įkrovimo stotelę. Jei reikia, programavimo procesą galima nutraukti paspaudus mygtuką STOP. Važiavimas taip pat nutraukiamas, kai pjaunamo ploto krašte yra kliūtis.

Nauji pradiniai taškai išsaugomi, kai vejos pjovimo robotas įvažiuoja į įkrovimo stotelę arba nutraukiama eiga ir paspaudžiamas mygtukas OK. Išsaugotiems taškams priskiriamas 15 % pradinio taško naudojimo dažnumas.

- Jei reikia, užprogramavus galima pakeisti pradinio taško naudojimo dažnumą.

- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Jei reikia, užprogramavus galima nustatyti spindulį. Standartiškai išsaugotiems pradiniams taškams nepriskirtas joks spindulys.
- Jei programavimo procesą baigėte anksčiau, parinkite vejos pjovimo roboto grąžinimo į įkrovimo stotelę komandą. (⇒ 11.5)

1–4 pradinių taškų nustatymas

ranka:

Nustatykite pradinio taško nuotolį nuo įkrovimo stotelės ir apibrėžkite pradinio taško naudojimo dažnumą.

Nuotolis atitinka atstumą metrais, nuvažiuotą nuo įkrovimo stotelės iki pradinio taško, matuojant pagal laikrodžio rodyklę.

Pradinio taško naudojimo dažnumas

gali būti nuo 0 % iki 25 %; jis apibrėžia, kaip dažnai pjovimo etapas bus pradedamas iš šio pradinio taško.

MI 632 C, MI 632 PC:

Aplink pradinį tašką galima nustatyti **spindulį** nuo 1 m iki 30 m.



Įkrovimo stotelė **apibrėžta** kaip **0 pradinis taškas** ir dažniausiai pjovimo etapui pradedami iš jos. Pradinio taško naudojimo dažnumas atitinka apskaičiuotą likusią 100 % reikšmę.



11.16 Saugumas

1. Įrenginio blokavimas
2. Lygis
3. GPS apsauga (MI 632 C, MI 632 PC)
4. Keisti PIN kodą
5. Įspėjamieji signalai

6. Meniu signalai
7. Mygtukų blokavimas
8. Vejos pjovimo roboto iMow ir įkrovimo stotelės sujungimas

1. Įrenginio blokavimas:

Įrenginio blokavimas aktyvuojamas spustelėjus OK, pradėti eksploatuoti vejos pjovimo roboto nebegalima. Prieš atlikdami visus techninės priežiūros ir valymo darbus, prieš gabendami ir tikrindami, užblokuokite vejos pjovimo robotą. (⇒ 5.2)

- Norėdami pašalinti įrenginio blokavimą, spauskite parodytą mygtukų kombinaciją (pjovimo mygtukas ir mygtukas OK).



2. Lygis:

Galima nustatyti vieną iš 4 saugumo lygmenų ir, atsižvelgiant į lygmenį, suaktyvinamos tam tikros blokuotės ir apsauginiai įtaisai.

Nėra:

Vejos pjovimo robotas neapsaugotas.

Žemas:

PIN kodo įvestis vejos pjovimo robotui ir įkrovimo stotelei prijungti bei įrenginio gamykliniams nuostatams grąžinti; aktyvi laiko blokuotė.

Vidutinis:

Kaip ir nustačius lygmenį „Žemas“, nustatymus galima keisti tik įvedus PIN kodą.

Aukštas:

Kaip ir nustačius lygmenį „Vidutinis“, papildomai aktyvinama PIN kodo užklausa ir apsauga nuo vagystės.



VIKING rekomenduoja nustatyti vieną iš apsaugos lygmenų – „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“.

- Parinkite pageidaujama lygmenį ir patvirtinkite spustelėdami OK, prireikus įveskite 4 simbolių PIN kodą.

Atkūrimo blokas:

PIN kodo užklausa prieš atkuriant įrenginio gamyklinius nustatymus.

Prijungimo blokas:

PIN kodo užklausa prieš prijungiant vejos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę.

Laiko blokas:

PIN kodo užklausa dėl nustatymų keitimo, jei ilgiau nei 1 mėnesį nebuvo įvestas PIN kodas.

Apsauga nuo reguliavimo:

PIN kodo užklausa, jei buvo pakeisti nustatymai.

Apsauga nuo vagystės:

Jei vejapjovė už rankenos pakelta ilgiau nei 10 sekundžių, parodoma PIN užklausa. Jei PIN kodas neįvedamas per 1 minutę, pasigirsta signalas ir išjungiamas automatika.

3. GPS apsauga

(MI 632 C, MI 632 PC):

Padėties stebėjimo įjungimas ir išjungimas. (⇒ 5.10)



VIKING rekomenduoja nuolat įjungti GPS apsaugą.

Prieš įjungdami įveskite savininko **mobiliojo telefono numerį** programoje (⇒ 10.) ir nustatykite vejos pjovimo roboto apsaugos lygmenį į „žemas“, „vidutinis“ arba „aukštas“.

4. Keisti PIN kodą:

Jei reikia, galima pakeisti 4 simbolių PIN kodą.



Meniu „Keisti PIN kodą“ rodomas tik nustačius „žemą“, „aukštą“ arba „vidutinį“ apsaugos lygmenį.

- Pirmiausia įveskite senąjį PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.

- Įveskite naująjį 4 simbolių PIN kodą ir patvirtinkite mygtuku OK.



VIKING rekomenduoja užsirašyti pakeistą PIN kodą. Jei 5 kartus įvedamas neteisingas PIN kodas, reikia įvesti 4 simbolių **pagrindinį kodą**, be to, išjungiamas automatika.

Kad VIKING prekybos atstovas galėtų sudaryti pagrindinį kodą, jam reikia perduoti 9 simbolių serijos numerį ir 4 simbolių datą, rodomą parinkties lange.

5. Įspėjamieji signalai:

Vejos pjovimo robotui atsitrengus į kliūtį pasigirdusio atso signalo įjungimas ir išjungimas.



6. Meniu signalai:

Garsinio „Klick“ signalo įjungimas ar išjungimas, jis pasigirsta, atidarius meniu arba parinktį patvirtinus mygtuku OK.



7. Mygtukų blokas:

Jei įjungtas mygtukų blokas, valdymo pulto mygtukais galima valdyti tik tada, kai pirma paspaudžiamas ir laikomas mygtukas **Atgal**, o vėliau paspaudžiamas kryžiuoko formos mygtukas **Į priekį**. Mygtukų blokas būna aktyvus 2 minutes nuo paskutiniojo mygtukų paspaudimo.



8. Vejos pjovimo roboto iMow ir įkrovimo stotelės sujungimas:

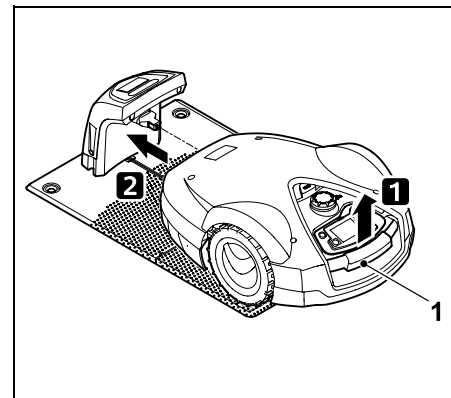
Atlikus pirmuosius eksploataavimo pradžios darbus, vejos pjovimo robotas veiks tik naudojant kartu pateikiamą įkrovimo stotelę.

Pakeitus įkrovimo stotelę, taip pat vejos pjovimo roboto elektronines konstrukcines dalis arba vejos pjovimo robotą pradendant



eksploatuoti ant kito pjaunamo ploto, su kita įkrovimo stotele, reikia sujungti vejos pjovimo robotą ir įkrovimo stotelę.

- Įrenkite įkrovimo stotelę ir prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 9.5), (⇒ 9.7)



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą, tada vejos pjovimo robotas ieškos laido signalo ir jį automatiškai išsaugos. Šis procesas truks keletą minučių. (⇒ 9.8)



Į Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

11.17 Apžiūra

1. Peilių keitimas:

Įmontavę naują pjovimo peilį patvirtinkite mygtuku OK.

Jei peilis naudojamas ilgiau nei 200 valandų, parodomas pranešimas „Pakeisti pjovimo peilį“. (⇒ 16.4)

2. Laido trūkio paieška:

Jei mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas, vadinasi, nutrūko ribojimo viela. (⇒ 13.1)

Paspaudus OK, aktyvinamas pagalbiklis trūkio vietai ieškoti.

- Laido trūkio paieška (⇒ 16.6).

3. Nuostatų atkūrimas:

Paspaudus OK grąžinami vejos pjovimo roboto gamykliniai nuostatai, iš naujo paleidžiama pagalbinė įrengimo programa. (⇒ 9.4)

- Paspaudę mygtuką OK įveskite PIN kodą.



Nustačius apsaugos lygmenį „Nėra“, PIN kodo įvesti nereikia.

12. Ribojimo viela



Prieš tiesdami ribojimo viela, o svarbiausia – prieš pirmąjį įrengimą, perskaitykite visą skyrių ir suplanuokite, kaip tiesite viela.



Įrengdami pirmą kartą, naudokitės pagalbine įrengimo programa. (⇒ 9.)

Jei prireiks pagalbos, VIKING prekybos atstovas jums mielai padės paruošti pjaunamą plotą ir įrengti ribojimo viela.

Prieš galutinai užfiksudami ribojimo viela, patikrinkite įrengimą. (⇒ 9.9) Paprastai nutiesto laido parametrus būtina pritaikyti pereinamosiose linijose, siaurose vietose ar blokuojamuose plotuose.

Gali pasitaikyti nuokrypiai:

- jei išnaudojamos vejos pjovimo roboto techninės galimybės, pvz., dėl labai ilgų pereinamųjų linijų ar nutiesus netoli metalinių daiktų arba per metalinius objektus, esančius po vejos plotu,
- jei pjaunamas plotas bus specialiai konstruktyviškai pakeistas, norint naudoti vejos pjovimo robotą.

12.1 Ribojimo vielos tiesimo planavimas



Atkreipkite dėmesį į naudojimo instrukcijos pabaigoje esančius **įrengimo pavyzdžius**. (⇒ 27.) Tiesdami ribojimo viela kartu įrenkite blokuojamus plotus, pereinamąsias linijas, pašalinius plotus, palikite ilgus vielos galus, kad vėliau nereikėtų koreguoti.

- Nustatykite **įkrovimo stotelės naudojimo** vietą (⇒ 9.5).
- Pašalinkite pjaunamame plote esančias **kliūtis** arba numatykite blokuojamus plotus (⇒ 12.8).
- Visą pjaunamą plotą reikia aptverti ištisine ribojimo vielos kilpa – didžiausias galimas ilgis – **500 m**.
- **Pereinamosios linijos ir pašaliniai plotai**
Jei norite pjauti nustatę automatiką, visis pjaunamo ploto sritis sujunkite **pereinamosiomis linijomis**. (⇒ 12.10).
Jei tam nepakanka vietos, reikia įrengti **pašalinius plotus**. (⇒ 12.9)
- Tiesdami ribojimo viela, atkreipkite dėmesį į **atstumus** (⇒ 12.3):
9 cm – kai ant kliūčių galima važiuoti (pvz., keliai);
18 cm – pereinamosioms linijoms;

27 cm – kai kliūtys aukštos (pvz., sienos, medžiai);
54 cm – mažiausias atstumas tarp vielų siaurose vietose;
100 cm – kai yra vandens plotų ir galimų kritimo vietų (kraštai, pakopos).

• Kampai

Tiesdami bandykite išvengti status kampo (mažesnio nei 90°).

• Vielos rezervai

Norėdami ateityje lengvai keisti ribojimo vielos ilgį, keliose vietose įrenkite vielos rezervus (⇒ 12.11).

12.2 Pjaunamo ploto brėžinio paruošimas



Ruošiant vejos pjovimo robotą ir įrengiant įkrovimo stotelę, rekomenduojama parengti pjaunamo ploto brėžinį. Šios naudojimo instrukcijos pradžioje tam skirtas vienas puslapis. Vėliau šį brėžinį reikia atnaujinti atsižvelgiant į atliktus pakeitimus.

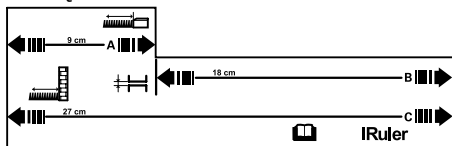
Brėžinio turinys:

- **pjaunamo ploto kontūras** su svarbiausiomis kliūtimis, ribomis ir galimais blokuojamais plotais, kuriuose vejos pjovimo robotas negali dirbti; (⇒ 27.)
- **įkrovimo stotelės** (⇒ 9.5) padėtis;
- **ribojimo vielos** padėtis; po tam tikro laiko ribojimo viela apauga žole, todėl jos nebesimato. Svarbiausia pažymėti viela aptvertas kliūtis; (⇒ 9.6)
- **vielos jungčių** padėtis.
Po tam tikro laiko panaudotos ribojimo vielos nebesimato. Jos padėtį reikia pasižymėti, kad prireikus būtų galima pakeisti. (⇒ 12.12)

12.3 „iRuler“

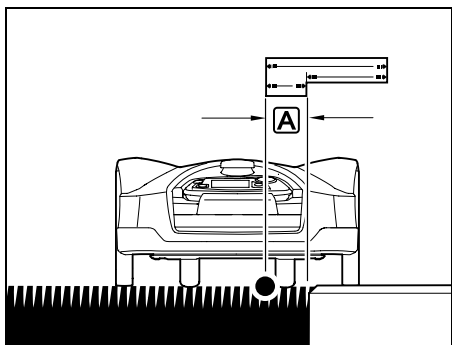
Atstumo matavimas

Atstumui matuoti reikia naudoti „iRuler“, kad būtų galima ribojimo vielą nutiesti tinkamu atstumu iki vejos ploto krašto ir iki kliūčių.



A – 9 cm

Atstumas nuo pjaunamo ploto krašto iki ribojimo vielos.



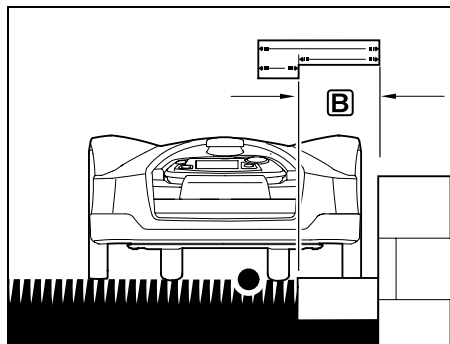
Vejos pjovimo roboto galinis ratas gali važiuoti už pjaunamo ploto ribos, tačiau veja bus nupjauta iki vejos krašto.

B – 18 cm

Atstumas iki vielos pereinamosiose linijose. (⇒ 12.10)



Pereinamoji linija naudojama keliems pjaunamiems plotams sujungti arba siauroms vietoms įveikti. Mažiausias apvadų akmenų, ant kurių galima užvažiuoti, plotis.



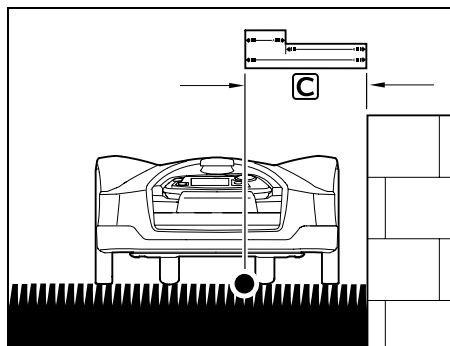
Betoninių apvadų, ant kurių galima užvažiuoti, plotis turi būti ne mažesnis nei 18 cm.



Tiesdami ribojimo vielą palei išorinius kampus palikite didesnę atstumą iki apvadų akmenų. (⇒ 9.6)
Jei reikia, naudokite platesnius apvadų akmenis.

C – 27 cm

Atstumas nuo kliūties iki ribojimo vielos.

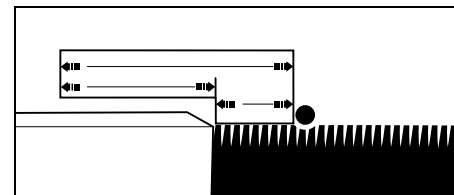


Vejos pjovimo robotas turi judėti pjaunamu plotu ir negali liesti kliūties.

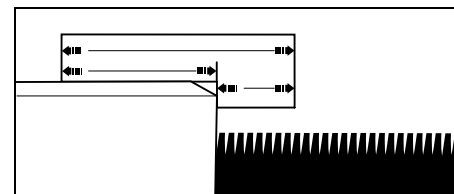
Dvigubas atstumas **C** (54 cm, yra 2 „iRuler“ ilgių arba įrenginio pločių dydžio) – tai mažiausias atstumas iki vielos siaurose vietose. (⇒ 12.4)

Aukščio prieš kliūtis matavimas

Vejos pjovimo robotas gali pervaziuoti per kliūtis, jei teritorijos pakopa yra žemesnė nei 3 cm. „iRuler“ pakopa yra būtent tokio aukščio.



Kliūtis yra žemesnė nei 3 cm: ribojimo vielą nutieskite **A** (9 cm) atstumu.



Kliūtis yra aukštesnė nei 3 cm: ribojimo vielą nutieskite **C** (27 cm) atstumu.

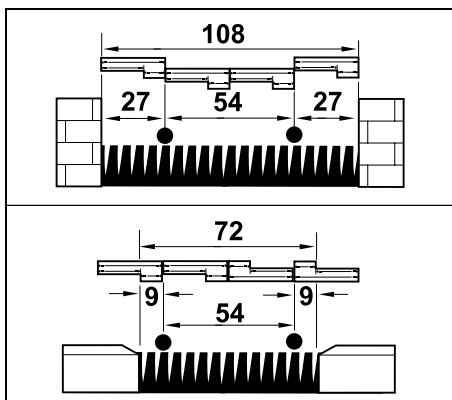
i Prireikus nustatykite tokį **pjovimo aukštį**, kad vejos pjovimo roboto pjovimo įranga neatsitrenktų į kliūtis.

Jei nustatomas mažiausias pjovimo aukštis, vejos pjovimo robotas negalės pervaziuoti aukštesnių nei 3 cm kliūčių.

12.4 Siauros vietos

Vejos pjovimo robotas automatiškai važiuoja į siauras vietas, jei yra reikiamas atstumas tarp vielų. Siauresnes vejos ploto sritis reikia tinkamai atitverti ribojimo viela.

Jei siauru važiuojamu takeliu sujungti du pjaunami plotai, galima įrengti pereinamąją liniją. (⇒ 12.10)



Mažiausias atstumas tarp vielų yra **54 cm**, kuris atitinka 2 „iRuler“ ilgius arba įrenginio plotį.

Dėl to **siauroms vietoms** įrengti reikia tiek vietos, kiek nurodyta:

- tarp aukštesnių nei 3 cm kliūčių, pvz., sienų – **108 cm**,

- tarp žemesnių nei 3 cm kliūčių, ant kurių galima važiuoti, pvz., kelių – **72 cm**.

12.5 Ribojimo vielos tiesimas

i Naudokite tik originalias fiksavimo vinis ir originalią ribojimo vielą.

Tiesimo kryptis pasirenkama pagal poreikį (pagal arba prieš laikrodžio rodyklę).

Fiksavimo vinių niekada netraukite paėmę už ribojimo vielos, visada naudokite tinkamą įrankį (pvz., kombinuotąsias reples).

Ribojimo vielą tieskite pagal brėžinį. (⇒ 12.2)

Ribojimo vielą galima tiesti ir daugiausia 10 cm gylyje iškastame griovylyje.

- Įrenkite įkrovimo stotelę. (⇒ 9.5)
- Ribojimo vielą nuo įkrovimo stotelės nutieskite aplink pjaunamą plotą ir aplink galimai esamas kliūtis (⇒ 12.8), tada pritvirtinkite prie žemės fiksavimo vinimis. Atstumus patikrinkite naudodami „iRuler“. (⇒ 12.3) Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.6)
- Prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 12.6)

12.6 Ribojimo vielos prijungimas

- Ištraukite tinklo kištuką ir po to nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį.



- Ribojimo vielą įstatykite į pagrindinio plokštės kabelio tvirtinimo detales ir įverkite per lizdą, pritvirtinkite kištuką ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. Atkreipkite dėmesį į skyriuje „Pirmasis įrengimas“ pateiktus nurodymus. (⇒ 9.7)



- Sumontuokite įkrovimo stotelės dangtelį ir po to prijunkite tinklo kištuką.
- Patikrinkite laido signalą. (⇒ 13.1)
- Patikrinkite, kaip prijungta. (⇒ 15.7) Jei reikia, pakoreguokite ribojimo vielos padėtį įkrovimo stotelėje.

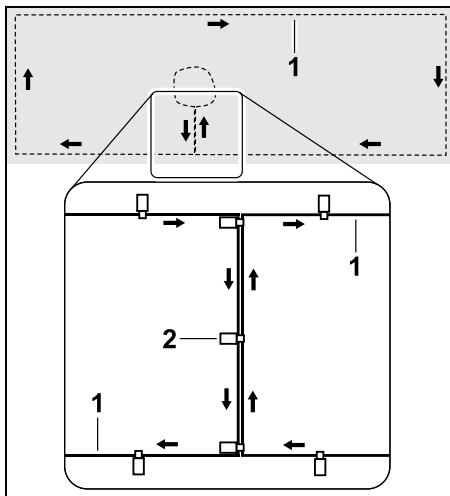
12.7 Jungiamųjų atkarpų įrengimas

Vejos pjovimo robotas nepaiso ribojimo vielos signalo, jei vielos nutiestos labai arti viena kitos ir lygiagrečiai. Jungiamąsias atkarpas reikia įrengti, kai:

- būtina įrengti pašalinius plotus; (⇒ 12.9)
- bus blokuojamų plotų. (⇒ 12.8)

i VIKING rekomenduoja suformuoti jungiamąsias atkarpas, kai atitinkami blokuojami plotai arba pašaliniai plotai aptveriami viela.

Jei norėsite įrengti vėliau, reikės perpjauti vielos kilpą ir jungiamąsias atkarpas sujungti pateikiamomis vielos jungtimis. (⇒ 12.12)



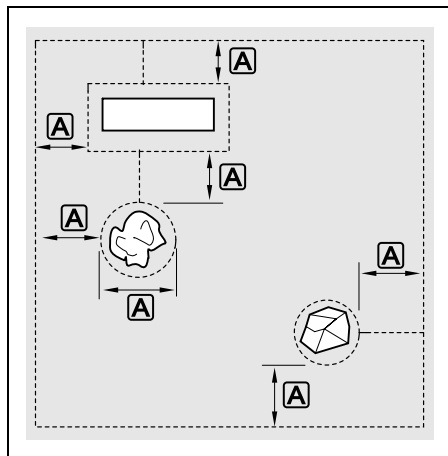
Jungiamosiose atkarpose ribojimo viela (1) tiesiama lygiagrečiai, vielos negali susikryžiuoti ir turi būti labai arti viena kitos. Jungiamąsias atkarpas tvirtindami prie dirvos naudokite reikiamą fiksavimo vinių (2) kiekį.

12.8 Blokuojamų plotų įrengimas

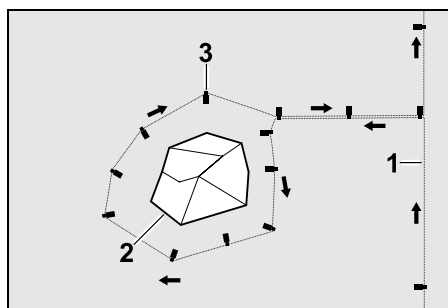
Kad vejos pjovimo robotas apvažiuotų kliūtis, kurių jis negali liesti, jei jos, pvz., žemesnės nei 10 cm, arba yra nepakankamai stabilios ir į jas negalima atsitrenkti, reikia įrengti blokuojamus plotus.

VIKING rekomenduoja

- šias kliūtis aptverti kaip blokuojamus plotus arba pašalinti,
- patikrinti blokuojamus plotus pirmą kartą įrengus arba atlikus vielos įrengimo pakeitimus, naudojant komandą „Tikrinti kraštą“. (⇒ 11.14)



Blokuojami plotai turi būti **mažiausiai** 54 cm skersmens, o **atstumas iki apvalaus krašto A** taip pat turi būti didesnis nei 54 cm. 54 cm atitinka 2 „iRuler“ ilgius.

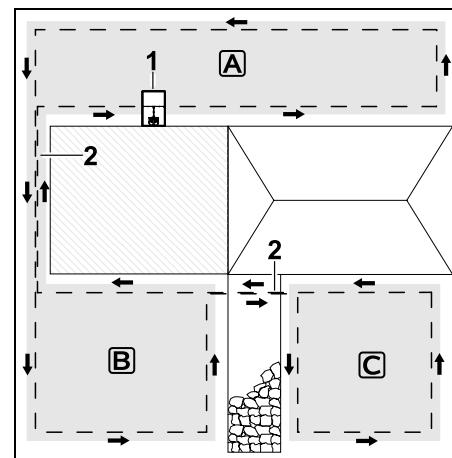


Ribojimo vielą (1) nutieskite nuo ploto apvado iki kliūties, kliūtį (2) aptverkite tinkamu atstumu (naudokite „iRuler“) ir reikiamu fiksavimo vinių (3) skaičiumi pritvirtinkite prie dirvos. Po to ribojimo vielą vėl nutieskite iki vejos apvado.

Ribojimo viela jungimo tarp kliūties ir ploto apvado atkarpoje turi būti nutiesta **lygiagrečiai** ir **negali susikryžiuoti**. (⇒ 12.7)

12.9 Pašaliniai plotai

Pašaliniai plotai yra pjaunamo ploto sritys, kurių vejų pjovimo robotas **negali apdirbti visiškai automatiškai**, nes į juos negali įvažiuoti. Taip viena ribojimo viela galima aptverti kelis atskirus pjaunamus plotus. Vejų pjovimo robotą reikia rankomis pernešti iš vieno pjaunamo ploto į kitą. Pjovimo etapas įjungiamas komandomis „Pradėti pjauti“ (⇒ 11.5) arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“ (⇒ 11.5).



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote A, kuris pagal pjovimo planą bus pjaunamas visiškai automatiškai.

Pašaliniai plotai B ir C jungiamosiomis atkarpomis (2) sujungti su pjaunamu plotu A. Visais atvejais ribojimo viela turi būti nutiesta ta pačia kryptimi – jungiamosiose atkarpose ribojimo vielos negali susikryžiuoti.

- Aktyvuokite pašalinius plotus meniu „Nustatymai – įrengimas“. (⇒ 11.14)

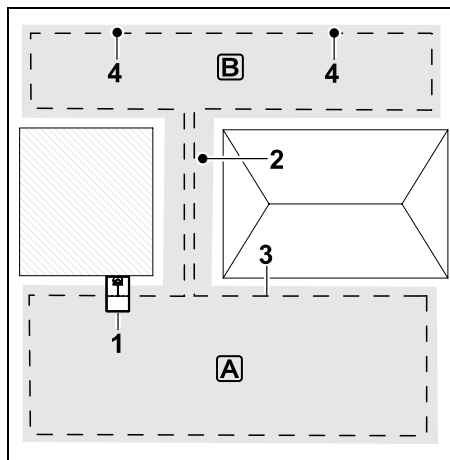
12.10 Pereinamosios linijos

Jei reikia pjauti kelis pjaunamus plotus (pvz., pjaunami plotai prieš ir už namo), galima įrengti jungiamąją pereinamąją liniją. Taip galima **automatiškai** nupjauti visus pjaunamus plotus.

i Pereinamosiose linijose esanti veja pjaunama tik apvažiuojant ribojimo vielą. Jei reikia, suaktyvinkite automatinį kraštų apipjovimą arba pereinamosios linijos sritį reguliariai pjaukite mechanškai. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

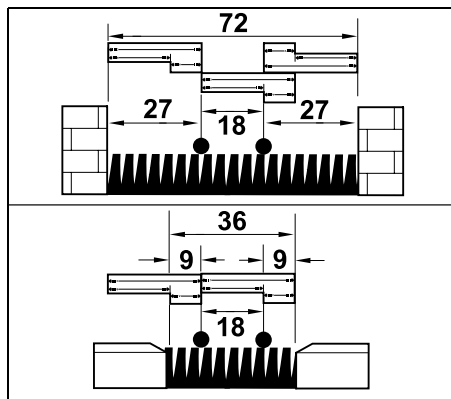
Sąlygos:

- **Mažiausias plotis** tarp stabilių kliūčių pereinamosios linijos srityje – 72 cm, tarp važiuojamųjų kelių – 36 cm.
- Pereinamosiomis linijomis galima važiuoti.
- Antrojo pjaunamo ploto srityje apibrėžiamas bent 1 **pradinis taškas**. (⇒ 11.15)



Įkrovimo stotelė (1) įrengiama pjaunamame plote **A**. Pjaunamas plotas **B** pereinamąją liniją (2) sujungtas su pjaunamu plotu **A**. Vejos pjovimo robotas gali nuolat važiuoti ribojimo vielą (3). Antrajam pjaunamam plotui **B** apdirbti reikia apibrėžti pradinius taškus (4). (⇒ 11.15)

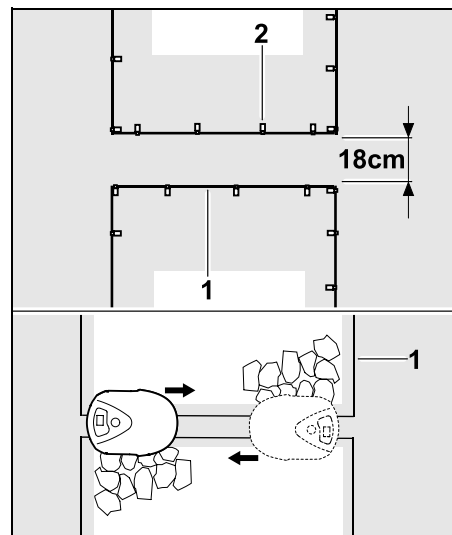
Tuomet, atsižvelgiant į nuostatas (pradinio taško naudojimo dažnumą), atskiri pjovimo etapai bus pradedami šiuose pradinuose taškuose.



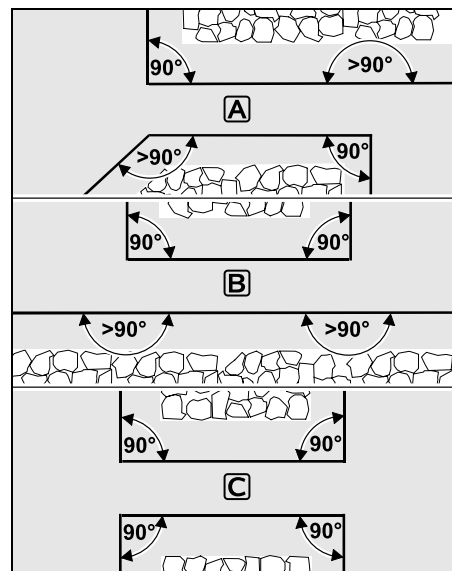
Pereinamosiose linijose atstumas iki vielos yra **18 cm**.

Dėl to atsiranda šis vietos poreikis:


- tarp aukštesnių nei 3 cm kliūčių, pvz., sienų – **72 cm**,
- tarp žemesnių nei 3 cm kliūčių, pvz., kelių ir kliūčių, ant kurių galima važiuoti – **36 cm**.



Pereinamosiose linijose ribojimo vielą (1) tiesiama lygiagrečiai, 18 cm atstumu, prie dirvos pritvirtinant reikiamu kiekiu fiksavimo vinių (2).

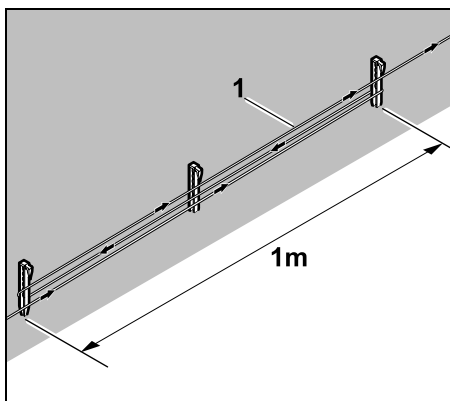


A, B, C – pereinamųjų linijų pavyzdžiai.

 Ribojimo vielos netieskite smailiu kampu (mažesniu nei 90°).

12.11 Vielos rezervų įrengimas

Vienodais atstumais įrengus vielos rezervus yra lengviau atlikti reikiamus pakeitimus, pavyzdžiui, keisti įkrovimo stotelės vietą ar ribojimo vielos padėtį. Vielos rezervus rekomenduojama įrengti sunkiau pravažiuojamose vietose.

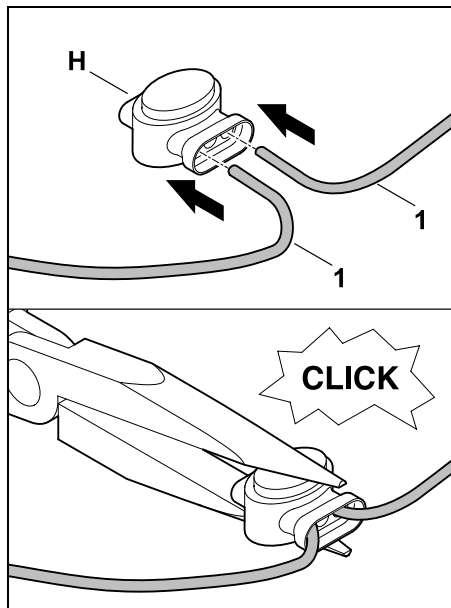


Ribojimo vielą (1), kurios ilgis apie 1 m, kaip pavaizduota, pritvirtinkite 2 fiksavimo vinimis. Vielos rezervą viduryje prie žemės pritvirtinkite kita fiksavimo vinimi.

12.12 Vielos jungčių naudojimas

Ribojimo vielą pailginti arba sujungti laisvus vielos galus galima tik pateikiamomis, gelio pripildytomis vielos jungtimis. Jos saugo nuo greito nusidėvėjimo (pvz., vielos galų korozijos) ir užtikrina optimalų sujungimą.

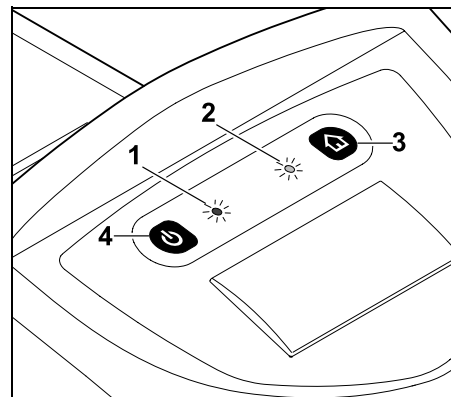
Pjaunamo ploto brėžinyje pažymėkite vielos jungčių padėtį. (⇒ 12.2)



Laisvus vielos galus (1) iki galo įstumkite į vielos jungtį (H). Vielos jungtį suspauskite tinkamomis replėmis ir patikrinkite, ar tinkamai užsifiksavo.

13. Įkrovimo stotelė

13.1 Įkrovimo stotelės valdymo elementai



Raudonas (1) ir žalias (2) šviesos diodai informuoja apie įkrovimo stotelės ir laido signalo būseną.

Įkrovimo etapu mygtuku „Į pradžia“ (3) galima vejos įkrovimo robotą grąžinti į įkrovimo stotelę.

Įjungimo ir išjungimo mygtuku (4) įjungiami ir išjungiami įkrovimo stotelė, o kartu ir laido signalas.

- Šviečia raudonas šviesos diodas
- ☀ Mirksi raudonas šviesos diodas
- Šviečia žalias šviesos diodas
- ☀ Mirksi žalias šviesos diodas
- Šviesos diodas išjungtas

Aktivumas	Raudona	Žalia
Budėjimo režimas	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Laido signalas OK	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
Įkrauti	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Gražinimas atgal	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>
Laido trūkis	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
Laido trūkio paieška	<input checked="" type="radio"/>	<input type="radio"/>
Klaida	<input checked="" type="radio"/>	<input checked="" type="radio"/>

Mygtukas „Į pradžia“:

Pjovimo etapu paspaudus mygtuką „Į pradžia“, vykdoma komanda „Gražinimas atgal“.

Vejos pjovimo robotas baigia pjauti, ieško ribojimo vielos ir grįžta į įkrovimo stotelę įkrauti akumulatoriaus. Per šią aktyvumo trukmę kiti pjovimo etapai nevyksta.



„Gražinimas atgal“ išlieka suaktyvintas, kol vejos pjovimo robotas bus prijungtas prie įkrovimo stotelės arba kol bus paspaustas mygtukas „Į pradžia“.

Įjungimo ir išjungimo mygtukas

Kai pjaunamas plotas apdirbamas automatiškai, nereikia spausti įjungimo ir išjungimo mygtuko. Laido signalas įjungiamas ir išjungiamas visiškai automatiškai.

Jei vejos pjovimo robotas neprijungtas prie įkrovimo stotelės, įjungus įjungimo ir išjungimo mygtuką, aktyvinama įkrovimo stotelė. Laido signalas veikia 48 valandas, jei vejos pjovimo robotas prieš tai nebuvo prijungtas prie įkrovimo stotelės.

Laido signalas išjungiamas, kai veikiant įrenginiui 3 sekundes spaudžiamas mygtukas, vejos pjovimo robotas lieka stovėti pjaunamame plote. Vejos pjovimo roboto ekrane parodomas atitinkamas pranešimas.

14. Pjovimo nurodymai

14.1 Bendroji informacija

Vejos pjovimo robotas yra skirtas automatiškai pjauti veja apželdintus plotus. Nuolat pjaunant žolė būna trumpa. Rezultatas – daili ir tanki veja.

Jei vejos plotai prieš tai nebuvo pjaunami įprastomis vejojapjovėmis, tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų. Taigi, jei žolė yra truputį aukštesnė, ji tinkamai nupjaunama tik po kelių pjovimo etapų.

Esant karštam ir sausam klimatui, vejos nereikėtų pjauti per trumpai, nes ją išdeginas saulė ir ji taps nepatraukli.

Pjaudami aštriu peiliu, nupjausite gražiau nei atbukusiu, todėl peilį reguliariai keiskite.

14.2 Mulčiavimas

Vejos pjovimo robotas yra mulčiuojanti vejojapjovė.

Mulčiuojant žolės stiebeliai nupjaunami ir susmulkinami pjovimo įrangos korpuse. Tada jie vėl išmetami ant nupjautos vejos, kur lieka gulėti ir pūti.

Susmulkinta nupjauta žolė perduoda dirvai organines maistingąsias medžiagas ir veikia kaip natūralios trąšos. Todėl gerokai sumažėja trąšų poreikis.

14.3 Aktyvumo trukmė

Veikiant aktyvumo trukmei, vejos pjovimo robotas bet kada gali išvažiuoti iš įkrovimo stotelės ir pjauti veja. Todėl esant aktyvioms šioms trukmėms aktyvinami **pjovimo etapai, įkrovimo etapai ir rimities trukmės**. Vejos pjovimo robotas reikiamus pjovimo ir įkrovimo etapus automatiškai paskirsto, atsižvelgdamas į nustatytus laikotarpus.

Įdiegiant aktyvumo trukmės automatiškai paskirstomos visai savaitei. Atsižvelgiama ir į turimą laiko atsargą, todėl užtikrinama optimali vejos priežiūra, net jei atskiri pjovimo etapai negali būti įvykdyti (pvz., dėl lietaus).



Įsijungus aktyvumo trukmei, pašaliniai asmenys negali būti arti pavojaus zonos. Aktyvumo trukmę reikia atitinkamai pritaikyti.

Taip pat atsižvelkite į komunalinių įstaigų nuostatus dėl vejos pjovimo robotų naudojimo bei į nuorodas skyriuje „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.) ir meniu „Pjovimo planas“ pakeiskite aktyvumo trukmes. (⇒ 11.7) Kompetentingoje įstaigoje turėtumėte pasiteirauti, kada dieną ir naktį galite naudoti įrenginį.

14.4 Pjovimo trukmė

Prenkant pjovimo trukmę nustatoma, kiek valandų per savaitę reikės pjauti veją. Pjovimo trukmę galima pailginti arba sutrumpinti savaitės nustatymuose (⇒ 11.8).

Pjovimo trukmė – tai laikas, kada vejos pjovimo robotas pjauna veją. Akumulatoriaus įkrovimo laikas nepriskiriamas pjovimo trukmei.

Įrengiant pirmą kartą, vejos pjovimo robotas pjovimo trukmę automatiškai apskaičiuoja pagal nurodytą pjaunamo ploto dydį. Ši orientacinė reikšmė pritaikyta įprastai vejai ir sausoms oro sąlygoms.

Našumas:

100 m² vejos pjovimo robotui reikia vidutiniškai:

MI 632, MI 632 C:	85 min.
MI 632 P, MI 632 PC:	65 min.

14.5 Namų sritis (MI 632 C, MI 632 PC)

Dėl įmontuoto GPS imtuvo vejos pjovimo robotas aptinka savo buvimo vietą. Per kiekvieną bandomąją eigą, per kurią tikrinamas laido nutiesimas (⇒ 9.9), ir užprogramuojant pradinis taškus (⇒ 11.15) vejos pjovimo robotas išsaugo vakariausio, ryčiausio, piečiausio ir šiauriausio taškų koordinatas.

Šis plotas apibrėžtas kaip namų sritis, jame galima naudoti vejos pjovimo robotą. Per kiekvieną bandomąją eigą koordinatės atnaujinamos.

Jei įrenginys bus pašalintas iš namų srities ir suaktyvinta **GPS apsauga**, registruotam įrenginio savininkui bus pranešta SMS ir el. laišku, be to, vejos pjovimo roboto ekrane bus prašoma įvesti PIN kodą.

14.6 Rankinis pjovimas

Nejunkite pjovimo peilio aukštoje žolėje arba nustatę žemiausią pjovimo aukštį!

Neapkraukite vejos pjovimo roboto per stipriai, kad nesumažėtų pjovimo variklio sūkių skaičius. Sumažėjus variklio sūkių skaičiui arba vejos pjovimo robotui pradėjus važiuoti lėčiau, parinkite didesnę pjovimo aukštį.

15. Įrenginio naudojimo pradžia

15.1 Pasiruošimas

i Įrengiant pirmą kartą galima naudotis pagalbine įrengimo programa. (⇒ 9.)

- Įrenkite įkrovimo stotelę (⇒ 9.5).
- Nutieskite ribojimo vielą (⇒ 9.6) ir ją prijunkite (⇒ 9.7).
- Nuo pjaunamo ploto surinkite pašalinius daiktus (pvz., žaislus, įrankius).
- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Nustatykite paros laiką ir datą (⇒ 11.11).
- Patikrinkite ir prireikus pritaikykite pjovimo planą, svarbiausiai įsitikinkite, kad įsijungus aktyvumo trukmei arti pavojaus zonos nėra pašalinių asmenų. (⇒ 11.6)

i Prieš naudodami vejos pjovimo robotą, labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta žoliapjove (pvz., po ilgesnės pertraukos).

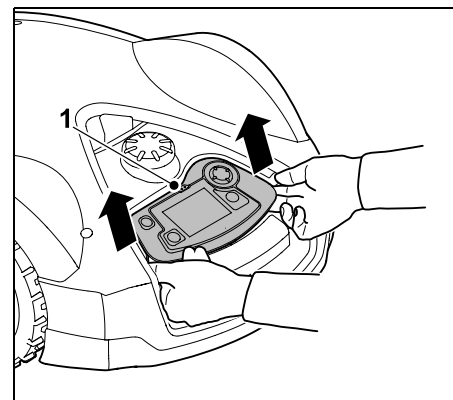
15.2 Valdymo pulto nuėmimas ir uždėjimas

Valdymo pultą galima nuimti nuo vejos pjovimo roboto, jei reikia pjauti mechaniškai arba, pvz., keisti užprogramuotus duomenis.

Vejos pjovimo robotas automatiiniu režimu gali veikti tik uždėjus valdymo pultą.

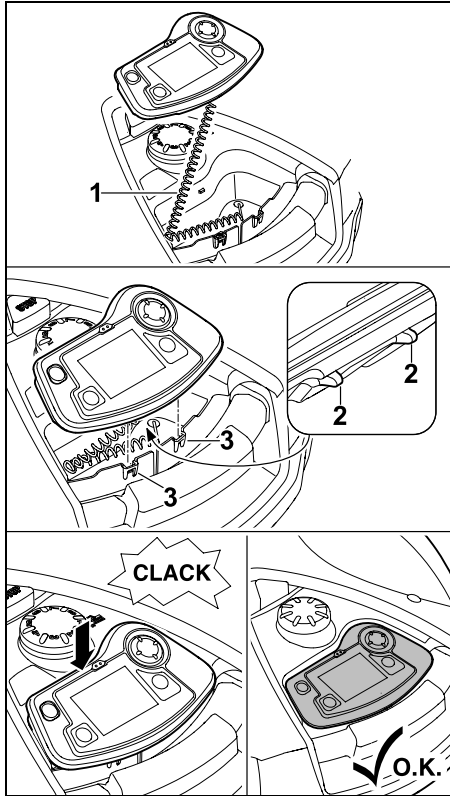
Valdymo pulto nuėmimas:

- Jei norite valdymo pultą nuimti, kai įrenginys eksploatuojamas, paspauskite mygtuką-STOP.



Valdymo pultą (1) suimkite už galinės srities, pakelkite nesmarkiai truktelėdami ir nuimkite nuo vejos pjovimo roboto. Valdymo pultas lieka prijungtas prie įrenginio spiraliniu laidu.

Valdymo pulto uždėjimas:



Spiralinį laidą (1) įdėkite į korpuso dėklą. Valdymo pultą truputį atlenkite atgal, fiksavimo noseles (2) įstatykite į korpuso angas (3), tada priekyje spustelėkite ir užfiksukite valdymo pultą.

15.3 Užprogramuotų duomenų pritaikymas

Esamus užprogramuotus duomenis galite peržiūrėti **pjovimo plane** arba modelių MI 632 C, MI 632 PC atveju **VIKING iMow programoje**. (⇒ 11.6)

Įrengiant arba kuriant naują pjovimo planą, jo duomenys apskaičiuojami pagal pjaunamo ploto dydį.

Aktyvumo trukmę ir pjovimo trukmę galima keisti pagal poreikius, o būtini pjovimo etapai automatiškai paskirstomi atsižvelgiant į galimas aktyvumo trukmes. Jei reikia, per vieną aktyvumo trukmę atliekami keli pjovimo ir įkrovimo etapai. Pageidaujant pjaunamo ploto kraštus automatiškai pjaunamas reguliariai. (⇒ 11.14)

Vienai dienai galima parinkti daugiausiai tris skirtingas aktyvumo trukmes. (⇒ 11.6)

Reikia apibrėžti specialius pradinius taškus, jei vejos pjovimo robotas privalo važiuoti į tam tikras pjaunamo ploto sritis. (⇒ 11.15)

i Tam tikromis aplinkybėmis (pvz., esant gražiam orui arba ilgiems laikotarpiams tarp pjovimų) visos aktyvumo trukmės optimaliai vejos priežiūrai neišnaudojamos.

Aktyvumo trukmės keitimas (⇒ 11.7)

- Papildomos aktyvumo trukmės kitiems pjovimo etapams.
- Laikotarpį pritaikymas, kad, pvz., nebūtų pjaunama ryte arba naktį.
- Atskirų aktyvumo trukmių praleidimas, nes pjaunamas plotas bus naudojamas, pvz., vykstant vakarėliui.

Pjovimo trukmės pailginimas (⇒ 11.8)

- Kai kurios sritys nupjaunamos nepakankamai, nes, pvz., pjaunamas plotas per daug kampuotas.
- Intensyvus žolės augimas augimo periodu.
- Labai tanki veja.

Pjovimo trukmės sutrumpinimas (⇒ 11.8)

- Lėtesnis žolės augimas dėl karščio, šalčio arba sausros.

Naujo pjovimo plano sudarymas (⇒ 11.8)

- Pakeistas pjaunamo ploto dydis.

Įrengimas iš naujo (⇒ 11.14)

- Nauja įkrovimo stotelės naudojimo vieta.
- Naudojimas pirmą kartą naujame pjaunamame plote.

15.4 Pjovimas įjungus automatiką

- Įjunkite automatiką: Kai automatika įjungta, ekrane šalia akumulatoriaus simbolio rodomas automatikos simbolis. (⇒ 11.5)
- **Įjungti pjovimo etapus:** Pjovimo etapai automatiškai paskirstomi, atsižvelgiant į nustatytas aktyvumo trukmes. (⇒ 14.3)
- **Baigti pjovimo etapus:** Kai akumulatorius išsikrauna, vejos pjovimo robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę. (⇒ 15.7) **Mygtuku STOP** galima bet kada ranka nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1) Įkrovimo stotelės **mygtuku „Į pradžia“** taip pat galima bet kada iš karto nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 13.1) **MI 632 C, MI 632 PC:** Pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

- i** Pjaunami plotai, kuriuos vejos pjovimo robotas pasiekia **jungiamosiomis linijomis**, pjaunami tik tuomet, kai šiame plote apibrėžti pradiniai taškai.

15.5 Pjovimas, neatsižvelgiant į aktyvumo trukmę

Pjaunami plotai, naudojant įkrovimo stotelę:

- Jei pjaunamą plotą galima pasiekti tik **jungiamosiomis linijomis**, vejos pjovimo robotą į tą plotą reikia nunešti arba nuvežti.
- Pjovimas iš karto: Iškviškite komandą **Pradėti pjauti** (⇒ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo etapas pradodamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- Pjovimas po tam tikro laiko: Iškviškite komandą **Pradėti pjauti po tam tikro laiko**. (⇒ 11.5) Pjovimo etapas pradodamas parinktu pradžios laiku ir trunka iki parinkto pabaigos laiko.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Pradėti pjauti naudojant programą. (⇒ 10.) Pjovimo etapas pradodamas parinktu pradžios laiku ir trunka iki parinkto pabaigos laiko.

- Rankinis pjovimo nutraukimas: **Mygtuku STOP** galima bet kada nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1) Įkrovimo stotelės **mygtuku „[pradžia“** taip pat galima bet kada iš karto nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 13.1) **MI 632 C, MI 632 PC:** Pjovimą taip pat galima nutraukti naudojant programą – nusiųsti vejos pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)

- i** Prireikus vejos pjovimo robotas retkarčiais įkrauna akumuliatorių ir tęsia pjovimo etapą iki parinkto pabaigos laiko.

Pašaliniai plotai:


- Vejos pjovimo robotą nuneškite arba nuvežkite į pašalinį plotą.
- Aktyvinkite pašalinį plotą. (⇒ 11.14)
- Pjovimas iš karto: Iškviškite komandą **Pradėti pjauti** (⇒ 11.5) arba paspauskite **pjovimo mygtuką**. Pjovimo etapas pradodamas iš karto ir trunka iki nustatyto paros laiko.
- Pjovimas po tam tikro laiko: Iškviškite komandą **Pradėti pjauti po tam tikro laiko**. (⇒ 11.5) Pjovimo etapas pradodamas parinktu pradžios laiku ir trunka iki parinkto pabaigos laiko.

- Pjovimo pabaiga: Kai ateina parinktas pabaigos laikas, vejos pjovimo robotas juda link ribojimo vielos ir sustoja. Kad įkrautumėte akumuliatorių, įstatykite įrenginį į įkrovimo stotelę ir patvirtinkite rodomą pranešimą. (⇒ 24.) **Mygtuku STOP** galima bet kada ranka nutraukti atliekamą pjovimo etapą. (⇒ 5.1)

- i** Jei akumuliatorius išsikrauna prieš pasirinktą pabaigos laiką, pjovimas atitinkamai sutrumpėja.

15.6 Rankinis pjovimas

- i** Nustačius rankinį pjovimą, impulsinis jutiklis ir kraštų ribotuvus yra neaktyvūs.

- Prireikus įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Nuimkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Suaktyvinkite komandą **Rankinis valdymas** (⇒ 11.5).
- Vejos pjovimo roboto eigą valdykite ir vairuokite kryžiuoko formos mygtuku.  Vejos pjovimo robotas į priekį gali judėti 2 greičiais: **lėtai**, mygtuką spaudžiant silpnai, **greitai**, mygtuką spaudžiant stipriai.
- Prieš įjungdami pjovimo peilį, patraukite kojas nuo pjovimo įrangos saugiu atstumu ir visada eikite už vejos pjovimo roboto. (⇒ 4.2)

- Norėdami įjungti pjovimo peilį, dešinės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite **mygtuką OK**, o tada kairės rankos nykščiu paspauskite **pvovimo mygtuką**. Pjovimo peilis sukasi tol, kol spaudžiamas pjovimo mygtukas.
- Pjaudami rankiniu būdu, kairės rankos nykščiu paspauskite ir laikykite pjovimo mygtuką, o dešinės rankos nykščiu paspauskite kryžiuoko formos mygtuką.
- Norėdami išjungti pjovimo peilį, atleiskite pjovimo mygtuką.
- Baigę pjauti rankiniu būdu, įkraukite akumuliatorių. (⇒ 15.8)



15.7 Vejos pjovimo roboto prijungimas prie įkrovimo stotelės

Prijungimas prie įkrovimo stotelės automatinio režimu:

Kai baigiasi aktyvumo trukmė arba išsikrauna akumuliatorius, vejų pjovimo robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.

Priverstinis prijungimas prie įkrovimo stotelės:

- Jei reikia, uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Jei reikia, įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1)
- Suaktyvinkite komandą **Važiuoti į įkrovimo stotelę**. (⇒ 11.5)
Vykstant pjovimo etapui pasirinktinai galima paspausti įkrovimo stotelės **mygtuką „Į pradžių“**.



- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Naudodami programą nusiųskite vejų pjovimo robotą į įkrovimo stotelę. (⇒ 10.)
- Prijungus prie įkrovimo stotelės, negali šviesti nė vienas jos šviesos diodas. (⇒ 13.1)



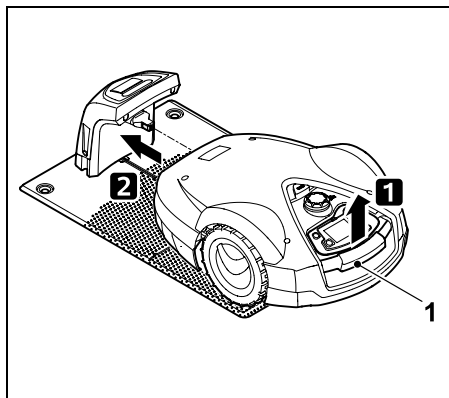
Prijungus prie įkrovimo stotelės, per šią aktyvumo trukmę kiti pjovimo etapai nebevyksta.

Prijungimas prie įkrovimo stotelės rankiniu būdu:

- Vejos pjovimo robotą su valdymo pultu nuvežkite į įkrovimo stotelę, nuimkite valdymo pultą (⇒ 15.2) ir suaktyvinkite komandą **Rankinis valdymas** (⇒ 11.5).

arba

- Vejos pjovimo robotą rankomis įstatykite į įkrovimo stotelę.



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir įstumkite į įkrovimo stotelę.

- Uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).

- Prijungus prie įkrovimo stotelės, negali šviesti nė vienas jos šviesos diodas. (⇒ 13.1)

15.8 Akumuliatoriaus įkrovimas



Akumuliatorių įkraukite tik įkrovimo stotelėje.

Niekada neišmontuokite akumuliatoriaus ir nebandykite įkrauti išoriniais įkrovikliais

Automatinis įkrovimas:

Pjaunant automatiškai įkraunama pasibaigus pjovimo etapui, kai vejų pjovimo robotas prijungiamas prie įkrovimo stotelės.



Prijungus prie įkrovimo stotelės, negali šviesti nė vienas įkrovimo stotelės šviesos diodas. (⇒ 13.1)

Įkrovimo proceso įjungimas rankomis:

- Po naudojimo **pašaliniame plote**, vejų pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto ir prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.7)
- **Nutrūkus pjovimo etapui**, vejų pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. (⇒ 15.7)
- Jei reikia, vejų pjovimo roboto budėjimo režimą nutraukite bet kuriuo mygtuku.
Įkrovimo procesas pradamas automatiškai.

Įkrovimo procesas:

Vykstant įkrovimo procesui, **būsenos rodyne** rodomas tekstas „Akumuliatorius kraunamas“.



Įjungus kitus meniu, vietoj akumulatoriaus simbolio ekrano informacinėje zonoje rodomas tinklo kištuko simbolis.



Įkrovimo procesas trunka skirtingai ir automatiškai pritaikomas tolesniam naudojimo etapui.



Jei įkraunant atsiranda problemų, ekrane parodomas atitinkamas pranešimas. (⇒ 11.9)

Akumulatorius pradėdamas krauti, kai įtampa sumažėja iki tam tikros ribos.

Įkrovimo būklė:

Būsenos **rodinyje** perjungus atitinkamą rodmenį, galima matyti tuo metu esančią įkrovimo būklę. (⇒ 11.13)



Likusiuose meniu ekrano informacijos zonoje esantis **akumulatoriaus simbolis** rodo įkrovimo būklę. (⇒ 11.3)



16. Techninė priežiūra



Pavojus susižeisti!

Prieš atlikdami visus įrenginio techninės priežiūros- arba valymo darbus, atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.), ypač atkreipdami dėmesį į poskyrį „Techninė priežiūra ir remontas“ (⇒ 6.9), ir tiksliai laikykitės visų saugos nurodymų.

Prieš atlikdami visus techninės priežiūros- arba valymo darbus, aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)



Prieš pradėdami įkrovimo stotelės techninės priežiūros darbus, ištraukite tinklo kištuką.



Atlikdami bet kokius techninės priežiūros darbus, ypač darbus prie pjovimo peilio, mūvėkite pirštines.



- Patikrinkite ekrano rodmenis – patikrinkite esamą paros laiką ir kito pjovimo pradžios laiką.
- Patikrinkite pjaunamą plotą ir, jei reikia, surinkite pašalinius ir kitus daiktus.
- Patikrinkite, ar akumulatorius įkraunamas. (⇒ 15.8)

Kas savaitę atliekami techninės priežiūros darbai

- Išvalykite įrenginį. (⇒ 16.2)
- Apžiūrėdami patikrinkite, ar nepažeistas ir nenusidėvėjęs pjovimo peilis, peilio tvirtinimo detalė ir pjovimo įrangą (ar nėra įrانتų, įtrūkimų, lūžio vietų ir t. t.). (⇒ 16.3)

Kas 200 darbo valandų

- Pakeiskite pjovimo peilį. Ekrane pasirodo atitinkamas priminimas. (⇒ 16.4)

Kas metus atliekami techninės priežiūros darbai

- VIKING rekomenduoja, kad kas metus žiemos mėnesiais atliekamus patikros darbus atliktų VIKING prekybos atstovas. Per šią patikrą atliekama akumulatoriaus, elektroninės įrangos ir programinės įrangos techninė priežiūra.



Kad prekybos atstovas galėtų tinkamai atlikti visus techninės priežiūros darbus, nustatykite apsaugos lygmenį „Nėra“ arba prekybos atstovui pateikite naudojamą PIN kodą.

16.1 Techninės priežiūros planas

Techninės priežiūros intervalai taip pat priklauso ir nuo darbo valandų. Meniu „Informacija“ galima iškviešti atitinkamą skaitiklį „Pjovimo valandos“. (⇒ 11.9)

Būtina tiksliai laikytis nurodytų techninės priežiūros intervalų.

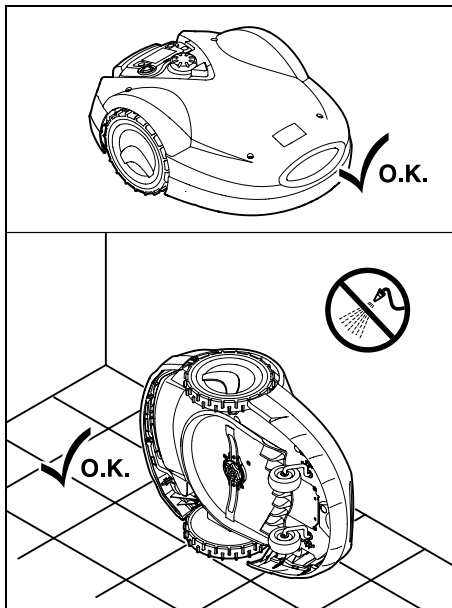
Techninės priežiūros darbai dienomis, kuriomis nustatyta aktyvumo trukmė

- Apžiūrėdami patikrinkite bendrąją įrenginio ir įkrovimo stotelės būklę.

16.2 Įrenginio valymas

Krupšti priežiūra apsaugo jūsų įrenginį nuo gedimų ir pailgina jo eksploatacijos trukmę.

Valymo padėtis ir techninės priežiūros padėtis



Norėdami nuvalyti **įrenginio viršų** (gaubtą, nuotolinį valdiklį), pastatykite įrenginį ant lygaus, tvirto ir horizontalaus pagrindo. Norėdami nuvalyti **įrenginio apačią** (pjovimo peilį, pjovimo įrangą), vejos pjovimo robotą padėkite ant kairiosios įrenginio pusės, kaip pavaizduota, ir atremkite į sieną.

- Nešvarumus valykite nedideliu kiekiu vandens, šepečiu arba šluoste. Švariai nuvalykite pjovimo peilį ir įkrovimo stotelę.

- Medine lazdele nuvalykite prie korpuso ir pjovimo įrangos prilipusius žolės likučius.
- Prireikus naudokite specialų valiklį (pvz., specialų STIHL valiklį).

16.3 Pjovimo peilio susidėvėjimo ribų tikrinimas

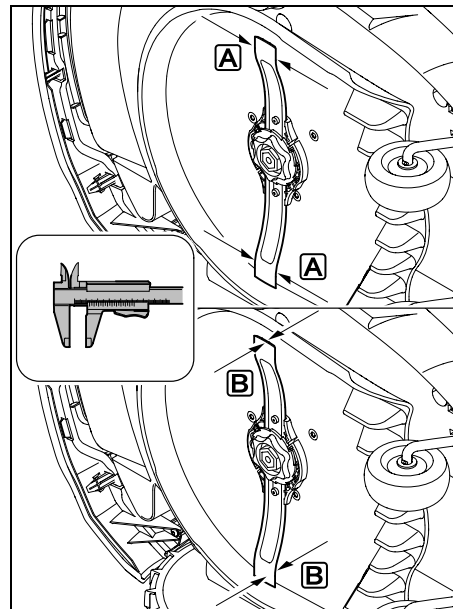


Pavojus susižeisti!

Susidėvėjęs pjovimo peilis gali nulūžti ir sunkiai sužeisti. Būtina laikytis peilio techninės priežiūros nurodymų. Pjovimo peilių dėvėjimasis priklauso nuo jų naudojimo vietos ir trukmės. Jei prietaisą statote ant smėlėto paviršiaus arba dažnai naudojate sausomis sąlygomis, pjovimo peilių apkrova padidėja ir jie itin greitai susidėvi.

Pjovimo peilį reikia keisti bent kas 200 darbo valandų, o pagalasti turi VIKING prekybos atstovas. (⇒ 16.5)

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇒ 16.2)



Peilio storį **A** ir peilio storį **B**

patikrinkite ištraukiamu peilio kalibravimo prietaisu.

Jei pjovimo peilis vienoje vietoje yra siauresnis nei **25 mm** arba plonesnis nei **1,3 mm**, jį reikia pakeisti.

16.4 Pjovimo peilio išmontavimas ir įmontavimas

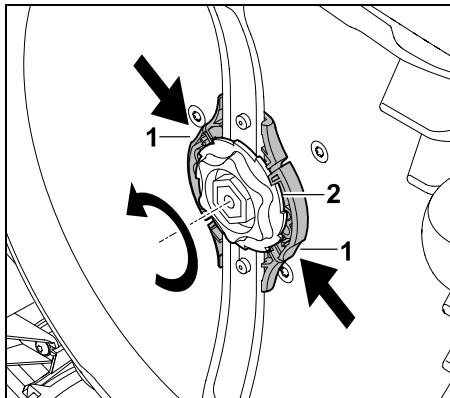


Pjovimo peilio naudojimo trukmė – 200 valandų. Prabėgus šiam laikui ekrane pasirodo atitinkamas pranešimas.

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę (⇒ 5.2) ir užsimaukite pirštines.
- Vejos pjovimo robotą pastatykite šonu ir atremkite į stabilią sieną. Kruopščiai nuvalykite pjovimo įrangą ir pjovimo peilį. (⇒ 16.2)



Pjovimo peilio išmontavimas



Abi peilio laikiklio plokštelės (1) įspauskite viena ranka ir laikykite. Kita ranka išsukite fiksavimo veržlę (2). Pjovimo peilį išimkite kartu su fiksavimo veržle.



Pjovimo peilio įmontavimas

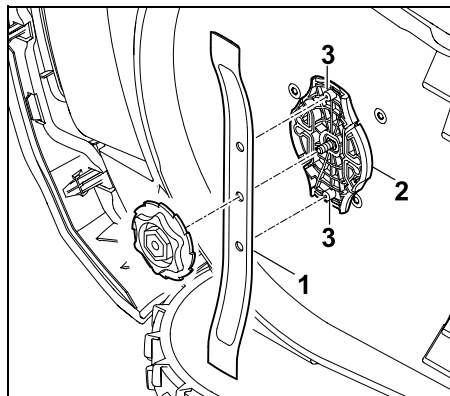


Pavojus susižeisti!

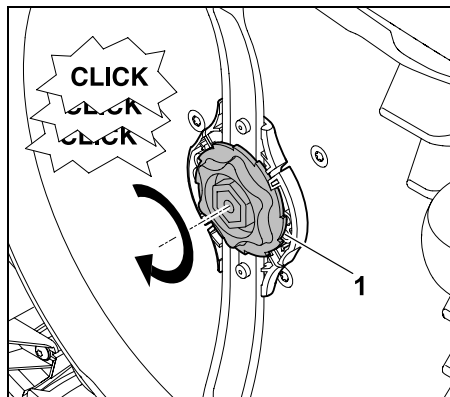
Prieš įmontuodami peilį patikrinkite, ar jis nepažeistas. Peilį turite pakeisti, jei pastebite įrūtų ar įtrūkimų, jei peilis vienoje vietoje yra siauresnis nei 25 mm arba plonesnis nei 1,3 mm. (⇒ 16.3)

Peilio laikiklį ir fiksavimo veržlę reikia taip pat pakeisti, jei jie yra pažeisti (pvz., sulūžę, susidėvėję). Svarbu, kad fiksavimo veržlė stipriai užsifiksuotų peilio laikiklyje.

- Prieš pradėdami montuoti nuvalykite peilį, peilio laikiklį ir fiksavimo veržlę.



Pjovimo peilį (1), kaip parodyta, uždėkite ant peilio laikiklio (2). Stebėkite, kad fiksavimo noselės (3) pjovimo peilyje būtų tinkamoje padėtyje.



Fiksavimo veržlę (1) užsukite iki galo. Priveržiant daug kartų pasigirsta spragtelėjimas. Atsargiai pakratykite ir patikrinkite, ar pjovimo peilis stipriai pritvirtintas.

- Įmontavę naują pjovimo peilį, peilio keitimą patvirtinkite menu „Apžiūra“. (⇒ 11.17)

16.5 Pjovimo peilio galandimas

VIKING rekomenduoja atšipusį pjovimo peilį pakeisti nauju. Atbukusį pjovimo peilį reikėtų perduoti pagalasti VIKING prekybos atstovui, nes jis turi reikalingų profesinių žinių ir specialių įrankių.



Įrenginys tinkamai veikia tik tuomet, kai pjovimo peilis yra tiksliai subalansuotas.

Netinkamai pagalandus peilį (pvz., disbalansas, netinkamas galandimo kampas) sklinda didesnis triukšmas, o įrenginys gali būti pažeistas.

16.6 Laido trūkio paieška



Nutrūkus laidui, mirksi įkrovimo stotelės raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1) Vejos pjovimo roboto ekrane rodomas atitinkamas pranešimas.

Laido trūkio paieška gali būti atliekama ir kai valdymo pultas nuimtas, ir kai uždėtas. Norint atlikti tikslią paiešką, valdymo pultas turėtų būti uždėtas.

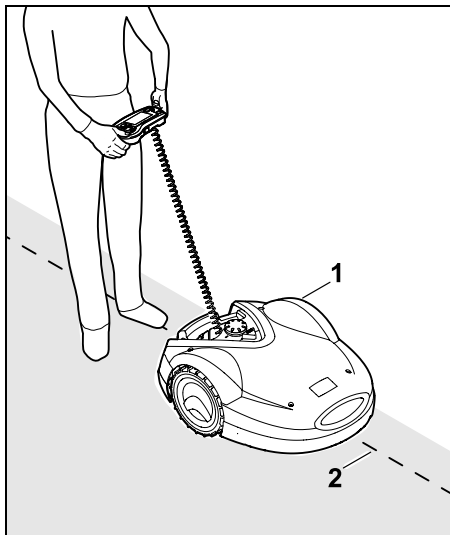
Jei laido trūkio nerandate, kaip aprašyta, kreipkitės į VIKING prekybos atstovą.

- Paspauskite ir laikykite įkrovimo stotelės **mygtuką „Į pradžia“**, kartu du kartus paspauskite **įjungimo ir išjungimo mygtuką**. Šviečia žalias šviesos diodas ir mirksi raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)
- Jei reikia, nuimkite valdymo pultą. (⇒ 15.2)



- Meniu „Apžiūra“ parinkite įrašą „Laido trūkio paieška“ ir patvirtinkite mygtuku OK. (⇒ 11.17)

Paieška nuėmus valdymo pultą:




Nuo įkrovimo stotelės eikite pakui vejos pjovimo robotą (1) prie pjaunamo ploto krašto **pagal laikrodžio rodyklę**. Tam įrenginį valdykite kryžiuo formos mygtuku ir stebėkite, kad ribojimo viela (2) būtų po vielos jutikliais. Vielos jutikliai saugiai sumontuoti vejos pjovimo roboto priekinės srities kairėje ir dešinėje pusėse. Ieškant laido trūkio ekrane rodomas **signalo intensyvumas**, vielos jutiklių padėtis virš ribojimo vielos yra optimali, kai reikšmė yra didžiausia.

Kai vielos jutikliai tinkamai priima laido signalą, ekrane rodomas simbolis **Laido signalas OK**.

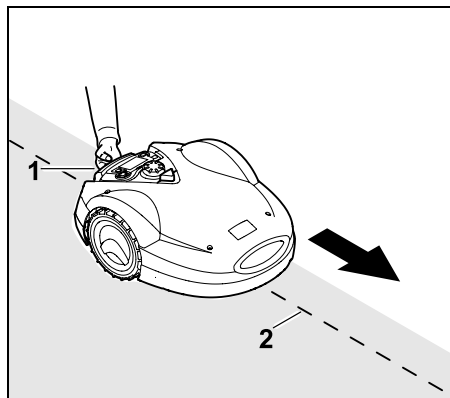


Laido trūkio srityje sumažėja signalo intensyvumas ir ekrane rodomas simbolis **Laido signalo tikrinimas**.



- Trūkio vietą šuntuokite vielos jungtimi (⇒ 12.12), prireikus trūkio vietoje iš naujo nutieskite ribojimo viela.
- Paspauskite įkrovimo stotelės **įjungimo ir išjungimo mygtuką**.  Jei laido trūkis buvo tinkamai pašalintas, šviečia raudonas šviesos diodas. (⇒ 13.1)

Tiksli paieška uždėjus valdymo pultą:



Vejos pjovimo robotą truputį kilstelėkite už gabenimo rankenos (1) ir nustatykite varančiuosius ratus. Įrenginį atremkite ant priekinių ratų ir važiuokite pagal ribojimo viela (2). Toliau atliekami tokie pat veiksmai, kaip ir ieškant nuėmus valdymo pultą.

16.7 Tinklo kištukas

Maitinimo blokas yra su nusukamu kištuku.

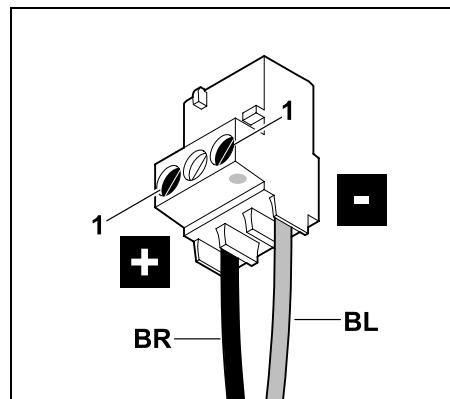
Šį kištuką galima nuimti, kai maitinimo blokas įrengiamas pastato viduje ir reikia kišti maitinimo laidą per skylę sienoje.



Pavojus susižeisti!

Prieš pradėdami darbus prie maitinimo bloko, ištraukite maitinimo kištuką ir atjunkite maitinimo bloką nuo įkrovimo stotelės.

Atkreipkite dėmesį į saugos nuorodas, pateiktas skyriuje „[spėjimas – pavojinga elektros srovė]“. (⇒ 6.3)



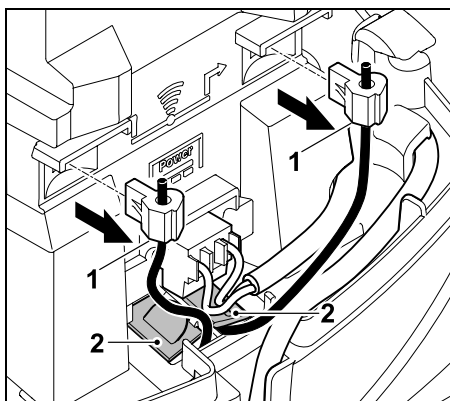
Prijunkite mėlyną laidą (M) ir rudą laidą (R) prie kištuko, kaip parodyta. Priveržkite varžtus (1).

16.8 Laikymas ir žiemos pertrauka

Jei vejos pjovimo roboto nenaudosite ilgesnį laiką (pvz., žiemą), atkreipkite dėmesį į šiuos punktus:

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).

- išjunkite automatiką (⇒ 11.5);
- Nustatykite aukščiausią apsaugos lygmenį (apsaugą nuo vagystės) (⇒ 11.16).
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Aktyvuoti en. taup. rež. ECO (⇒ 11.11)
- Aktyvuoti įrenginio blokavimą (⇒ 5.2).
- maitinimo bloko kištuką atjunkite nuo elektros tinklo;
- nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį (⇒ 9.5).



Ištraukite ribojimo vielą (1). Atidarykite laidų kanalo dangtelį (2) ir iš įkrovimo stotelės lizdo išimkite ribojimo vielą kartu su fiksuojamaisiais kištukais.

! Nuo ribojimo vielos nenuimkite fiksuojamųjų kištukų, nes jie skirti naudoti vieną kartą. Papildomų fiksuojamųjų kištukų galima įsigyti iš VIKING prekybos atstovo. (⇒ 17.)

Nepašalinkite ribojimo vielos iš pjaunamo ploto.

- Atjunkite įkrovimo stotelės maitinimo laidą

- Nuimkite įkrovimo stotelės dangtelį (⇒ 9.5).
- Išmontuokite įkrovimo stotelę.
- Ribojimo vielos laisvus galus (kištukus) apsaugokite nuo aplinkos poveikio, pvz., apvyniokite tinkama izoliacine juosta.
- Kruopščiai nuvalykite visas vejos pjovimo roboto ir įkrovimo stotelės išorines dalis.
- Vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele ir maitinimo bloku standartinėje padėtyje laikykite sausoje, uždaroje ir nedulkėtoje patalpoje. Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės. Įsitinkinkite, ar įrenginys yra vaikams nepasiekiamoje vietoje.
- Vejos pjovimo robotą laikykite tik saugios eksploatuoti būklės.
- Visi varžtai turi būti tvirtai prisukti. Atnaujinkite nebeįskaitomas pavojaus ir įspėjamąsias nuorodas, pritvirtintas prie įrenginio, patikrinkite, ar ant viso įrenginio nėra susidėvėjimo požymių ir pažeidimų. Susidėvėjusias arba pažeistas dalis pakeiskite.
- Prieš sandėliavimą pašalinkite galimus įrenginio gedimus.

i Ant vejos pjovimo roboto ar įkrovimo stotelės niekada nedėkite ir nelaikykite daiktų.

Vejos pjovimo roboto eksploatacijos atnaujinimas ilgesnį laiką jo nenaudojus

- Pjaunamo ploto paruošimas
Surinkite pašalinius daiktus ir labai aukštą veją trumpai nupjaukite įprasta vejapjove.
- Įrenkite įkrovimo stotelę (⇒ 9.5) ir prijunkite ribojimo vielą. (⇒ 9.7)

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Patikrinkite paros laiką ir datą, prireikus nustatykite (⇒ 11.11).
- Patikrinkite pjovimo planą ir prireikus pakeiskite. (⇒ 11.6)
- Įjunkite automatiką (⇒ 11.5).
- **MI 632 C, MI 632 PC:** Jei reikia, aktyvinkite en. taup. rež. GPRS (⇒ 11.11) ir įjunkite GPS apsaugą. (⇒ 11.16)

17. Įprastos atsarginės dalys

Pjovimo peilis:
6309 702 0100

Akumulatorius AAI 130 (MI 632):
6309 400 6510

Akumulatorius AAI 200 (MI 632 P):
6309 400 6500

Fiksavimo vinyas AFN 051:
6309 007 1000

Ribojimo viela ARB 150:
0000 400 8610

Vielos jungtis ADV 010:
6909 007 1090

Fiksuojamasis kištukas AKS 010:
6909 007 1095

18. Priedai

Įrenginiui galima įsigyti kitų priedų. Daugiau informacijos jums suteiks VIKING prekybos atstovas, jos rasite internete (www.viking-garden.com) arba VIKING kataloge.



Saugumo sumetimais su įrenginiu galima naudoti tik VIKING patvirtintus priedus.

19. Dėvėjimosi mažinimas ir priemonės, padedančios išvengti gedimų

Svarbios gaminių grupės techninės ir kitokios priežiūros nuorodos

Vejos pjovimo robotas, akumuliatorinis

Bendrovė VIKING neatsako už materialinę ir asmeninę žalą, jei ji kilo dėl naudojimo instrukcijos nuorodų, susijusių su sauga, valdymu ir technine priežiūra, nesilaikymo ar neleistinų priedų arba atsarginių dalių naudojimo.

Būtinai laikykitės toliau pateiktų svarbių nuorodų, kad nesugadintumėte savo VIKING įrenginio ir jis nesusidėvėtų per greitai.

1. Susidėvinčios dalys

Kai kurios VIKING įrenginio dalys, net ir naudojamos pagal paskirtį, dyla. Tai įprasta, todėl, atsižvelgiant į naudojimo pobūdį ir trukmę, šios dalys turi būti laiku pakeistos.

Tokios dalys yra:

- pjovimo peilis;
- akumulatorius.

2. Šioje naudojimo instrukcijoje pateiktų nuorodų laikymasis

VIKING įrenginys turi būti naudojamas, techniškai prižiūrimas ir saugomas taip, kaip aprašyta šioje naudojimo instrukcijoje. Už visus gedimus, atsiradusius nesilaikant saugumo nuorodų, priežiūros taisyklių ir techninių reikalavimų, atsako pats naudotojas.

Ypač tai galioja šiais atvejais:

- netinkamai naudojant akumuliatorių (įkraunant, laikant);
- naudojant netinkamą elektros jungtį (įtampa);
- kai atliekami įrenginio pakeitimai, kurių neaprobavo bendrovė VIKING;
- naudojant šiam įrenginiui neleistinus, nepritaikytus ar nekokybiškus įrankius ir priedus;
- kai gaminys naudojamas ne pagal paskirtį;
- naudojant gaminį sporto renginiuose arba varžybose;
- atsiradus gedimams, kai sugedus konstrukcinėms dalims gaminyje tebenudojamas.

3. Techninės priežiūros darbai

Visi darbai, nurodyti skyriuje „Techninė priežiūra“, turi būti atliekami reguliariai.

Jei naudotojas negali šių techninės priežiūros darbų atlikti pats, jis privalo kreiptis į prekybos atstovą.

VIKING rekomenduoja, kad techninės priežiūros ir remonto darbus atliktų tik VIKING prekybos atstovas.

VIKING prekybos atstovai reguliariai mokomi, jiems suteikiama reikalinga techninė informacija.

Neatlikus tokių darbų laiku, gali atsirasti gedimų, už kuriuos atsako pats įrenginio naudotojas.

Prie jų priskiriami ir tokie gedimai:

- įrenginio pažeidimai dėl nekrūopštaus ar netinkamo valymo;
- korozija ir netiesioginiai gedimai dėl netinkamo laikymo;

- įrenginio gedimai, atsiradę dėl nekokybiškų atsarginių dalių naudojimo;
- gedimai dėl ne laiku atliktos ar neatidžios techninės priežiūros, gedimai dėl techninės priežiūros ir remonto darbų, atliktų ne prekybos atstovo dirbtuvėse.

20. Aplinkos apsauga

Pakuotės, įrenginys ir priedai pagaminti iš perdirbamų medžiagų, todėl juos reikia atitinkamai utilizuoti.

Jei medžiagos likučius utilizuosite atskirai ir laikydamiesi aplinkos apsaugos reikalavimų, juos bus galima perdirbti ir dar kartą panaudoti. Todėl, pasibaigus įprastam įrenginio naudojimo laikui, jį reikia pristatyti į vertingų medžiagų surinkimo punktą. Utilizuodami ypač atkreipkite dėmesį į skyriuje „Utilizavimas“ pateiktus duomenis. (⇒ 6.11)



Atliekas, pvz., akumulatorius, visada tinkamai utilizuokite. Laikykitės vietos reikalavimų.

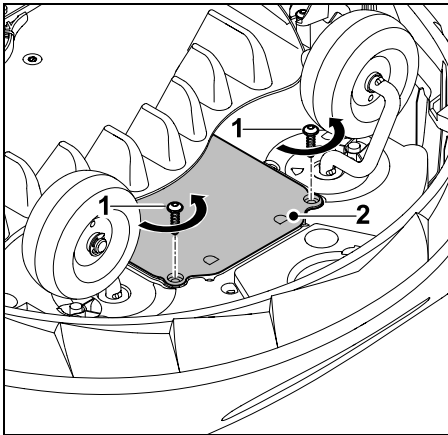


Li-Ion

Ličio jonų akumuliatorių neutilizuokite kartu su buitinėmis atliekomis, tačiau atiduokite prekybos atstovui arba į kenksmingų medžiagų surinkimo punktą.

20.1 Akumulatoriaus išmontavimas

- Aktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)
- Nustatykite mažiausią pjovimo aukštį. (⇒ 9.3)
- Apverskite vejos pjovimo robotą.



Išsukite varžtus (1) ir nuimkite dangtį (2).

- Išimkite akumuliatorių iš akumuliatoriaus dėklo (⇒ 9.2), vėl uždėkite dangtį ir įsukite varžtus.



Pavojus susižeisti!

Stenkitės nepažeisti akumuliatoriaus.

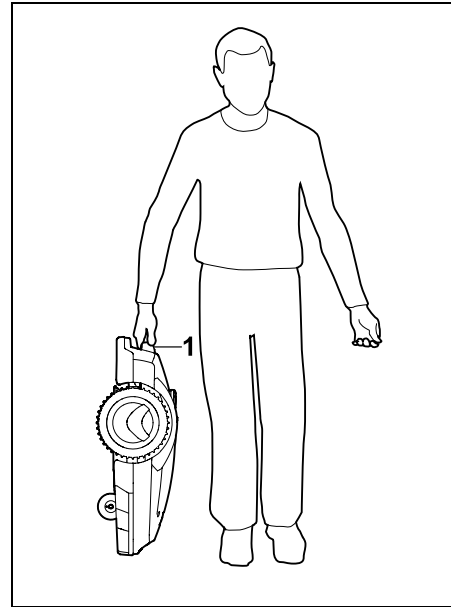
21. Gabenimas



Pavojus susižeisti!

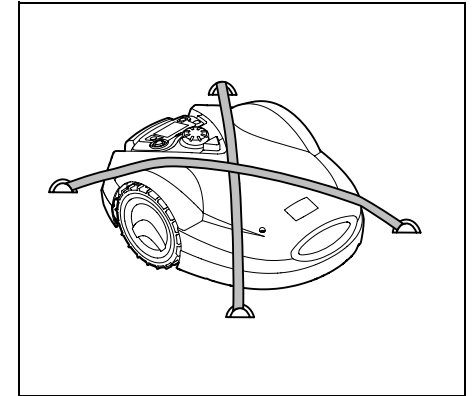
Prieš gabendami atidžiai perskaitykite skyrių „Jūsų saugumui“ (⇒ 6.), ypač poskyrį „Įrenginio gabenimas“ (⇒ 6.5), ir tiksliai laikykitės visų saugos nurodymų – visada suaktyvinkite įrenginio blokuotę. (⇒ 5.2)

21.1 Įrenginio kėlimas arba nešimas



Vejapjovę pakelkite už gabenimo rankenos (1) ir neškite. Stenkitės, kad nuo jūsų kūno, ypač kojų ir pėdų, iki pjovimo peilio visada liktų gana didelis atstumas.

21.2 Įrenginio tvirtinimas



Vejapjovę užfiksuokite ant krovimo platformos. Tam įrenginį, kaip pavaizduota, užfiksuokite tinkamomis tvirtinimo priemonėmis (diržais, lynais).

Kartu gabenamas įrenginio dalis (pvz., įkrovimo stotelę, smulkias dalis) taip pat užfiksuokite, kad jos nenuslystų.

22. Gamintojo CE atitikties deklaracija

Mes,

„VIKING GmbH“
Hans Peter Stihl–Straße 5
A 6336 Langkampfen/Kufstein,
pareiškiame, kad įrenginys

Vejapjovė, automatinė ir akumuliatorinė (MI)

Gamintojo ženklas: **VIKING**

Tipas: MI 632.0
MI 632.0 P
MI 632.0 C
MI 632.0 PC

Gamintojo ženklas: VIKING
Serijos numeris 6309

su
įkrovimo stotele

Gamintojo ženklas: VIKING
Tipas: ADO 600
Serijos numeris 6309

atitinka šias EB direktyvas:
2002/96/EC, 2004/108/EC, 2006/42/EC,
2006/66/EC, 2011/65/EC

Modeliai MI 632.0 C, MI 632.0 PC
papildomai atitinka toliau nurodytą EB
direktyvą.
1999/5/EC

Gaminiai sukonstruoti ir pagaminti
remiantis šiomis normomis:
EN 60335-1, EN 50636-2-107

Techniniai dokumentai parengti ir
saugomi:
Sven Zimmermann
„VIKING GmbH“

Pagaminiimo metai ir serijos numeris
nurodyti įrenginio specifikacijų lentelėje.

Langkampfenas,
2015-01-02 (MtMtMtMt-MnMn-DD)

VIKING GmbH



Sven Zimmermann

Valdymo skyriaus konstrukcija

23. Techniniai duomenys

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Serijos Nr.	6309
Pjovimo sistema	Mulčiavimo- pjovimo įranga
Pjovimo įranga	Peilio laikiklis
Pjovimo plotis	30 cm
Pjovimo įrangos sūkių skaičius	3150 sūk./min.
Akumuliatoriaus tipas	Ličio jonų
Akumuliatoriaus įtampa U_{DC}	29 V
Pjovimo aukštis	20 - 60 mm
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX1
Pagal direktyvą 2006/42/EC ir standartą EN 50636-2-107:	
Išmatuotas garso galios lygis L_{WA}	61,0 dB(A)
Nukrypimas K_{WA}	2,0 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	63 dB(A)
Garso slėgio lygis	
L_{pA}	50 dB(A)
Nukrypimas K_{pA}	2 dB(A)
Ilgis	73 cm
Plotis	54 cm
Aukštis	27 cm
MI 632.0, MI 632.0 P:	
Svoris (be akumuliatoriaus)	12 kg
MI 632.0 C, MI 632.0 PC:	
Svoris (be akumuliatoriaus)	12 kg

MI 632.0, MI 632.0 C:

Maks. pjaunamo ploto dydis	3000 m ²
Galia	120 W
Maitinimo blokas	HLG-120H
	2,9 A
Akumuliatoriaus pavadinimas	AAI 130
Akumuliatoriaus energija	130 Wh
Akumuliatoriaus talpa	4,5 Ah
Akumuliatoriaus svoris	1,10 kg

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Maks. pjaunamo ploto dydis	4000 m ²
Galia	185 W
Maitinimo blokas	HLG-185H
	4,4 A
Akumuliatoriaus pavadinimas	AAI 200
Akumuliatoriaus energija	194 Wh
Akumuliatoriaus talpa	6,8 Ah
Akumuliatoriaus svoris	1,40 kg

Įkrovimo stotelė ADO 600:

Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	III
Apsaugos tipas	IPX1
Svoris	3 kg

Maitinimo blokas:

Įtampa U_{AC}	100 - 240 V
Dažnis	50/60 Hz

Maitinimo blokas:

Įtampa U_{DC}	42 V
Apsaugos klasė	II
Apsaugos tipas	IP67

VIKING akumuliatorių gabenimas

VIKING akumuliatoriai atitinka UN žinyno ST/SG/AC.10/11/5 perž. III dalies 38.3 poskyryje nurodytas sąlygas.

Veždamas keliais, naudotojas gali VIKING akumuliatorius pristatyti į naudojimo vietą be specialių įsipareigojimų.

Gabenant oru arba jūros transportu, būtina laikytis šalyje galiojančių reikalavimų.

Papildomi transportavimo nurodymai, žr. www.viking-garden.com/safety-data-sheets

REACH:

REACH – tai EB reglamentas dėl cheminių medžiagų registracijos, įvertinimo, autorizacijos ir apribojimų. Informaciją apie REACH reglamento (EB) Nr. 1907/2006 vykdymą žr. ties www.stihl.com/reach.

24. Pranešimai

Pranešimai informuoja apie aktyvias klaidas, sutrikimus ir rekomendacijas. Jie rodomi dialogo lange ir paspaudus mygtuką OK gali būti įjungti meniu „Pranešimai“. (⇒ 11.9)

Rekomendacijos ir aktyvūs pranešimai rodomi ir būsenos rodmenyje. (⇒ 11.2)


Išsamioje informacijoje apie pranešimus galima rasti pranešimo kodą, atsiradimo laiką, svarbumo lygį ir atsiradimo dažnumą.

– **Rekomendacijoms** priskiriamas „žemas“ svarbumo lygis arba jos pažymimos kaip „Informacija“, būsenos rodmenyje pakaitomis rodomas svarbumo lygis ir tekstas „iMow parengtas naudoti“.


Vejos pjovimo robotą galima toliau eksploatuoti, toliau veikia automatinis režimas.

– **Sutrikimams** priskiriamas „vidutinis“ svarbumo lygis ir naudotojas turi atlikti tam tikrą veiksmą. Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik pašalinus triktį.

– Jei **klaidoms** priskirtas „aukščiausias“ svarbumo lygis, ekrane pasirodo tekstas „Susisiekti su prekybos atstovu“. Vejos pjovimo robotą galima pradėti eksploatuoti tik tuomet, kai VIKING prekybos atstovas pašalina klaidas.

 Jei pritaikius nurodytas priemones pranešimas vis tiek išlieka, reikia susisiekti su VIKING prekybos atstovu.

Nepateikiamas klaidų, kurias gali šalinti tik VIKING prekybos atstovas, sąrašas. Jei atsirastų viena iš klaidų, prekybos atstovui reikia nurodyti 4 simbolių klaidos kodą ir klaidos tekstą.

 **MI 632 C, MI 632 PC:** Pranešimai, kurie trukdo įprastinei eksploatacijai, rodomi ir programoje. (⇒ 10.)

Nusiuntus pranešimą, įsijungia vejos pjovimo roboto budėjimo režimas ir išjungiamas mobilusis radijo ryšys, kad būtų tausojamas akumuliatorius.

Pranešimas:

0001 – Prarasti duomenys
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Buvo atnaujinta įrenginio programinė įranga.
- Nutrūko įtampos tiekimas.
- Programinės arba aparatinės įrangos klaida.

Ką daryti?

- Paspaudus mygtuką OK, vejos pjovimo robotas toliau pjauna pagal iš anksto parinktus nuostatus – patikrinkite ir pakoreguokite nuostatus (data, paros laiką, pjovimo planą).

Pranešimas

0100 – Akumuliat. išsikrovė
Įkraukite akumuliatorių.

Galima priežastis

- Per maža akumuliatoriaus įtampa.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą įstatykite į įkrovimo stotelę, kad būtų įkrautas akumuliatorius (⇒ 15.8).

Pranešimas

0180 – Žema temperatūra
Nepasiekta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per žema vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą.

Pranešimas

0181 – Aukšta temperatūra
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta vejos pjovimo roboto vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.
-

Pranešimas

0183 – Per aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0185 – Aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0186 – Žema temperatūra
žr. 0180 pranešimą

Pranešimas

0187 – Aukšta temperatūra
žr. 0181 pranešimą

Pranešimas

0302 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta kairiojo pavaros variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.
-

Pranešimas

0305 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo kairysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelė kairiojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
 - Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).
-

Pranešimas

0402 – Pavaros variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta temperatūra dešiniajame pavaros variklyje.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.
-

Pranešimas

0405 – Pavaros variklio klaida
Užstrigo dešinysis ratas.

Galima priežastis

- Per didelė dešiniojo varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).
 - Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).
-

Pranešimas

0502 – Pjovimo variklio klaida
Viršyta temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per aukšta pjovimo variklio temperatūra.

Ką daryti?

- Palaukite, kol vejos pjovimo robotas atvės.
-

Pranešimas

0505 – Pjovimo variklio klaida
Užstrigo pjovimo peilis.

Galima priežastis

- Nepavyksta įjungti pjovimo variklio.
- Per didelė pjovimo variklio apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite pjovimo peilį ir pjovimo įrangą (⇒ 16.2).
 - Nustatykite didesnę pjovimo aukštį (⇒ 9.3).
 - Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).
-

Pranešimas

0701 – Akumulatoriaus klaida
Nesiekiami temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus temperatūra.

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).
-

Pranešimas

0703 – Akumuliatorius išsikrovė
žr. 0100 pranešimą

Pranešimas

0704 – Akumuliat. išsikrovė
žr. 0100 pranešimą

Pranešimas

1000 – Pramušimas
Viršytas leistinas polinkis.

Galima priežastis

– Polinkio jutiklis užfiksavo pramušimą.

Ką daryti?

– Vejos pjovimo robotą pastatykite ant ratų, patikrinkite, ar jis nepažeistas ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1010 – iMow pakeltas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

– Vejos pjovimo robotas buvo pakeltas už gaubto.

Ką daryti?

– Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1020 – Paspaustas STOP mygtukas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

– Buvo paspaustas STOP mygtukas.

Ką daryti?

– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1030 – Gaubto klaida
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

– Gaubtas neatpažintas.

Ką daryti?

– Patikrinkite gaubtą (ar juda, ar stipriai pritvirtintas) ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1100 – Valdymo pultas
Valdymo pultas nuimtas važiuojant.

Galima priežastis

– Valdymo pultas nuimtas įrenginiui veikiant automatinio režimu.

Ką daryti?

– Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK – uždėjus valdymo pultą, vėl bus tęsiamas automatinis režimas.

Pranešimas

1120 – Gaubtas užblokuotas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

– Atpažintas neišvengiamas susidūrimas.

Ką daryti?

– Patraukite vejos pjovimo robotą, jei reikia, pašalinkite kliūtį ir pakeiskite ribojimo vielos padėtį, po to patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
– Patikrinkite, ar gaubtas juda, ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

1125 – Pašalinti kliūtį
Patikrinti nutiestą laidą

Galima priežastis

– Netiksliai nutiesta ribojimo viela.

Ką daryti?

– Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela, „iRuler“ patikrinkite atstumus. (⇒ 12.3)

Pranešimas

1130 – Užstrigo
Ištraukite iMow.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

– Užstrigo vejos pjovimo robotas.
– Varantieji ratai persisuka.

Ką daryti?

– Patraukite vejos pjovimo robotą, pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus ir pakeiskite ribojimo vielos padėtį, tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
– Nuvalykite varančiuosius ratus, išjunkite veikimo režimą, jei lyja lietus, o tada patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 11.12).

Pranešimas

1135 – už
iMow pjaunamo ploto ribų.

Galima priežastis

– Vejos pjovimo robotas yra už pjaunamo ploto.

Ką daryti?

– Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.

Pranešimas

1140 – Per status

Patikrinkite nutiestą vielą.

Galima priežastis

- Polinkio jutiklis užfiksavo didesnį nei 19° šlaitą.

Ką daryti?

- Pakeiskite ribojimo vielos padėtį, atitverkite statesnius nei 19° vejos plotus.

Pranešimas:

1160 – Paspaušta rankena

Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas buvo pakeltas už gabenimo rankenos.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą, paspausdami OK.

Pranešimas

1170 – nėra signalo

Patikrinkite laido signalą.

Galima priežastis

- Eksploatuojant nebeįmanomas laido signalas.
- Vejos pjovimo robotas yra už pjaunamo ploto.
- Buvo pakeista įkrovimo stotelė arba elektros mazgai.

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės srovės tiekimą.
- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodus. Eksploatuojant turi nuolat šviesti raudonas šviesos diodus (⇒ 13.1).
- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto.

- Sujunkite vejos pjovimo robotą su įkrovimo stotele (⇒ 11.16).

Pranešimas

1180 – iMow prijungti prie įkrovimo stotelės

Automat. prij. prie įkrovimo = stotelės negalimas

Galima priežastis

- Įkrovimo stotelės nerasta.

Ką daryti?

- Patikrinkite įkrovimo stotelės šviesos diodus, jei reikia, įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1).
- Patikrinkite, kaip prijungta (⇒ 15.7).

Pranešimas

1190 – Prijungimo prie įkrovimo stotelės klaida

Įkrovimo stotelė užimta.

Galima priežastis

- Prie įkrovimo stotelės prijungtas antrasis vejos pjovimo robotas.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą prijunkite, kai atsilaisvins įkrovimo stotelė.

Pranešimas

1200 – Pjovimo variklio klaida žr. 0505 pranešimą

Pranešimas

1210 – Pavaros variklio klaida Užstrigo ratas.

Galima priežastis

- Per didelė vieno varančiojo rato apkrova.

Ką daryti?

- Nuvalykite vejos pjovimo robotą (⇒ 16.2).

- Pašalinkite pjaunamame plote esančius nelygumus (urvus, įdubimus).

Pranešimas

1220 – Atpažintas lietus

Pjovimas nutrauktas.

Galima priežastis

- Pjovimo etapas nutrauktas arba nepradėtas dėl lietaus.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, jei reikia, nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).

Pranešimas:

2000 – Signalo triktis

iMow prijungti prie įkrovimo stotelės.

Galima priežastis

- Klaidingas laido signalas, reikia tiksliai suderinti.

Ką daryti?

- Vejos pjovimo robotą prijunkite prie įkrovimo stotelės, tada paspauskite OK.

Pranešimas

2010 – Pakeiskite pjovimo peilį Pasielkta leistina naudojimo trukmė.

Galima priežastis

- Pjovimo peilis naudojamas ilgiau nei 200 valandų, todėl būtina pakeisti.

Ką daryti?

- Pakeiskite pjovimo peilį, tada peilio keitimą patvirtinkite meniu „Apžiūra“ (⇒ 16.4).

Pranešimas

2020 – Rekomendacija
Prek. atst. atliekama metinė tech. priež.

Galima priežastis

- Rekomenduojama įrenginio techninė priežiūra.

Ką daryti?

- Metinę techninę priežiūrą turi atlikti VIKING prekybos atstovas

Pranešimas

2030 – Akumulatorius
Pasiekta leistina naudojimo trukmė.

Galima priežastis

- Reikia pakeisti akumuliatorių.

Ką daryti?

- Akumuliatorių turi pakeisti VIKING prekybos atstovas.

Pranešimas:

2032 – Akum. klaida įkraunant
žr. 0701 pranešimą

Pranešimas:

2040 – Akum. klaida paleidžiant pjavimo režimą
žr. 0701 pranešimą

Pranešimas

2050 – Pritaikyti pjavimo planą
Pratęsti aktyvumo trukmę

Galima priežastis

- Pailginta / ištrinta aktyvumo trukmė arba pailginta pjavimo trukmė – išsaugotos aktyvumo trukmės nepakanka reikiamiems pjavimo etapams.

Ką daryti?

- Pratęskite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7) arba sutrumpinkite pjavimo trukmę (⇒ 11.8).

Pranešimas

2060 – Pjavimas baigtas
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Sėkmingai nupjauta pašaliniame plote

Ką daryti?

- Pastatykite vejos pjavimo robotą pjaunamame plote ir norėdami įkrauti akumuliatorių prijunkite prie įkrovimo stotelės (⇒ 15.7)

Pranešimas

2070 – GPS signalas
Nėra priėmimo pakraštyje

Galima priežastis

- Viso pjaunamo ploto krašto nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Vėl apvažiuokite kraštą (⇒ 11.14)
- Dėl išsamesnės diagnostikos kreipkitės į VIKING prekybos atstovą

Pranešimas

2071 – GPS signalas
Nėra priėmimo 1 pradiniam taške

Galima priežastis

- 1 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 1 pradinio taško padėtį (⇒ 11.15)

Pranešimas

2072 – GPS signalas
Nėra priėmimo 2 pradiniam taške

Galima priežastis

- 2 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 2 pradinio taško padėtį (⇒ 11.15)

Pranešimas

2073 – GPS signalas
Nėra priėmimo 3 pradiniam taške

Galima priežastis

- 3 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 3 pradinio taško padėtį (⇒ 11.15)

Pranešimas

2074 – GPS signalas
Nėra priėmimo 4 pradiniam taške

Galima priežastis

- 4 pradinio taško nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Pakeiskite 4 pradinio taško padėtį (⇒ 11.15)
-

Pranešimas

2075 – GPS signalas
Nėra pageidaujamos zonos signalo

Galima priežastis

- Pageidaujamos zonos nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)
-

Pranešimas

2076 – GPS signalas
Pageidaujama zona nerasta

Galima priežastis

- Apvažiuojant kraštą pageidaujama zona nebuvo rasta

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną. Atkreipkite dėmesį, kad pageidaujama zona ir ribojimo viela sutaptų (⇒ 10.)
-

Pranešimas

2077 – pageidaujama zona
Pageidaujama zona už namų srities

Galima priežastis

- Pageidaujama zona yra už išsaugotos namų srities.

Ką daryti?

- Iš naujo nustatykite pageidaujamą zoną (⇒ 10.)
-

Pranešimas

2080 – tinklas
Nėra GPRS signalo

Galima priežastis

- Negalimas GPRS ryšys, pjaunamo ploto nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Dėl išsamesnės diagnozės kreipkitės į VIKING prekybos atstovą
-

Pranešimas

2100 – GPS apsauga
Palikta namų sritis
Įrenginys užblokuotas

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pašalintas iš namų srities

Ką daryti?

- Gražinkite vejos pjovimo robotą į namų sritį ir įveskite PIN kodą (⇒ 5.10)
-

Pranešimas

2110 – GPS apsauga
Nauja vieta
Būtinas įrengimas iš naujo

Galima priežastis

- Vejos pjovimo robotas pradėtas eksploatuoti kitame pjaunamame plote. Antros įkrovimo stotelės laido signalas jau išsaugotas.

Ką daryti?

- Instaliuokite iš naujo (⇒ 11.14)
-

Pranešimas

2200 – SIM būseną
Pratęskite sutartį

Galima priežastis

- M2M paslaugų sutarties galiojimas greitai baigsis

Ką daryti?

- Pratęskite sutartį – informacijos apie tai Jums suteiks VIKING prekybos atstovas
-

Pranešimas

4001 – Vidinė klaida
Nesiekiami temperatūros sritis.

Galima priežastis

- Per žema arba per aukšta akumulatoriaus arba įrenginio vidaus temperatūra.

Ką daryti?

- Pašildykite vejos pjovimo robotą arba palaukite, kol jis atvės, – atkreipkite dėmesį į leistiną akumulatoriaus temperatūros sritį (⇒ 6.4).
-

Pranešimas

4002 – Pramušimas
žr. 1000 pranešimą

Pranešimas

4003 – Pakeltas gaubtas
Patikrinkite gaubtą.
Tada paspauskite OK.

Galima priežastis

- Gaubtas buvo pakeltas.

Ką daryti?

- Patikrinkite gaubtą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.

Pranešimas

4004 – Vidinė klaida
Jei norite atblokuoti, spauskite OK.

Galima priežastis

- Programos eigos klaida.
- Veikiant automatinu režimu nutrūko srovės tiekimas.
- Vejos pjovimo robotas išvažiavo už pjaunamo ploto.

Ką daryti?

- Patvirtinkite pranešimą paspausdami OK.
- Patikrinkite įkrovimo stotelės srovės tiekimą. Eksploatuojant turi nuolat šviesti šviesos diodas, tada paspauskite mygtuką OK (⇒ 13.1).
- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto, tada paspauskite mygtuką OK.

Pranešimas

4005 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

Pranešimas

4006 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

Pranešimas

4008 – Vidinė klaida
žr. 4004 pranešimą

25. Gedimų paieška

- ✳ Jei reikia, kreipkitės į prekybos atstovą. VIKING rekomenduoja kreiptis į VIKING prekybos atstovą.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas veikia netinkamu laiku.

Galima priežastis

- Neteisingai nustatytas paros laikas ir data.
- Netinkamai nustatyta aktyvumo trukmė.
- Įrenginį įjungę pašaliniai asmenys.

Ką daryti?

- Nustatykite paros laiką ir datą (⇒ 11.11).
- Nustatykite aktyvumo trukmę (⇒ 11.6).
- Nustatykite „vidutinį“ arba „aukščiausią“ apsaugos lygmenį (⇒ 11.16).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas neveikia pagal nustatytą aktyvumo trukmę.

Galima priežastis

- Akumulatorius įkraunamas.
- Išjungta automatika.
- Išjungta aktyvumo trukmė.
- Atpažintas lietus.
- Išnaudota savaitei skirta pjovimo trukmė, todėl šią savaitę pjauti nebereikia.
- Aktyvus pranešimas.
- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.

- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo.

Ką daryti?

- Palaukite, kol bus įkrautas akumulatorius (⇒ 15.8).
- Įjunkite automatiką (⇒ 11.5).
- Atblokuokite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).
- Daugiau nereikia atlikti jokių veiksmų, pjovimo etapui automatiškai bus paskirstyti visai savaitei – jei reikia, pjovimo etapą pradėkite komanda „Pjauti“ (⇒ 11.5).
- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 11.9).
- Uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.5).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas nepjauna suaktyvintus komandas „Pradėti pjauti“ arba „Pradėti pjauti po tam tikro laiko“.

Galima priežastis

- Nepakankamai įkrautas akumulatorius.
- Atpažintas lietus.
- Netinkamai uždėtas valdymo pultas.
- Aktyvus pranešimas.
- Paspaustas įkrovimo stotelės mygtukas „Į pradžia“, suaktyvintas grąžinimas atgal.

Ką daryti?

- Įkraukite akumuliatorių (⇒ 15.8).
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12).
- Uždėkite valdymo pultą (⇒ 15.2).
- Pašalinkite rodomą sutrikimą ir patvirtinkite pranešimą paspausdami OK (⇒ 11.9).

- Norėdami išjungti gražinimą atgal, paspauskite mygtuką „Į pradžią“ arba prijungę prie įkrovimo stotelės iš naujo įjunkite komandą.

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas neveikia ir ekrane nieko nerodoma.

Galima priežastis

- Įrenginys veikia budėjimo režimu
- Sugedo akumulatorius.

Ką daryti?

- Paspauskite bet kurį mygtuką, kad vejos pjovimo robotas įsijungtų – pasirodo būsenos rodmuo (⇒ 11.2).
- Pakeiskite akumuliatorių (✖).

Sutrikimas

Iš vejos pjovimo roboto sklinda triukšmas ir jis vibruoja.

Galima priežastis

- Pažeistas pjovimo peilis.
- Užteršta pjovimo įranga.

Ką daryti?

- Pakeiskite pjovimo peilį – nuo vejos ploto pašalinkite kliūtis (⇒ 16.4), (✖).
- Išvalykite pjovimo įrangą (⇒ 16.2).

Sutrikimas

Netinkamas mulčiavimo arba pjovimo rezultatas.

Galima priežastis

- Nustatytas per didelis, palyginti su vejos aukščiui, pjovimo aukštis.
- Veja yra labai šlapia.
- Atšipęs arba susidėvėjęs pjovimo peilis.
- Nepakanka aktyvumo trukmės, pjovimo trukmė per trumpa.
- Netinkamai nustatytas pjaunamo ploto dydis.
- Pjaunamo plot veja labai aukšta.

- Ilgai lyja.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (⇒ 9.3).
- Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12). Perkelkite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Pakeiskite pjovimo peilį (⇒ 16.4), (✖).
- Pratęskite arba nustatykite papildomą aktyvumo trukmę (⇒ 11.7). Pailginkite pjovimo trukmę (⇒ 11.8).
- Sudarykite naują pjovimo planą (⇒ 11.8).
- Kad veja būtų nupjauta tinkamai, atsižvelgiant į pjaunamo ploto dydį, vejos pjovimo robotas turi pjauti iki 2 savaičių.
- Užprogramuokite, kad pjautų lyjant (⇒ 11.12).
- Pratęskite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).

Sutrikimas

Ekranu rodomenys pateikiami kita kalba.

Galima priežastis

- Pakeistas kalbos nuostatas.

Ką daryti?

- Nustatykite kalbą (⇒ 11.11).

Sutrikimas

Pjaunamame plote atsiranda rudų (žemėtų) vietų.

Galima priežastis

- Palyginti su pjaunamu plotu, nustatyta per ilga pjovimo trukmė.
- Ribojimo viela nutiesta per mažu spinduliu.
- Netinkamai nustatytas pjaunamo ploto dydis.

Ką daryti?

- Sutrumpinkite pjovimo trukmę (⇒ 11.8).
- Pakoreguokite nutiestą pjovimo vielą (⇒ 9.6).

- Sudarykite naują pjovimo planą (⇒ 11.8).

Sutrikimas

Pjovimo etapai yra gerokai trumpesni nei įprasta.

Galima priežastis

- Žolė labai aukšta arba per drėgna.
- Įrenginys (pjovimo įranga, varantieji ratai) labai užteršti.
- Baigiasi akumulatoriaus tarnavimo trukmė.

Ką daryti?

- Nustatykite pjovimo aukštį (⇒ 9.3). Nustatykite lietaus jutiklį (⇒ 11.12). Perkelkite aktyvumo trukmę (⇒ 11.7).
- Išvalykite įrenginį (⇒ 16.2)
- Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (✖), (⇒ 11.9).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas prijungtas prie įkrovimo stotelės, tačiau akumulatorius neįkraunamas.

Galima priežastis

- Akumulatoriaus įkrauti nereikia.
- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo.
- Netinkamai prijungta prie įkrovimo stotelės.
- Surūdiję įkrovimo kontaktai.

Ką daryti?

- Nereikia atlikti jokių veiksmų, nes akumulatorius bus pradėtas krauti automatiškai, kai įtampa sumažės iki tam tikros ribos.
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.5).

- Vejos pjovimo robotą pastatykite ant pjaunamo ploto ir nusiųskite atgal į įkrovimo stotelę (⇒ 11.5), patikrinkite, ar jis tinkamai prijungiamas prie įkrovimo stotelės – prireikus pakoreguokite įkrovimo stotelės padėtį (⇒ 9.5).
- Pakeiskite įkrovimo kontaktus (✖).

Sutrikimas

Neveikia prijungimo prie įkrovimo stotelės funkcija.

Galima priežastis

- Privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje yra nelygumų.
- Užteršti varantieji ratai arba pagrindo plokštė.
- Įkrovimo stotelės srityje netinkamai nutiesta ribojimo viela.
- Nesutrumpinti ribojimo vielos galai.

Ką daryti?

- Pašalinkite privažiavimo prie įkrovimo stotelės srityje esančius nelygumus (⇒ 9.5).
- Švariai nuvalykite varančiuosius ratus ir įkrovimo stotelės pagrindo plokštę (⇒ 16.2).
- Iš naujo nutieskite ribojimo viela, atkreipkite dėmesį, kad ji būtų tinkamai nutiesta įkrovimo stotelės srityje (⇒ 9.6).
- Sutrumpinkite ribojimo viela, kaip aprašyta, nepalikdami ilgų galų ir jų nevyنيokite (⇒ 9.7).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas pervažiavo ribojimo viela.

Galima priežastis

- Netinkamai nutiesta ribojimo viela, neatitinka atstumai.
- Per didelis pjaunamo ploto polinkis.

- Vejos pjovimo roboto veikimui turi įtakos trukdžių laukai.

Ką daryti?

- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela (⇒ 11.14), „iRuler“ patikrinkite atstumus (⇒ 12.3).
- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela, atitverkite zonas su aukštais šlaitais (⇒ 11.14).
- Susisiekite su VIKING prekybos atstovu (✖).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotas dažnai užstringa.

Galima priežastis

- Per žemas pjovimo aukštis.
- Užteršti varantieji ratai.
- Pjaunamame plote yra įdubimų ir kliūčių.

Ką daryti?

- Padidinkite pjovimo aukštį (⇒ 9.3).
- Nuvalykite varančiuosius ratus (⇒ 16.2).
- Užverskite pjaunamame plote esančius urvus, blokuojamus plotus aplink kliūtis priskirkite atviroms šaknims, pašalinkite kliūtis (⇒ 9.6).

Sutrikimas

Vejos pjovimo robotui atsitrenkus į kliūtį, neįsijungia impulsinis jutiklis.

Galima priežastis

- Kliūtis žema (žemesnė nei 10 cm).
- Kliūtis nepritvirtinta prie pagrindo, pvz., nukritę obuoliai ar teniso kamuoliukas.

Ką daryti?

- Pašalinkite kliūtį arba atitverkite ją kaip blokuojamą plotą (⇒ 12.8).
- Pašalinkite kliūtį.

Sutrikimas

Pjaunamo ploto krašte lieka vėžės.

Galima priežastis

- Vejos kraštas apipjaunamas per dažnai.
- Naudojami pradiniai taškai.
- Baigiasi akumulatoriaus tarnavimo trukmė, todėl jis dažnai įkraunamas.

Ką daryti?

- Išjunkite kraštų apipjovimą arba nustatykite tik vieną apipjovimą per savaitę (⇒ 11.14).
- Tinkamuose pjaunamuose plotuose visus pjovimo etapus pradėkite iš įkrovimo stotelės (⇒ 11.15).
- Pakeiskite akumuliatorių – atkreipkite dėmesį į ekrane rodomą atitinkamą rekomendaciją (✖), (⇒ 24.).

Sutrikimas

Pjaunamo ploto krašte nenuipjaunama žolė.

Galima priežastis

- Išjunkite kraštų apipjovimą.
- Netiksliai nutiesta ribojimo viela.
- Pjovimo peilis nepasiekia žolės.

Ką daryti?

- Kraštą apipjaukite vieną arba du kartus per savaitę (⇒ 11.14).
- Patikrinkite, kaip nutiesta ribojimo viela (⇒ 11.14), „iRuler“ patikrinkite atstumus (⇒ 12.3).
- Nenuipjautas sritis reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove.

Sutrikimas

Nėra laido signalo.

Galima priežastis

- Išjungta įkrovimo stotelė – nešviečia nei vienas šviesos diodas.

- Įkrovimo stotelė neprijungta prie srovės tiekimo tinklo – nešviečia nei vienas šviesos diodas.
- Ribojimo viela neprijungta prie įkrovimo stotelės – mirksi raudonas šviesos diodas.
- Nutrūko ribojimo viela – mirksi raudonas šviesos diodas.
- Vejos plovimo robotas nesujungtas su įkrovimo stotele.
- Sugedo elektroninė įranga.

Ką daryti?

- Įjunkite įkrovimo stotelę (⇒ 13.1).
- Patikrinkite srovės tiekimą įkrovimo stotelei (⇒ 9.5).
- Ribojimo vielą prijunkite prie įkrovimo stotelės (⇒ 9.7).
- Raskite laido trūkio vietą (⇒ 16.6), tada ribojimo vielą prijunkite vielos jungtimis (⇒ 12.12).
- Sujunkite vejos plovimo robotą su įkrovimo stotele (⇒ 11.16).
- Susisiekite su VIKING prekybos atstovu (☒).

Trikdžiai:

Vejos plovimo robotas negauna GPS signalo.

Galima priežastis

- Užmezgamas ryšys su palydovais
- Pasiekiami 3 arba mažiau palydovų
- Įrenginio nepasiekia radijo bangos

Ką daryti?

- Daugiau veiksmų nereikia, ryšio užmezgimas gali trukti kelias minutes
- Venkite užstojančių kliūčių (pvz., medžių, stoginių) arba jas pašalinkite.

Sutrikimas

Vejos plovimo robotas negali užmegzti mobiliojo radijo ryšio

Galima priežastis

- Pjaunamo ploto nepasiekia radijo bangos
- Baigėsi M2M paslaugų sutarties galiojimas
- Nesuaktyvintas radijo ryšio modulis

Ką daryti?

- Prateškite sutartį pas VIKING prekybos atstovą (☒)
- Keipkitės į VIKING prekybos atstovą, kad suaktyvintų radijo ryšio modulį (☒)

Trikdžiai:

Naudojant programą nepavyksta pasiekti vejos plovimo roboto

Galima priežastis

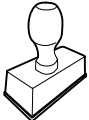
- Įjungtas vejos plovimo roboto budėjimo režimas
- Nėra ryšio su internetu
- Vejos plovimo robotas priskirtas ne tam el. pašto adresui

Ką daryti?

- Suaktyvinkite vejos plovimo robotą paspausdami mygtuką, nustatykite energijos taupymo režimą GPRS (⇒ 11.11)
- Prijunkite įrenginį, kuriame įdiegta programa, prie interneto
- Pataisykite el. pašto adresą (⇒ 10.)

26. Techninės priežiūros planas

26.1 Perdavimo patvirtinimas

Modelis:	_____
Serijos Nr.:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	
Kita techninė priežiūra	
Data:	<input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>

26.2 Techninės priežiūros patvirtinimas

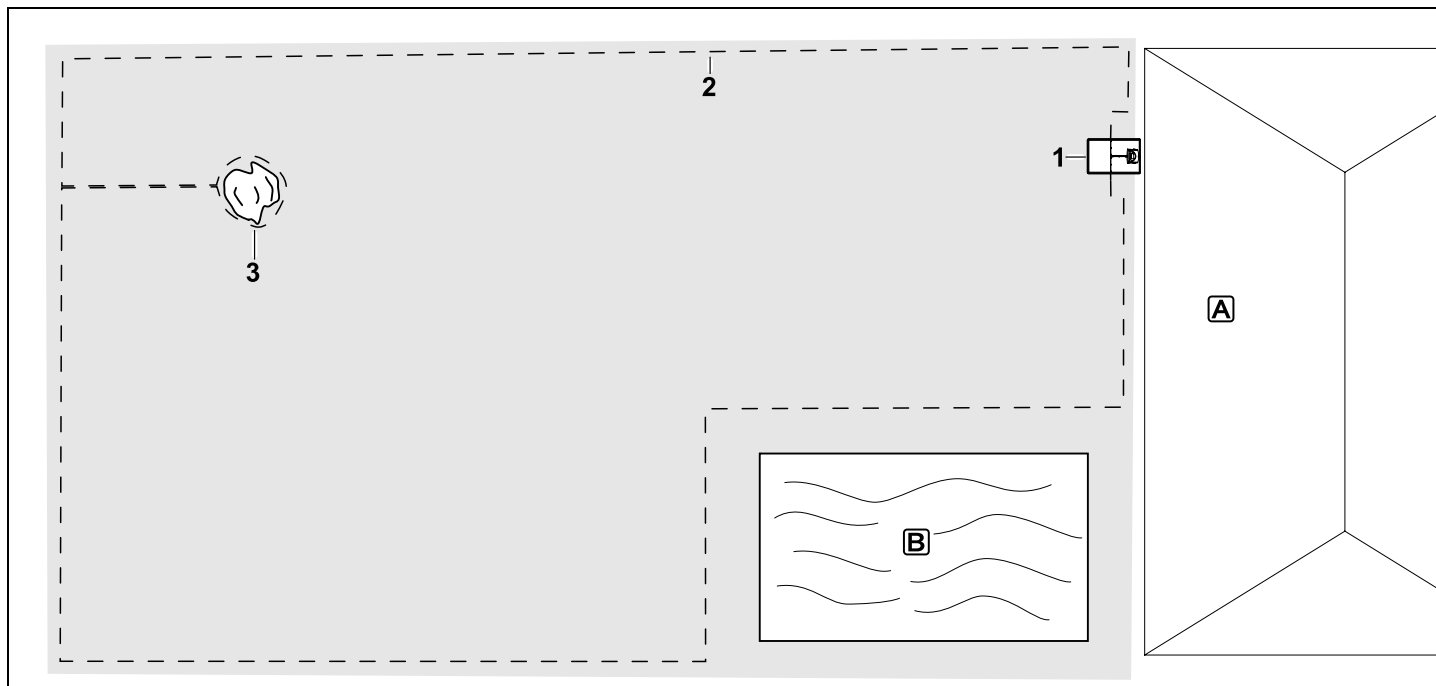


Atlikdami techninės priežiūros darbus, perduokite šią naudojimo instrukciją savo prekybos atstovui. Jis patvirtins atspausdintuose laukeliuose, kad buvo atlikti techninės priežiūros darbai.

 Techninės priežiūros atlikimo data

 Kitos techninės priežiūros data

27. Įrengimo pavyzdžiai



Stačiakampis pjaunamas plotas, kuriame yra vienas medis ir plaukimo baseinas

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) – prie pat namo **A**

Blokuojamas plotas:

Įrengimas aplink atskirai augantį medį (3), pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Plaukimo baseinas:

Dėl saugumo (nurodytas atstumas tarp ribojimo vielų) ribojimo viela (2) aptveriamas visas baseinas **B**.

Atstumai tarp vielų: (⇒ 12.3)

27 cm arba **9 cm** atstumas iki krašto

27 cm aplink medį

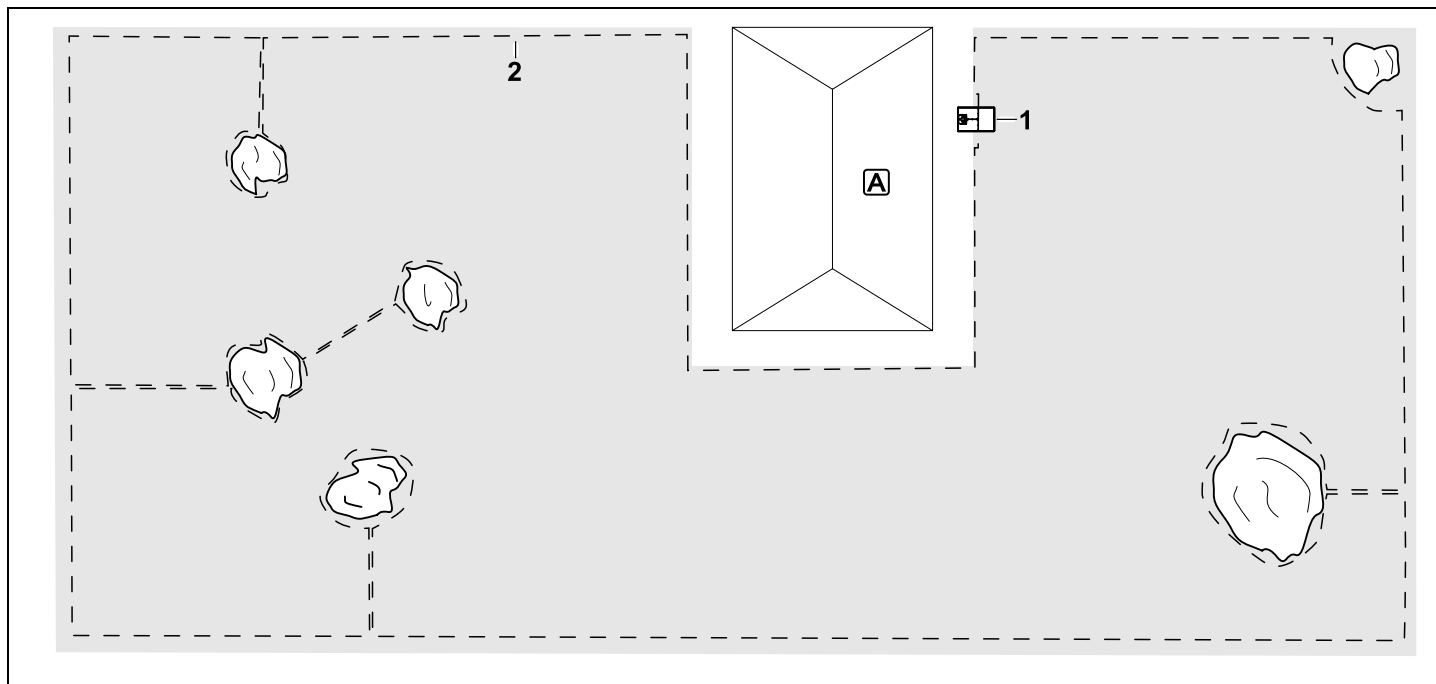
100 cm atstumas iki vandens plotu

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatumai:

Aplink plaukimo baseiną nenupjautas sritis reguliariai nupjaukite mechaniškai arba tinkama žoliapjove.



U formos pjaunamas plotas, kuriame yra keli pavieniai medžiai

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) – prie pat namo **A**

Blokuojami plotai:

Įrengimas aplink atskirai augančius medžius, pradedant nuo stačiu kampu kraštui (2) įrengtos jungiamosios atkarpos, 2 blokuojami plotai sujungti viena jungiamąja atkarpa.

Atstumai tarp vielų: (⇒ 12.3)

27 cm arba **9 cm** atstumas iki krašto

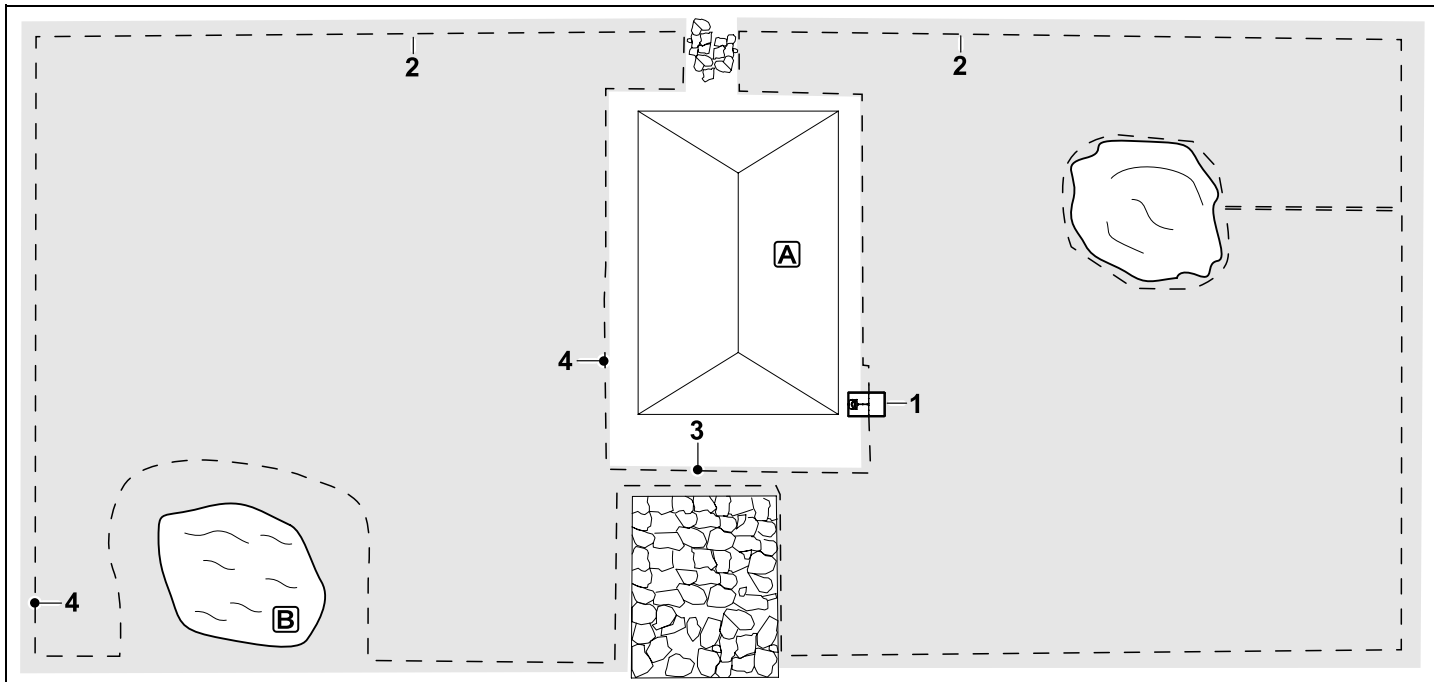
27 cm aplink medžius

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatumai:

Medis pjaunamo ploto kampe – sritį už aptverto medžio reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove arba palikite aukštos žolės pievą.



Į dvi dalis padalytas pjaunamas plotas, kuriame yra tvenkinys ir atskirai augantis medis

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) – prie pat namo **A**

Blokuojamas plotas:

Įrengimas aplink atskirai augantį medį, pradėdamas nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Tvenkinys:

Dėl saugumo (nurodytas atstumas tarp ribojimo vielų) ribojimo viela (2) aptveriamas visas tvenkinys **B**.

Atstumai tarp vielų: (⇒ 12.3)

27 cm arba **9 cm** atstumas iki krašto ar terasų

27 cm aplink medį

100 cm atstumas iki vandens plotu

Siauros vietos:

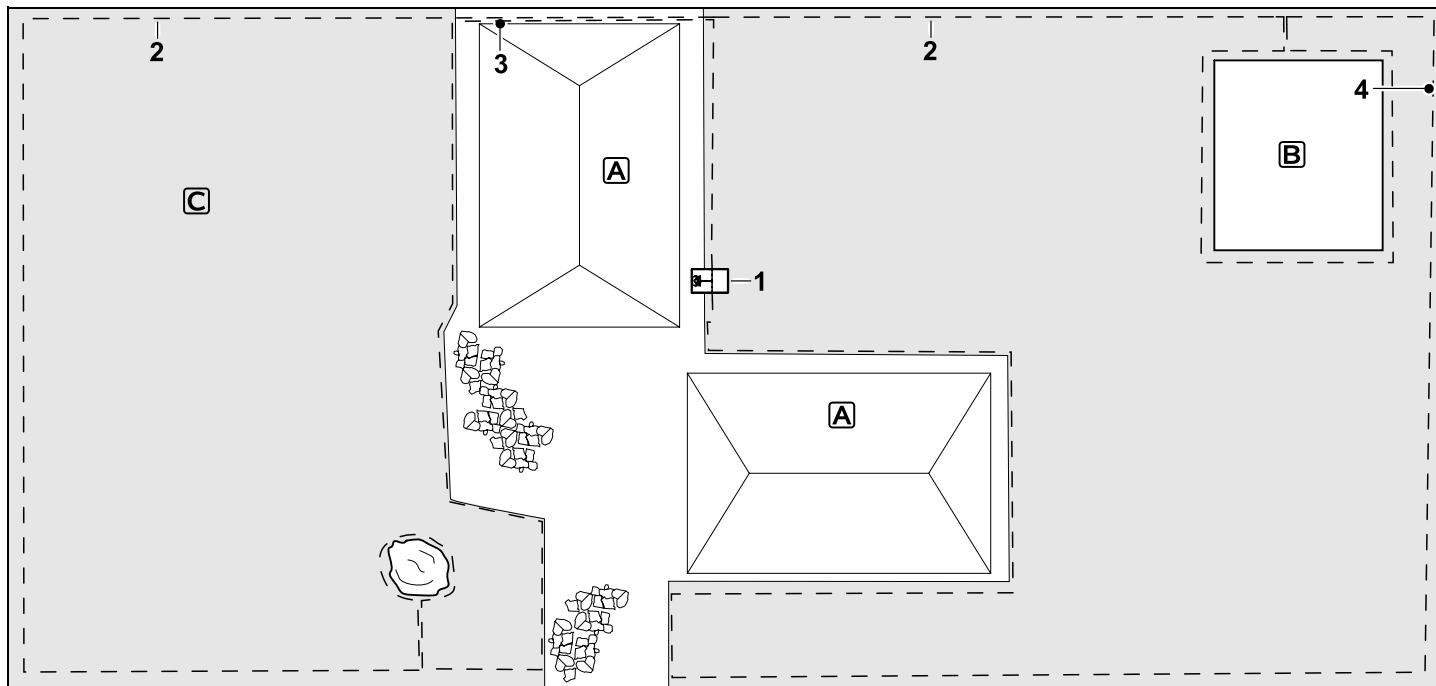
Pereinamosios linijos (3) įrengimas, nustatant **18 cm** atstumą tarp vielų (⇒ 12.10).

Programavimas:

Nustatykite visą pjaunamo ploto dydį, užprogramuokite 2 pradinius taškus (4) (netoli įkrovimo stotelės ir kampe prie tvenkinio) – pradinių taškų naudojimo trukmė – nuo 20 % iki 25 % (⇒ 11.15).

Ypatumai:

Nenupjautas sritis, pvz., aplink tvenkinį, reguliariai nupjaukite mechaniškai arba tinkama žoliapjove.



Į dvi dalis padalytas pjaunamas plotas – vejos pjovimo robotas negali pats važiuoti iš vieno pjaunamo ploto į kitą.

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) – šalia namų **A**

Blokuojami plotai:

Įrengimas aplink atskirai augantį medį ir aplink daržą **B**, pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Atstumai tarp vielų: (⇒ 12.3)

27 cm arba **9 cm** atstumas iki krašto (2) ar terasų

27 cm aplink medį ir daržą

Atkreipkite dėmesį į mažiausią **54 cm** atstumą tarp vielų siaurose vietose už daržo.

Pašalinis plotas:

Pašalinio ploto **C** įrengimas, namo terasoje esančios jungiamosios atkarpos (3) įrengimas kabelių kanale.

Programavimas:

Nustatykite visą pjaunamo ploto dydį (be pašalinių plotų), užprogramuokite 1 pradinį tašką (4) siauroje vietoje – pradinių taškų naudojimo trukmė – nuo 20 % iki 25 % (⇒ 11.15).

Ypatumai:

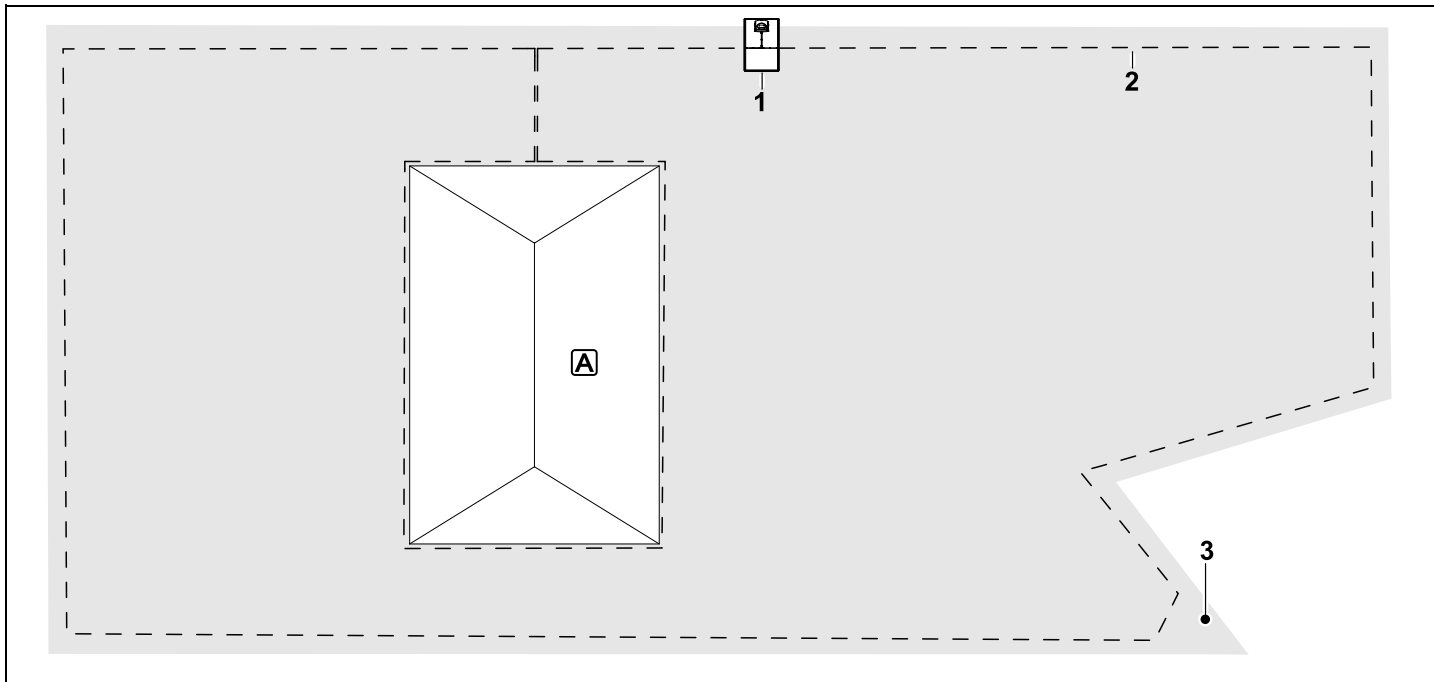
Vejos pjovimo robotą keletą kartų per savaitę nuneškite ant pašalinio ploto ir suaktyvinkite komandą „Pradėti pjauti“.

(⇒ 15.5)

Atkreipkite dėmesį į našumą ploto vienetai.

(⇒ 14.4)

Jei reikia, dviejuose atskiruose pjaunamuose plotuose įrenkite 2 įkrovimo stoteles.



Pjaunamas plotas aplink atskirą pastatą.

Įkrovimo stotelė:

Naudojimo vieta (1) – pjaunamo ploto krašte.

Namas **A** atitvertas kaip blokuojamas plotas, todėl įkrovimo stotelės negalima įrengti prie pat namo.

Tinklo kabelį nuo namo iki įkrovimo stotelės nutieskite tinkamu kabelių kanalu.

Blokuojamas plotas:

Įrengimas aplink namą, pradedant nuo stačiu kampu kraštui įrengtos jungiamosios atkarpos.

Atstumai tarp vielų: (⇒ 12.3)

27 cm arba **9 cm** atstumas iki krašto (2)

Programavimas:

Nustačius pjaunamo ploto dydį, daugiau pritaikyti nereikės.

Ypatumai:

Smailiuose kampuose (3) ribojimo vielą nutieskite taip, kaip parodyta, negali būti mažesnių nei 90° kampų. (⇒ 9.6)

Kampinę vejų sritį reguliariai nupjaukite tinkama žoliapjove.

Уважаемые покупатели!

Большое спасибо за то, что Вы выбрали высококачественное изделие компании VIKING.

Это изделие было изготовлено по самым современным технологическим методам и в соответствии с мерами по обеспечению качества продукции, ведь наша цель считается достигнутой только в случае полного удовлетворения покупателя.

Если у Вас имеются вопросы по Вашему устройству, то обращайтесь, пожалуйста, к Вашему дилеру или непосредственно в нашу компанию.

Мы надеемся, что работа с устройством компании VIKING доставит Вам удовольствие



Dr. Peter Pretzsch

Директор

1. Содержание

О пользовании данной инструкцией по эксплуатации	313	Программирование	325
Общие сведения	313	Во время работы	326
Варианты для различных стран	313	Техническое обслуживание и ремонтные работы	327
Указание по чтению инструкции по эксплуатации	313	Хранение при длительных перерывах в работе	328
Описание устройства	315	Утилизация	328
Робот-газонокосилка	315	Описание символов	329
Базовая станция	316	Комплект поставки	330
Пульт управления	317	Первая установка	331
Как следует работать с роботом-газонокосилкой	318	Указания по первой установке	331
Принцип действия	318	Установка аккумулятора	331
Ручной режим кошения	319	Регулировка высоты скашивания	332
Защитные устройства	319	Настройка языка, даты, текущего времени	332
Кнопка STOP	319	Установка базовой станции	333
Блокировка устройства	319	Укладка ограничительного провода	336
Защитные компоненты	320	Подсоединение ограничительного провода	337
Управление обеими руками	320	Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией	340
Датчик столкновений	320	Проверка установки	341
Защита от подъема	320	Программирование робота-газонокосилки	342
Датчик наклона	320	Завершение первой установки	343
Подсветка дисплея	320	Первый процесс кошения после первой установки	344
Защита от краж	320	Приложение VIKING iMow Меню	344
Защита GPS	320	Указания по управлению	345
Техника безопасности	321	Индикатор статуса	346
Общие сведения	321	Информационный раздел	347
Рабочая одежда и средства защиты	322	Главное меню	348
Предупреждение – опасность из-за электрического тока	323	Команды	348
Аккумулятор	323	План кошения	350
Транспортировка устройства	324	Программа на день	350
Перед началом работы	324		

Программа на неделю	351	Ручной режим кошения	365	Поиск неисправностей	385
Информация	351	Введение устройства в работу	365	График сервисного обслуживания	389
Настройки	352	Подготовка	365	Подтверждение передачи	389
iMow – настройки устройства	352	Снятие и установка пульта управления	366	Подтверждение сервисного обслуживания	389
Настройка датчика дождя	353	Изменение программирования	366	Примеры настройки	390
Настройка индикатора статуса	353	Кошение в автоматическом режиме	367		
Установка	354	Кошение независимо от периодов активного времени	367		
Установка исходных точек	354	Ручной режим кошения	368		
Безопасность	355	Парковка робота-газонокосилки	368		
Сервис	356	Зарядка аккумулятора	369		
Ограничительный провод	357	Техническое обслуживание	369		
Планирование укладки ограничительного провода	357	График технического обслуживания	370		
Составление схемы скашиваемого участка	357	Очистка устройства	370		
Шаблон для измерения	358	Проверка износа ножа косилки	371		
Узкие места	359	Демонтаж и монтаж ножа косилки	371		
Укладка ограничительного провода	359	Заточка ножа косилки	372		
Подсоединение ограничительного провода	360	Поиск обрыва провода	372		
Создание соединительных участков	360	Штекер блока питания	373		
Установка закрытых зон	360	Хранение и простой в зимний период	374		
Дополнительные участки	361	Стандартные запчасти	375		
Проходы	361	Принадлежности	375		
Установка запасов провода	362	Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений	375		
Применение соединителей проводов	363	Охрана окружающей среды	376		
Базовая станция	363	Снятие аккумулятора	376		
Элементы управления базовой станции	363	Транспортировка	376		
Рекомендации по кошению	364	Подъем или перенос устройства	377		
Общие сведения	364	Крепление устройства	377		
Мульчирование	364	Декларация изготовителя о соответствии директивам ЕС	377		
Активное время	364	Технические данные	378		
Длительность кошения	365	Сообщения	379		
Зона базы (MI 632 C, MI 632 PC)	365				

2. О пользовании данной инструкцией по эксплуатации

2.1 Общие сведения

Данная инструкция по эксплуатации является **переводом оригинальной инструкции по эксплуатации** производителя в соответствии с директивой EG 2006/42/ЕС.

Компания VIKING постоянно работает над усовершенствованием ассортимента своей продукции, поэтому мы оставляем за собой право на изменения внешнего вида поставляемых изделий, технологии и оснащения.

Вследствие этого претензии в отношении технических данных или рисунков этой брошюры не принимаются.

Данная инструкция по эксплуатации защищена законодательством об авторском праве. Все авторские права сохраняются, в первую очередь на размножение, перевод, а также на переработку с использованием электронных систем.

2.2 Варианты для различных стран

Фирма VIKING поставляет устройства в зависимости от страны назначения с разными штекерами и переключателями.

На рисунках изображены устройства с евроштекерами, подключение к сети устройств с другими типами штекеров производится аналогичным путем.

2.3 Указание по чтению инструкции по эксплуатации

На рисунках и в текстах описывается определенная последовательность операций.

В данной инструкции по эксплуатации поясняются все пиктограммы, которые нанесены на устройстве.

Направление взгляда:

Направление взгляда, принятое в инструкции по эксплуатации при употреблении терминов «слева» и «справа»:

Пользователь стоит за устройством и смотрит вперед по направлению движения.

Ссылка на главу:

Для ссылок на соответствующие главы и подразделы с целью подробных объяснений используется стрелка. В следующем примере приведена ссылка на главу: (⇒ 2.1)

Обозначение разделов текста:

Описанные указания могут выглядеть, как в следующих примерах.

Операции, требующие вмешательства пользователя:

- Ослабить винт (1) с помощью отвертки, нажать рукоятку (2) ...

Общее перечисление:

- Применение изделия для спортивных мероприятий или конкурсов

Тексты с дополнительной значимостью:

Разделы текста с дополнительной значимостью помечены в инструкции по эксплуатации одним из приведенных далее символов для обращения на них особого внимания.



Опасность!

Предупреждает об опасности несчастных случаев и получения тяжелых травм для людей. Требуется соблюдать определенные правила поведения и воздерживаться от нарушений.



Предупреждение!

Опасность травматизма для людей. Соблюдение определенных правил поведения предотвращает возможные или вероятные травмы.



Осторожно!

Получения легких травм или нанесения материального ущерба можно избежать, соблюдая определенные правила поведения.



Указание

Информация для оптимального использования устройства и предотвращения возможных ошибок управления.

Тексты со ссылками на рисунки:

Некоторые рисунки, необходимые для использования устройства, находятся в самом начале инструкции по эксплуатации.

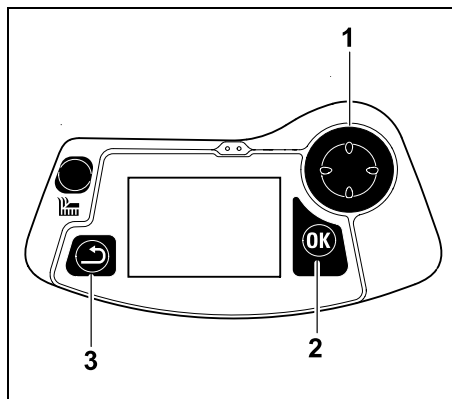
Символ фотоаппарата служит для связи рисунков на страницах с рисунками и соответствующей части текста в инструкции по эксплуатации.



Рисунки с разделами текста:

Операции со ссылкой на рисунок Вы найдете сразу после рисунка с соответствующим номером позиции.

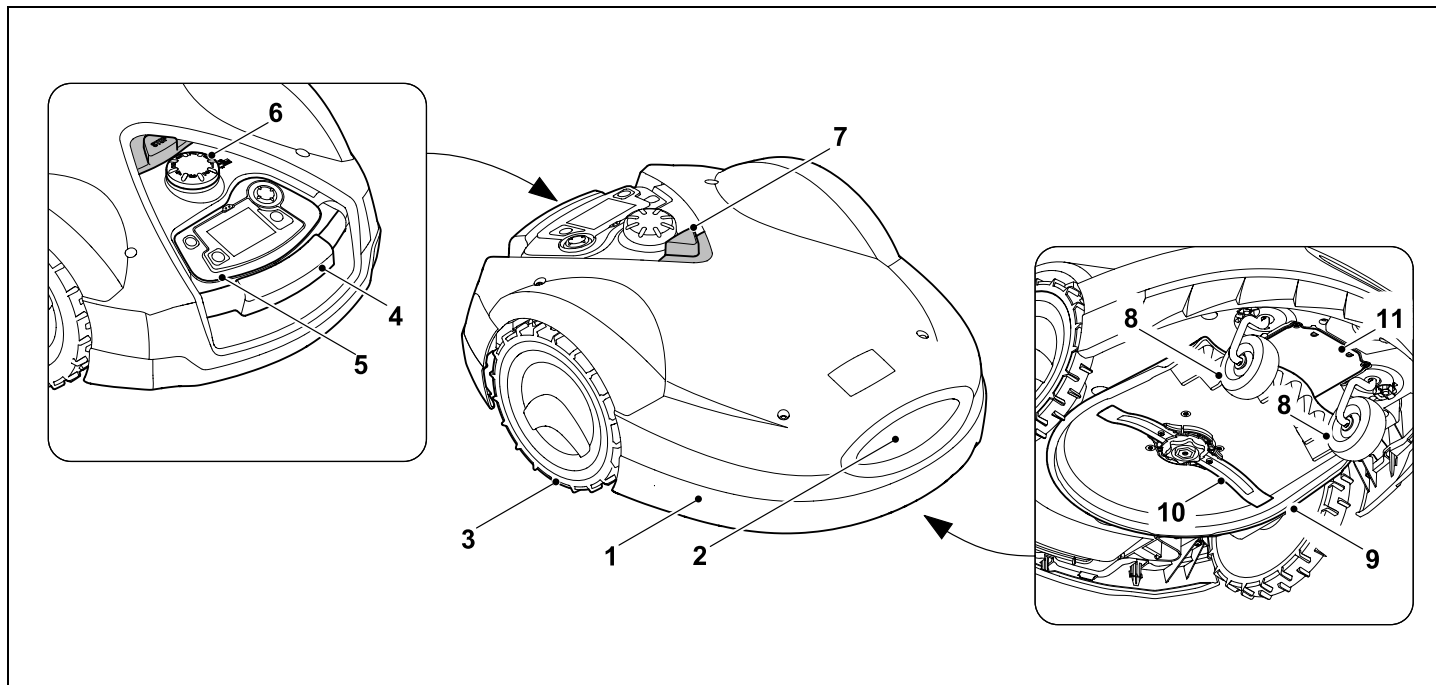
Пример:



Кнопка управления (1) служит для навигации в меню, настройки подтверждаются кнопкой ОК (2) и меню открываются. Нажав кнопку Назад (3), можно в любой момент выйти из меню.

3. Описание устройства

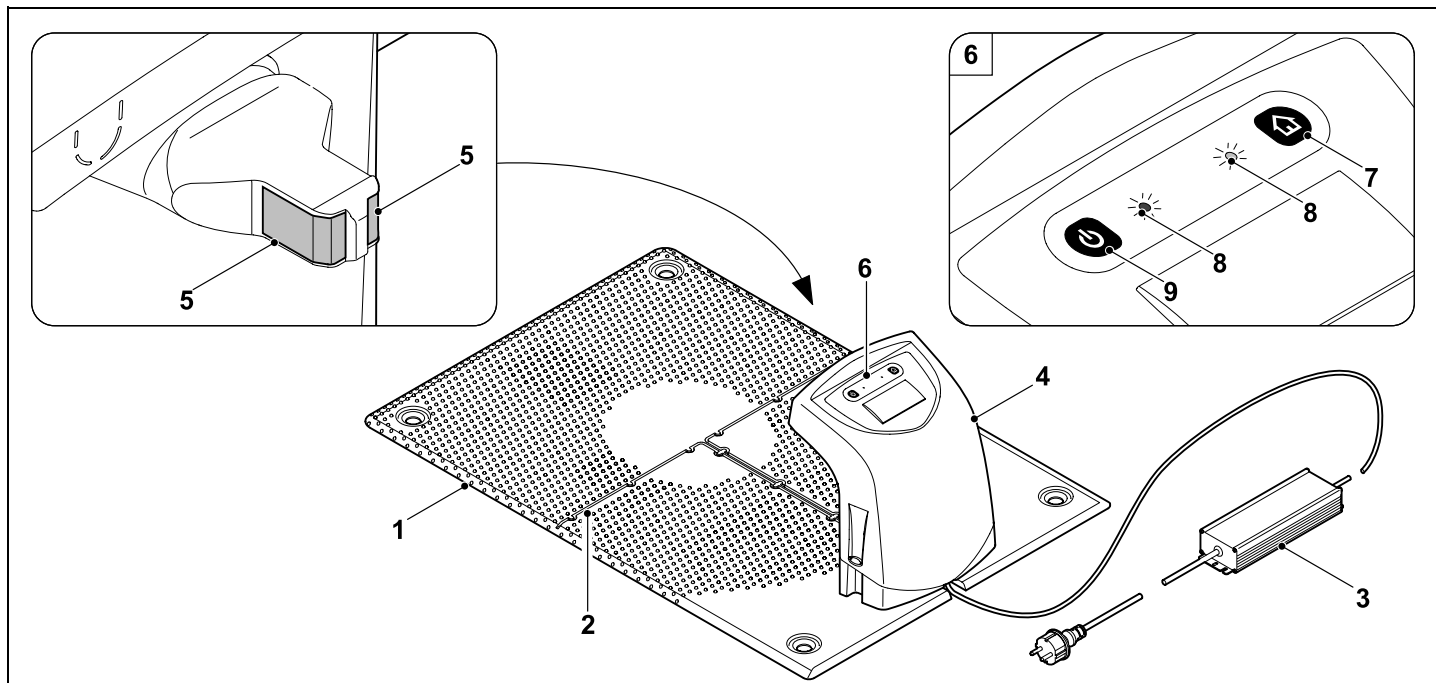
3.1 Робот-газонокосилка



- 1 Подвижно установленный кожух (⇒ 5.5), (⇒ 5.6)
- 2 Зарядные контакты: соединительные контакты для базовой станции
- 3 Заднее колесо
- 4 Ручка для переноски (⇒ 21.1)
- 5 Снимаемый пульт управления (⇒ 3.3), (⇒ 15.2)

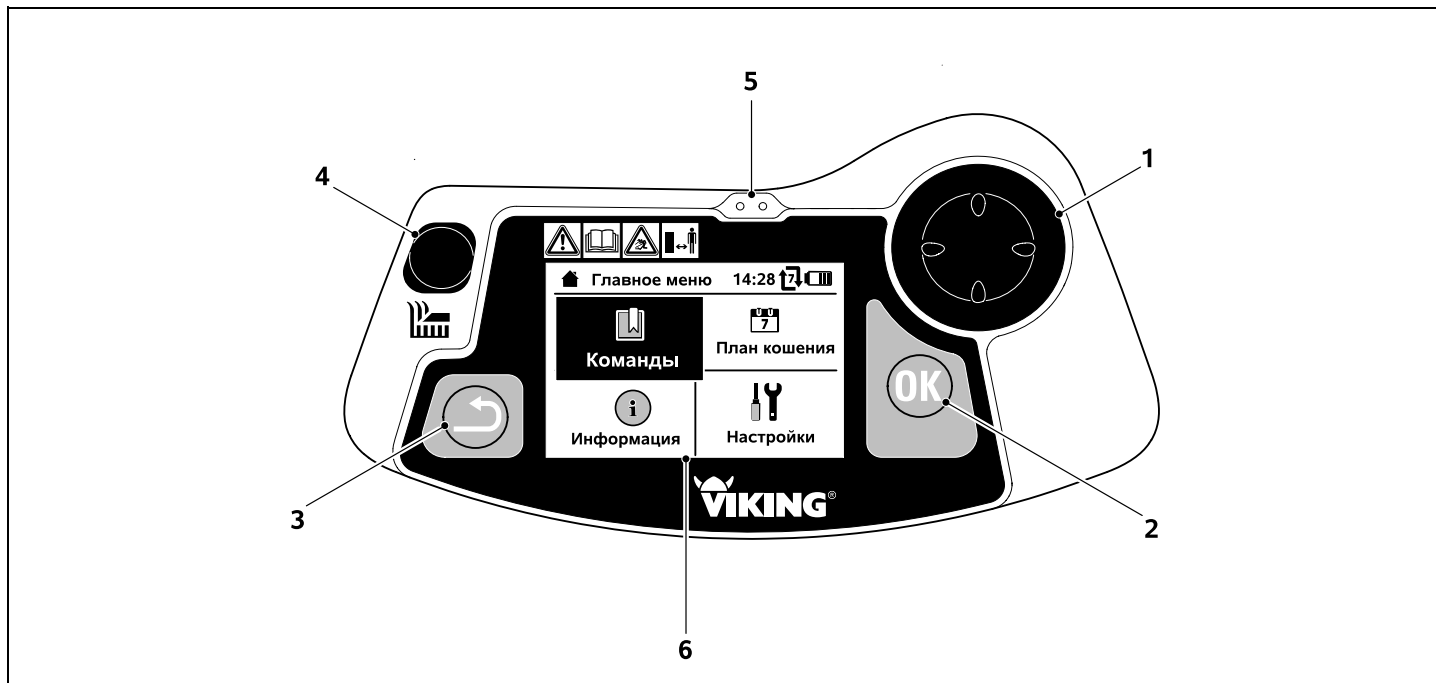
- 6 Поворотная ручка для регулировки высоты срезания (⇒ 9.3)
- 7 Кнопка STOP (⇒ 5.1)
- 8 Переднее колесо
- 9 Косилочный механизм
- 10 Нож косилки, заточенный с двух сторон (⇒ 16.4)
- 11 Отсек для аккумулятора

3.2 Базовая станция



- 1 Опорная пластина
- 2 Кабелепроводы для укладки ограничительного провода (⇒ 9.7)
- 3 Блок питания
- 4 Снимаемая крышка (⇒ 9.5)
- 5 Зарядные контакты: соединительные контакты для робота-газонокосилки
- 6 Панель управления с 2 кнопками и 2 светодиодами (⇒ 13.1)
- 7 Кнопка Home
- 8 Светодиодный индикатор
- 9 Кнопка вкл./выкл.

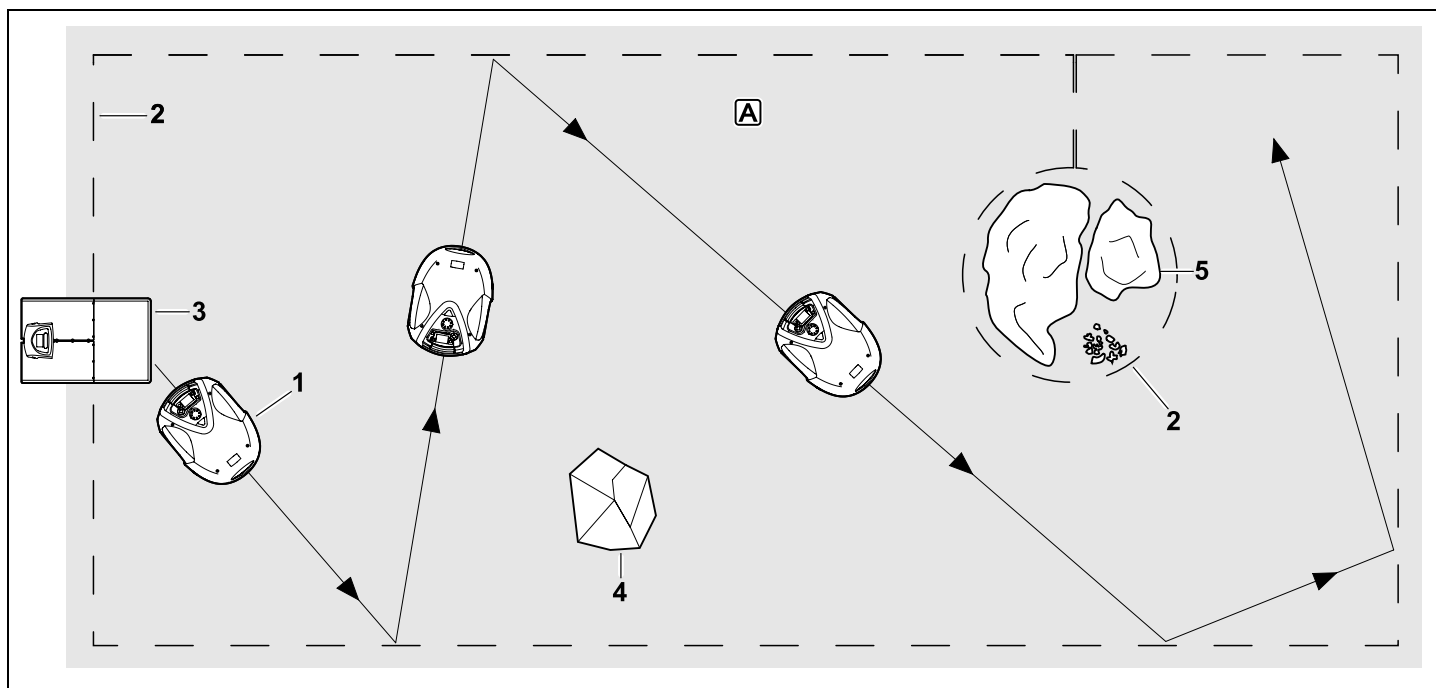
3.3 Пульт управления



- 1 Кнопка управления:
Управление роботом-газонокосилкой (⇒ 4.2)
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 2 Кнопка ОК:
Ручной режим кошения (⇒ 4.2)
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 3 Кнопка Назад:
Навигация в меню (⇒ 11.1)
- 4 Кнопка кошения:
Ручной режим кошения (⇒ 4.2)
Кошение независимо от активного времени (⇒ 15.5)
- 5 Датчик дождя (⇒ 11.12)
- 6 Графический дисплей

4. Как следует работать с роботом-газонокосилкой

4.1 Принцип действия



Робот-газонокосилка (1) разработан для автоматической обработки газонных участков. Он скашивает площадь газона произвольными рядами.

Чтобы робот-газонокосилка распознавал границы скашиваемого участка **A**, вокруг участка необходимо проложить ограничительный провод (2). По проводу проходит сигнал, который генерируется базовой станцией (3).

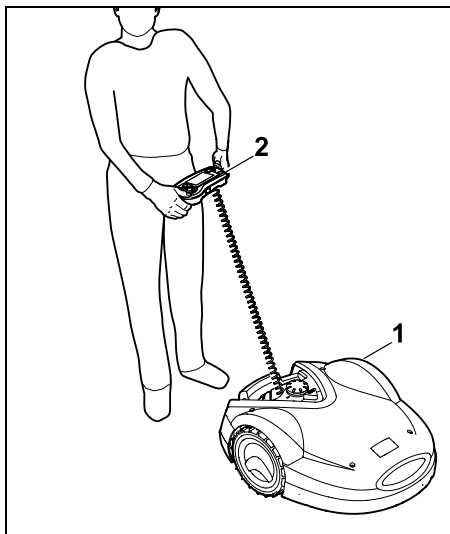
Препятствия (4) на скашиваемой площади четко распознаются роботом-газонокосилкой с помощью датчика препятствий. Зоны (5), в которые робот-газонокосилка не должен заезжать, и препятствия, которые он не должен задевать, необходимо отделить от остальной скашиваемой площади ограничительным проводом.

При включенном автоматическом режиме робот-газонокосилка **в период активного времени** (⇒ 14.3)

автоматически покидает базовую станцию и скашивает траву на газоне. Для зарядки аккумулятора робот автоматически заезжает на базовую станцию. При этом количество и длительность кошений, а также процессов зарядки в период активного времени приводятся в соответствие полностью автоматически. Таким образом, гарантировано, что требуемая недельная продолжительность кошения всегда будет достигнута.

При выключенном автоматическом режиме и для процессов кошения независимо от активного времени можно активировать процесс кошения кнопкой или посредством команды «Запуск кошения» или «Запуск кошения с задержкой». (⇒ 11.5)

4.2 Ручной режим кошения



Роботом-газонокосилкой (1) можно скашивать газон также вручную, как и обычной газонокосилкой. Для этого следует вынуть пульт управления (2), выбрать в меню «Команды» опцию «Ручное управление», активировать нож косилки, а также привод движения и идти сзади за роботом-газонокосилкой. (⇒ 15.6)

i Датчик столкновений и ограничение кромок во время ручного режима скашивания не активированы.

5. Защитные устройства

С целью безопасного обслуживания и защиты от неправильного пользования устройство оснащено многочисленными предохранительными устройствами.



Опасность получения травм!

Если у одного из предохранительных устройств обнаруживается дефект, то работа устройства запрещена. Следует обратиться в сервисную службу, компания VIKING рекомендует специализированный сервисный центр VIKING.

5.1 Кнопка STOP

При нажатии красной кнопки STOP на верхней поверхности робота-газонокосилки, его работа сразу же прекращается. В течение нескольких секунд нож косилки полностью останавливается, и на дисплее появляется сообщение «Нажата кнопка STOP». Пока сообщение активно робота-газонокосилку невозможно привести в действие, но он находится в состоянии готовности. (⇒ 24.)

При **включенном автоматическом режиме** после подтверждения сообщения нажатием ОК появляется запрос, должен ли быть продолжен автоматический режим работы.

При ответе **Да** робот-газонокосилка обрабатывает скашиваемый участок в соответствии с планом кошения.



При ответе **Нет** робот-газонокосилка сразу же останавливается на скашиваемом участке и автоматический режим отключается. (⇒ 11.5)



Продолжительное нажатие кнопки STOP активирует дополнительно блокировку устройства. (⇒ 5.2)

5.2 Блокировка устройства

Перед всеми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой робота-газонокосилка должен быть заблокирован.

При активированной блокировке устройства привести робота-газонокосилку в действие невозможно.

Активирование блокировки устройства:

- нажать **кнопку STOP** и удерживать ее в нажатом положении,
- в меню **Команды**,
- в меню **Безопасность**.

Активирование блокировки устройства с помощью меню «Команды»:

- В меню «Команды» выбрать пункт «Заблокировать iMow» и подтвердить кнопкой ОК. (⇒ 11.5)

Активирование блокировки устройства с помощью меню «Безопасность»:

- В меню «Настройки» открыть подменю «Безопасность». (⇒ 11.16)



- Выбрать пункт «Заблокировать iMow» и подтвердить кнопкой ОК.

Отмена блокировки устройства:

- В случае необходимости вывести устройство из режима ожидания можно, нажав любую кнопку.
- Разблокировать робота-газонокосилку с помощью показанной комбинации кнопок. Для этого следует нажать **кнопку кошения** и **кнопку ОК** в изображенной последовательности.



5.3 Защитные компоненты

Робот-газонокосилка оснащен защитными компонентами, которые предотвращают непреднамеренный контакт с ножом косилки и срезанной травой. К ним, прежде всего, относится кожух.

5.4 Управление обеими руками

Нож косилки при ручном режиме кошения можно включить только так: кнопку ОК нажать большим пальцем правой руки и удерживать ее в нажатом положении, а затем большим пальцем левой руки нажать кнопку кошения. Если один раз активирование выполнено, то кнопка кошения должна оставаться нажатой, чтобы продолжать косьбу.



5.5 Датчик столкновений

Робот-газонокосилка сразу останавливается, если в автоматическом режиме задевает препятствие, которое выше 10 см и прочно связано с грунтом. В этом случае косилка меняет направление движения и продолжает косьбу. При слишком частом срабатывании датчика столкновений дополнительно останавливается нож косилки.



Столкновение с препятствием происходит с определенным усилием. Такие легко повреждаемые или легкие предметы, как цветочные горшки могут быть опрокинуты или повреждены.

Компания VIKING рекомендует убирать препятствия или окружать их закрытыми зонами. (⇒ 12.8)

5.6 Защита от подъема

Если робота-газонокосилку поднимать за кожух или за ручку для переноса, то процесс кошения сразу прекращается. Нож косилки полностью останавливаются в течение нескольких секунд.

5.7 Датчик наклона

Если во время работы допущенный угол наклона превышает, то робот-газонокосилка сразу меняет направление движения. При опрокидывании привод колес и двигатель ножа отключаются.

5.8 Подсветка дисплея

Во время работы подсветка дисплея активирована. Благодаря подсветке робота-газонокосилку можно увидеть даже в темноте.

5.9 Защита от краж

При активированной защите от краж после подъема робота-газонокосилки с земли раздается звуковой сигнал тревоги, если в течение одной минуты не ввести PIN-код. (⇒ 11.16)

Робот-газонокосилка может работать только вместе с базовой станцией, имеющейся в комплекте поставки. Другую базовую станцию необходимо согласовывать с роботом-газонокосилкой. (⇒ 11.16)



Компания VIKING рекомендует устанавливать один из **уровней защиты** «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Таким путем гарантируется, что посторонние лица не смогут привести в действие робота-газонокосилку с другой базовой станцией или не смогут изменить настройки, а также программирование.

5.10 Защита GPS

Модели **MI 632 C**, **MI 632 PC** оснащены GPS-приемником. При активированной защите GPS владельцу по SMS или электронной почте приходит уведомление, если устройство покидает зону базы. Кроме того, на дисплее появляется запрос на ввод PIN-кода. (⇒ 14.5)



Компания VIKING рекомендует всегда активировать защиту GPS. (⇒ 11.16)

6. Техника безопасности

6.1 Общие сведения



При работе с устройством необходимо обязательно соблюдать данные требования по технике безопасности.



Перед первым вводом в работу необходимо внимательно прочитать всю инструкцию по эксплуатации.

Инструкцию по эксплуатации следует бережно сохранять для дальнейшего пользования.

Соблюдение этих мер предосторожности необходимо для обеспечения Вашей безопасности, однако их перечень не является полным. Применять устройство следует в соответствии с чувством здравого смысла и ответственности, не забывая при этом, что пользователь несет ответственность за несчастные случаи с другими лицами или за их собственность.

Термин «Использование» охватывает все работы с роботом-газонокосилкой, зарядной станцией и ограничительным проводом.

В соответствии с этим «Пользователь» – это лицо, которое использует робота-газонокосилку, эксплуатирует или

активирует устройство, а также устанавливает ограничительный провод или базовую станцию.

Использование приложения VIKING iMow также подпадает под термин «Использование», который приводится в настоящей «Инструкции по эксплуатации».

Пользоваться устройством разрешается только, находясь в хорошем физическом и психическом состоянии. Если у Вас имеются проблемы со здоровьем, то следует обратиться к врачу и выяснить, можно ли Вам работать с устройством. Запрещается работать с устройством после употребления алкогольных напитков, наркотиков или приема лекарств, которые могут оказать негативное влияние на реакции работающего.

Ознакомьтесь с элементами управления и особенностями применения устройства.

Использовать устройство разрешается только лицам, изучившим инструкцию по эксплуатации и имеющим навыки управления устройством. Перед первым вводом в работу пользователь должен позаботиться о получении квалифицированного и практического инструктажа. Пользователь должен получить инструктаж у продавца или другого специалиста по вопросу безопасного обращения с устройством.

Во время этого инструктажа пользователь должен, прежде всего, понять, что при работе с устройством необходимы особая тщательность и концентрация.



Опасность для жизни вследствие удушья!

Опасность удушья для детей во время игр с упаковочным материалом. Упаковочный материал следует непременно хранить в недоступном для детей месте.

Устройство разрешается передавать или одалживать только тем пользователям, которые знакомы с данной моделью и умеют обращаться с устройством. Устройство необходимо передавать всегда с инструкцией по эксплуатации.

Строго запрещается пользоваться устройством детям и лицам с физическими, психическими или умственными недостатками, а также лицам, обладающим недостаточным опытом и знаниями, или лицам, которые не ознакомлены с необходимыми инструкциями.

Запрещается пользоваться устройством детям или подросткам, не достигшим 16 лет. Местные предписания могут определять минимальный возраст пользователя.

Из соображений безопасности запрещается любое изменение на устройстве, за исключением квалифицированной установкой принадлежностей и навесного оборудования, допущенных компанией VIKING. Кроме того, изменения устройства приводят к лишению гарантийных прав. Сведения о допущенных принадлежностях и навесных устройствах Вы получите в специализированном центре VIKING.

В особенности запрещены изменения устройства с целью увеличения мощности или частоты вращения электродвигателей.

Запрещено производить какие-либо изменения устройства, которые ведут к увеличению уровня шума.

Из соображений безопасности запрещается вносить изменения или производить манипуляции в программном обеспечении устройства.

Особую осторожность следует проявлять при применении устройства в зонах зеленых насаждений, парках, на спортплощадках, на улицах и предприятиях лесного и сельского хозяйств.

Запрещается использование устройства для транспортировки предметов, животных или людей, в особенности детей.

Никогда не разрешайте людям, особенно детям, ехать на робот-косилке или сидеть на ней.

Внимание – опасность несчастного случая!

Робот-газонокосилка предназначен для автоматической и ручной стрижки газонов. Иное применение запрещено, так как может привести к опасным последствиям или повреждению устройства.

Из-за опасности получения травм пользователем устройство запрещается применять для следующих работ (неполное перечисление):

- для подрезки веток, зеленых ограждений и кустов,
- для подрезки вьющихся растений,

- для ухода за растениями на крышах и в ящиках на балконах,
- для измельчения обрезков деревьев и кустарников,
- для очистки дорожек (всасыванием, продувкой),
- для выравнивания поверхности почвы, например, при наличии земляных холмиков, сделанных кротами.

6.2 Рабочая одежда и средства защиты



Одевайте прочную обувь с нескользкой подошвой и никогда не работайте босиком или, например, в сандалях,

- если робот-газонокосилка переезжает с места на место с помощью пульта управления.
- если Вы во время работы приближаетесь близко к роботу-газонокосилке,
- если стрижка газона выполняется вручную. (⇔ 4.2)



При установке, работах по техобслуживанию и других работах на устройстве и базовой станции следует носить подходящую рабочую одежду.

Нельзя одевать свободную одежду, которая может зацепиться за движущиеся узлы, также не разрешается носить украшения, галстуки и шарфы.

В особенности необходимо одевать длинные брюки,

- если Вы во время работы приближаетесь близко к роботу-газонокосилке,
- если стрижка газона выполняется вручную.



Во время работ по техническому обслуживанию и очистке устройства, а также укладыванию проводов и фиксации базовой станции надо всегда одевать прочные перчатки.

Следует предохранять руки, в особенности при выполнении всех работ с ножом косилки и при вбивании фиксаторов, а также колышков для базовой станции.

При всех работах на устройстве запрещается носить распущенными длинные волосы, их необходимо покрывать (используя головной убор, шапку и т. п.).



При вбивании фиксаторов и колышков для базовой станции надо носить подходящие защитные очки.

6.3 Предупреждение – опасность из-за электрического тока

Внимание! **Опасность поражения электрическим током!**

Особенно важными для обеспечения электробезопасности являются исправный сетевой кабель и исправный сетевой штекер блока питания. Чтобы исключить возможность поражения электрическим током, запрещается использовать поврежденные кабели, соединители и штекеры, а также соединительные кабели, несоответствующие предписаниям.



Поэтому регулярно проверяйте соединительный кабель на отсутствие повреждений и износа (трещины на изоляции).

Следует использовать только оригинальный блок питания.

Запрещается использовать блок питания,

- если он поврежден или изношен,
- если провода повреждены или изношены. Особенно необходимо проверять сетевой соединительный кабель на повреждения и признаки старения.

Работы по техобслуживанию и ремонту сетевых кабелей и блока питания разрешается выполнять только специально обученному персоналу.

Опасность поражения электрическим током!

Запрещено подключать поврежденный кабель к сети и прикасаться к поврежденному кабелю, пока он не отсоединен от сети.

Запрещается изменять длину соединительных кабелей на блоке питания (например, делать короче). Запрещается удлинять кабель от блока питания до базовой станции.

Опасность поражения электрическим током!

Не разрешается использовать кабели, соединители и вилки, имеющие повреждения, или несоответствующие предписаниям соединительные кабели.

Всегда следить за тем, чтобы используемые сетевые кабели имели достаточную защиту.

Вилку соединительного кабеля надо вынимать из розетки, а не тянуть за соединительный кабель.

Устройство подключать только к блоку электропитания, который защищен автоматическим предохранительным выключателем, срабатывающим при появлении утечки тока (ток отключения макс. 30 мА). Более подробную информацию можно получить у электромонтажника.

Если блок питания подключается к сети за пределами одного здания, то данная розетка должна быть допущена к эксплуатации во внешней зоне. Более подробную информацию, касающуюся предписаний соответствующей страны, можно получить у электромонтажника.

Если устройство подключено к источнику питания, то необходимо следить за тем, чтобы не допустить его повреждений из-за возможных колебаний тока.

6.4 Аккумулятор

Следует использовать только оригинальный аккумулятор.


Аккумулятор предназначен только для работа-газонокосилки VIKING. Там он оптимально защищен и заряжается, если робот-газонокосилка находится на базовой станции. Запрещается использовать иное зарядное устройство. Использование неподходящего зарядного устройства может привести к опасности поражения электрическим током, перегреву или к вытеканию из аккумулятора едкой жидкости.

Запрещается вскрывать аккумулятор.

Не допускать падения аккумулятора.

Нельзя использовать поврежденный или неисправный аккумулятор.

Аккумулятор должен храниться в недоступном для детей месте.

 **Опасность взрыва!**
Предохраняйте аккумулятор от прямых солнечных лучей, нагрева и огня, не бросайте его в огонь.



Аккумулятор можно использовать и хранить только при температуре от -10°C до +50°C.



Следует предохранять аккумулятор от дождя и влаги и не опускать в жидкость.



Не подвергать аккумулятор воздействию микроволн и высокого давления.

Не замыкать контакты аккумулятора металлическими предметами во избежание короткого замыкания. Короткое замыкание может вывести аккумулятор из строя.

Неиспользуемый аккумулятор следует держать подальше от металлических предметов (гвоздей, монет, украшений). Нельзя помещать аккумулятор в металлический контейнер – **опасность взрыва и пожара!**

При ненадлежащем использовании аккумулятора из него может вытечь жидкость – избегайте контакта с ней! Если жидкость все же попала на кожу, надо смыть ее водой. Если жидкость попала в глаза, обратитесь дополнительно за медицинской помощью. Вытекший из аккумулятора электролит может вызвать раздражение и химические ожоги кожи.

Не вставлять предметы в вентиляционные отверстия аккумулятора.

Дополнительные указания по технике безопасности см. www.viking-garden.com/safety-data-sheets

6.5 Транспортировка устройства

Перед каждой транспортировкой, особенно перед тем как поднять робота-газонокосилку, следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

Перед транспортировкой дождаться пока устройство остынет.

При подъеме и переносе не допускать прикосновений к ножу косилки. Поднимать робота-газонокосилку разрешается только за ручку для переноски, никогда не брать за устройство.

Учитывать вес устройства и при необходимости использовать для погрузки подходящие средства (подъемные приспособления).

Зафиксировать устройство и элементы устройства (например, базовую станцию) на погрузочной платформе при помощи подходящих средств крепления (ремней, тросов и т. д.) в точках крепления, описанных в данной инструкции по эксплуатации. (⇒ 21.)

При транспортировке устройства необходимо соблюдать местные законодательные предписания, в особенности по безопасности погрузки и транспортировке предметов на погрузочных платформах.

Предохраняйте аккумулятор от прямых солнечных лучей и никогда не оставляйте его в автомобиле.

Литий-ионные аккумуляторы требуют особенно тщательного обращения при транспортировке, важно при этом не допустить короткого замыкания. Аккумулятор следует транспортировать

либо в неповрежденной оригинальной упаковке, либо установленным в робота-газонокосилку.

6.6 Перед началом работы

Следует удостовериться, что любое лицо, которое пользуется устройством, ознакомлено с инструкцией по эксплуатации.

Точно соблюдайте указания по установке базовой станции (⇒ 9.5) и ограничительного провода (⇒ 12.).

Ограничительный провод и сетевой кабель необходимо хорошо закреплять на почве, чтобы исключить возможность споткнуться. Следует избегать укладки ограничительного провода над бордюрами (например, тротуары, край брусчатки). При укладке на основаниях, в которые невозможно забить имеющиеся в поставке фиксаторы (например, брусчатка, тротуары), необходимо использовать кабель-канал.

Следует регулярно проверять надлежащую укладку ограничительного провода и сетевого кабеля.

Фиксаторы следует забивать всегда до конца, чтобы исключить опасность спотыкания.

Не устанавливайте базовую станцию на плохо просматриваемом месте, что может стать причиной спотыкания (например, за углами дома).

Базовую станцию следует по возможности устанавливать вне зоны досягаемости ползающих животных, например, муравьев или улиток. В частности, следует избегать муравейников и компостных куч.

Зоны, на которые робот-газонокосилка не должен заезжать, где невозможно перемещаться безопасно (например, из-за опасности падения) или где не растет трава (например, дорожки, покрытые гравием) ограждаются ограничительным проводом, проложенным соответствующим образом.

Робот-газонокосилка не распознает возможные места падения, как, например, кромки, выступы, бассейны или пруды. Если ограничительный провод укладывается вдоль потенциальных мест падения, то по причинам безопасности расстояние между ограничительным проводом и опасным местом должно быть более **1 м**.

Следует регулярно осматривать участок, на котором будет работать устройство и убирать все камни, палки, проволоку, кости и иные посторонние предметы, которые могли бы быть отброшены устройством. После установки ограничительного провода с участка для скашивания убрать, прежде всего, все инструменты. Сломанные или поврежденные фиксаторы необходимо вытащить из почвы и утилизировать их.

Регулярно проверяйте участки, подлежащие стрижке, на наличие неровностей, при необходимости устранийте их.

Нельзя пользоваться устройством, если защитные устройства повреждены или не установлены.

Запрещается удалять или перемыкать установленные на устройстве переключающие и предохранительные устройства.

Перед использованием устройства следует заменять изношенные и поврежденные детали. Поврежденные или неразборчивые наклейки на устройстве с предупреждениями и указаниями об имеющихся опасностях необходимо заменять. Новые наклейки и все другие запасные части имеются в специализированном сервисном центре VIKING.

Перед вводом в эксплуатацию следует проверить:

- Технически безопасное состояние устройства. Это означает безупречное состояние кожухов и предохранительных устройств, которые должны находиться на своих местах.
- Выполнение электроподключения блока питания с помощью разъема, установленного в соответствии с предписаниями.
- Безупречное состояние изоляции соединительного кабеля на блоке питания и сетевого штекера.
- Отсутствие повреждений или износа всего устройства (корпуса, кожуха, крепежных элементов, ножа косилки, вала ножа и т. д.).
- Надлежащее состояние ножа косилки и крепления ножа (фиксированное положение, отсутствие повреждений и износа). (⇒ 16.3)
- Наличие и затяжку до отказа всех винтов, гаек и других крепежных элементов. Перед вводом в эксплуатацию следует затянуть ослабленные винты и гайки (соблюдать моменты затяжки).

В случае необходимости проведения описанных работ необходимо обратиться в специализированный центр. Компания VIKING рекомендует специализированный центр VIKING.

6.7 Программирование

Для устройств по уходу за садовыми участками с электродвигателем следует соблюдать муниципальные предписания по продолжительности работы и соответственно программировать активное время. (⇒ 14.3)

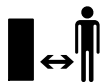
В особенности при программировании должно быть также учтено, чтобы во время кошения на обрабатываемой площади не было детей, посторонних лиц или животных.

Изменения в программировании с помощью приложения **VIKING iMow** в моделях **MI 632 C**, **MI 632 PC** могут вызвать неожиданные для окружающих людей действия. Поэтому о любых изменениях в плане кошения необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Необходимо исключить одновременную работу робота-газонокосилки с оросительной системой, программирование выполнять соответствующим образом.

Убедитесь, что на роботе-газонокосилке установлены правильная дата и правильное текущее время. При необходимости исправьте настройки. Неверные значения могут привести к непреднамеренному запуску устройства.

6.8 Во время работы



Запрещено присутствие посторонних лиц, особенно детей

и животных

в рабочей зоне.

Никогда не разрешайте детям во время работы приближаться к роботу-газонокосилке или играть с ним.

Запуск процесса кошения с помощью приложения **VIKING iMow** в моделях **MI 632 C, MI 632 PC** может стать неожиданным для окружающих людей. Поэтому перед возможным действием робота-газонокосилки необходимо заранее предупреждать находящихся на участке людей.

Робот-газонокосилка никогда не должен работать без надзора, если Вам известно, что поблизости находятся животные или люди, особенно дети.



Внимание – опасность получения травм!

Ни в коем случае не класть руки или ноги на

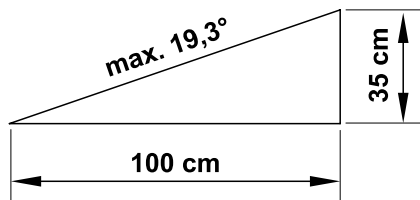
вращающиеся детали или под них. Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.

Перед началом грозы или опасности появления молний следует отсоединить блок питания от электросети. В такой ситуации приводить в действие робота-газонокосилку запрещается.

Запрещается опрокидывать и поднимать робота-газонокосилку с работающим электродвигателем.

Никогда не пытайтесь выполнять настройки на устройстве, пока хотя бы один из электродвигателей работает.

Из соображений безопасности запрещено использовать устройство на площадках с уклоном более $19,3^\circ$ (35 %). **Опасность получения травм!** Уклон $19,3^\circ$ соответствует вертикальному подъему 35 см на 100 см горизонтали.



Следить за инерционным движением режущего инструмента, которое длится несколько секунд до полной остановки.

Во время текущей работы следует нажать **кнопку STOP** (\Rightarrow 5.1)

- перед тем как изменить или произвести настройки в меню,
- перед изменением программирования,
- перед тем как вынуть пульт управления.

Активируйте **блокировку устройства** (\Rightarrow 5.2),

- перед подъемом и переноской устройства,
- перед транспортировкой устройства,
- перед тем, как ослабить крепления или снять заглушки,
- прежде чем выполнить работы на ноже косилки,

- перед проверкой или чисткой устройства,
- если был задет посторонний предмет или устройство демонстрирует чрезмерно высокий уровень вибрации. В этих случаях необходимо проверить устройство, в особенности режущий механизм (нож, вал, крепление ножа) на отсутствие повреждений и провести необходимый ремонт, прежде чем снова запустить устройство.



Опасность получения травм!

Наличие сильной вибрации, как правило, свидетельствует о неисправности.

Запрещается приводить робота-газонокосилку в действие, например, с поврежденным или погнутым валом ножа, а также с поврежденным или погнутым ножом косилки.

Если Вам не хватает нужных знаний, поручите требуемый ремонт специалисту – компания **VIKING** рекомендует обращаться в специализированный центр **VIKING**.

Перед тем, как оставить устройство, следует установить настройки безопасности таким образом, чтобы никто не смог запустить устройство. (\Rightarrow 11.16)

Ручной режим кошения:

Запуск производить с осторожностью, соблюдая указания главы «Ручной режим кошения». (\Rightarrow 15.6)

Следует работать только при дневном свете или хорошем искусственном освещении.

Не допускается механически фиксировать кнопки на устройстве – в особенности кнопку кошения.

Пользователь всегда должен быть позади устройства. Ноги должны всегда находиться на достаточном расстоянии от ножа.

При кошении газона нельзя бегать, чтобы не допустить травм из-за риска поскользнуться, падения и т. п.

Будьте особо осторожны, если Вы разворачиваете робота-газонокосилку или перемещаете его назад.

При наличии влажной грунтовой поверхности неустойчивое положение пользователя увеличивает опасность несчастного случая.

Следует работать, соблюдая особую осторожность, чтобы не подскользнуться. По возможности не пользоваться ручным режимом кошения при влажной грунтовой поверхности.

Всегда следите за тем, чтобы состояние склонов было хорошим, и не косите на слишком крутых склонах.

Двигаться следует поперек склона, никогда не косите вниз или вверх по склону и учитывайте, что необходимо всегда находиться выше робота-газонокосилки, чтобы при возможной потере контроля устройство на Вас не наехало.

Необходимо огибать невидимые объекты на луговине (брызгальные установки для газонов, забитые в почву сваи, водяные вентили, фундаменты, электрические кабели и т. п.). Наезд на такие посторонние объекты запрещен.

Запрещается преднамеренный наезд на препятствия. Во время ручного режима кошения датчик столкновений не активирован.

6.9 Техническое обслуживание и ремонтные работы

Перед началом работ по очистке, ремонту и техническому обслуживанию следует активировать блокировку устройства и поставить робота-газонокосилку на твердое ровное основание.

Перед любыми работами на базовой станции и на ограничительном проводе необходимо вынимать сетевой штекер блока питания.

Перед всеми работами по техобслуживанию дать роботу-газонокосилке остыть в течение около 5 минут.

Сетевой кабель разрешается ремонтировать или заменять только авторизованным профессиональным электриком.

После всех работ и перед очередным пуском следует проверить программирование робота-газонокосилки и при необходимости произвести корректировку. Прежде всего, должны быть установлены дата и текущее время.

Очистка:

Все устройство необходимо регулярно очищать тщательным образом. (⇒ 16.2)



Никогда не направлять струи воды (особенно аппарата высокого давления) на узлы двигателя, уплотнения, а также на компоненты электрооборудования и опорные места. При несоблюдении вышесказанного, агрегат может получить повреждение и иметь дорогостоящий ремонт. Запрещается очищать устройство струями воды (например, при помощи садового шланга). Нельзя использовать агрессивные чистящие средства. Они могут повредить пластмассу и металл, что может вызвать нарушение безопасной эксплуатации устройства VIKING.



Работы по техническому обслуживанию:

Разрешается выполнять только те работы по техническому обслуживанию, которые описаны в данной инструкции по эксплуатации. Все другие работы должны производиться в специализированном центре.

Для получения необходимых сведений и оказания помощи обращайтесь **всегда** в специализированный центр. Компания VIKING рекомендует выполнять работы по техническому обслуживанию и ремонт только в специализированном сервисном центре VIKING. Специализированные сервисные центры VIKING регулярно предлагают курсы и предоставляют техническую информацию.

Следует использовать только инструменты, принадлежности или навесное оборудование, допущенные VIKING для данного устройства или технически аналогичные узлы. В ином

случае возможны несчастные случаи, приводящие к получению травм или повреждению устройства. При возникновении вопросов следует обращаться в специализированный центр.

Оригинальные инструменты, принадлежности и запчасти VIKING по своим свойствам оптимально соответствуют устройству и удовлетворяют требованиям пользователя. Оригинальные запасные части VIKING опознаются по номеру запасной части VIKING, по надписи VIKING и в случае необходимости по знаку запасных частей VIKING. На маленьких деталях знак может стоять также отдельно.

Наклейки с предупреждениями и указаниями следует всегда содержать в чистом и хорошо читабельном состоянии. Поврежденные или утерянные наклейки необходимо заменить новыми оригинальными, которые можно получить в специализированном центре VIKING. При замене узла или детали новым узлом или деталью, следить, чтобы новые части получили такие же наклейки, как и прежние узлы и детали.

При работе с режущим механизмом необходимо всегда носить прочные рабочие перчатки и соблюдать предельную осторожность.

Для того чтобы устройство работало надежно, следует затягивать все винты и гайки, в особенности винты и крепежные элементы режущего механизма, в соответствии с моментом затяжки.

Регулярно проверяйте все устройство – особенно перед установкой на хранение перед длительным перерывом в эксплуатации (например, в зимний период) – на отсутствие износа и повреждений. Из соображений безопасности необходимо сразу заменять изношенные или поврежденные детали, обеспечивая тем самым надежную работу устройства.

В случае снятия каких-либо деталей или защитных приспособлений во время проведения работ по техническому обслуживанию их необходимо немедленно снова установить на место в соответствии с предписаниями.

6.10 Хранение при длительных перерывах в работе

Перед установкой на хранение следует выставить самый высокий уровень защиты. (⇒ 11.16)
Дополнительно активировать блокировку устройства.

Необходимо исключить вероятность пользования устройства посторонними лицами (например, детьми).

Хранить устройство в состоянии готовности к эксплуатации.

Перед установкой на хранение (например, в зимний период) устройство следует тщательно очищать.

Перед тем как ставить устройство в закрытое помещение, следует дать возможность ему остыть в течение прилб. 5 минут.

Помещение для хранения должно быть сухим и теплым, а также закрываться на ключ.

Не допускается хранить устройство вблизи открытого огня или источника сильного нагрева (например, печи).

При длительных перерывах в работе (например, в зимний период) следует снять базовую станцию и хранить ее вместе с роботом-газонокосилкой. (⇒ 16.8)

6.11 Утилизация

Отходы могут причинять вред людям, животным и экологии, поэтому они должны быть утилизированы надлежащим образом.

Обращайтесь в Ваш центр по утилизации или в иной специализированный центр, чтобы получить информацию о правильной утилизации отходов. Компания VIKING рекомендует обращаться в специализированный сервисный центр VIKING.

Следует обеспечить правильную утилизацию отслужившего устройства. Перед утилизацией устройство привести в непригодное состояние. Для предотвращения несчастных случаев в первую очередь надо удалить сетевой кабель блока питания и пульт управления робота-газонокосилки.

Опасность получения травм из-за ножа косилки!

Кроме того, никогда не оставляйте отслужившую газонокосилку без присмотра. Удостоверьтесь, что устройство и особенно нож косилки хранятся в недоступном для детей месте.

Аккумулятор необходимо утилизировать отдельно от устройства. Следует обеспечить, чтобы аккумуляторы утилизировались с соблюдением безопасности и экологичности.

7. Описание символов



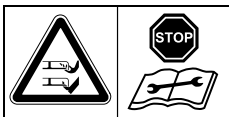
Внимание!

Перед первым применением необходимо прочитать инструкцию по эксплуатации.



Предупреждение!

Во время эксплуатации нужно находиться на безопасном расстоянии от устройства. Запрещено присутствие посторонних лиц в рабочей зоне.



Предупреждение!

Перед тем как поднять устройство или проведением каких-либо работ с ним, его нужно отключить.



Предупреждение!

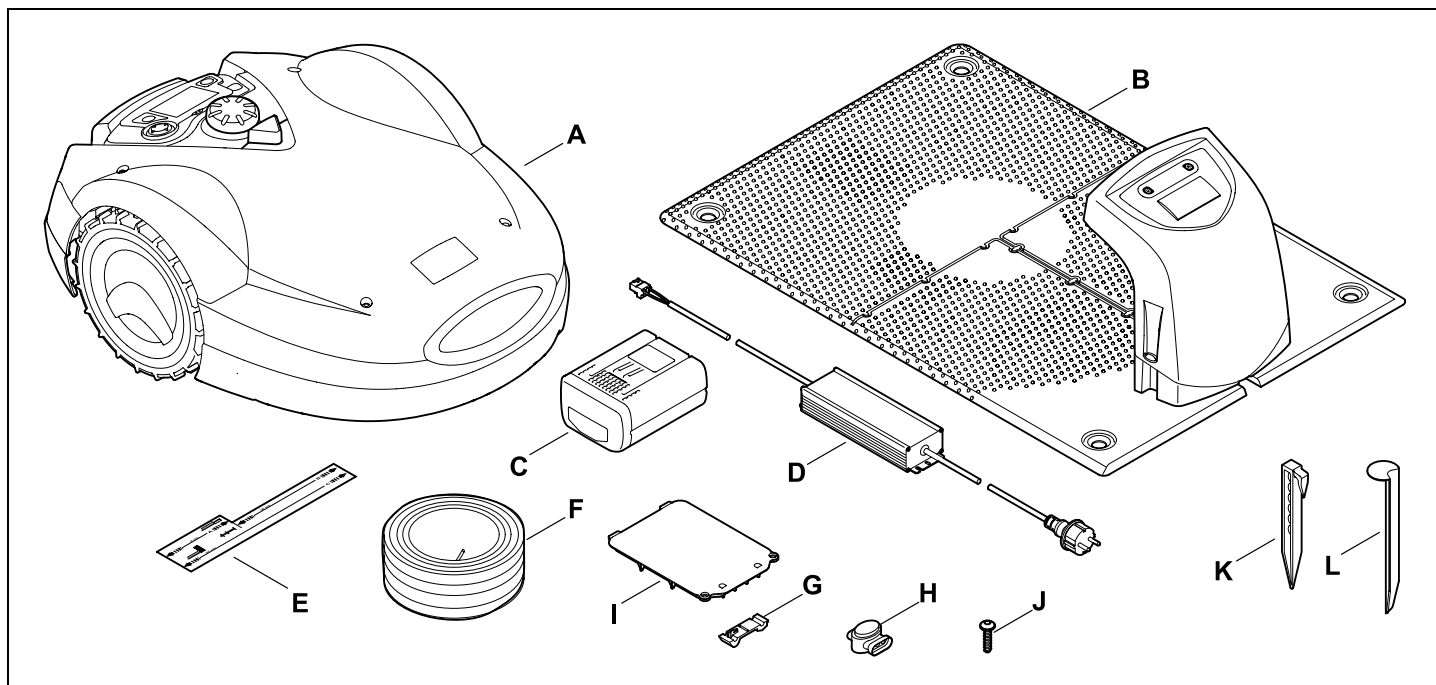
Не разрешается садиться или вставать на устройство.



Предупреждение!

Запрещено прикасаться к вращающемуся ножу.

8. Комплект поставки



Поз.	Наименование	Шт.	Поз.	Наименование	Шт.
A	Робот-газонокосилка	1	H	Соединитель провода	3
B	Базовая станция	1	I	Крышка отсека аккумулятора	1
C	Аккумулятор	1	J	Винт	2
D	Блок питания	1	K	Фиксатор для ограничительного провода:	
E	Шаблон для измерения	2		MI 632, MI 632 C	200
F	Ограничительный провод на катушке (150 м):			MI 632 P, MI 632 PC	300
	MI 632, MI 632 C	1	L	Крепежный колышек для базовой станции	4
	MI 632 P, MI 632 PC	2		Инструкция по эксплуатации	1
G	Зажимной штекер для ограничительного провода	2			

9. Первая установка


9.1 Указания по первой установке

Для установки робота-газонокосилки предназначен мастер установки. Данная программа помогает Вам в течение всего процесса первой установки:



- Установка языка, даты и текущего времени
- Установка базовой станции
- Укладка ограничительного провода
- Подсоединение ограничительного провода
- Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией
- Проверка установки
- Программирование робота-газонокосилки
- Завершение первой установки

Робот-газонокосилка готов к работе только после полного завершения всех этапов мастера установки.


 На веб-сайте www.viking-garden.com можно посмотреть **видеофильм по установке**.

Более подробные указания по установке робота-газонокосилки можно получить в специализированном центре VIKING.

Мастер установки повторно активируется после сброса настроек (сброса до заводских настроек). (⇒ 11.17)

Подготовительные мероприятия:

- Перед первой установкой подстричь газон обычной газонокосилкой (оптимальная высота травы 3 - 4 см).
- Если грунт твердый или сухой, слегка увлажнить скашиваемый участок, чтобы облегчить вбивание фиксаторов.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Специализированный центр VIKING должен активировать робота-газонокосилку и привязать его к адресу электронной почты владельца. (⇒ 10.)

 При использовании меню следует соблюдать инструкции, приведенные в главе «Указания по управлению». (⇒ 11.1)

Кнопка управления позволяет выбирать опции, пункты меню или экранные клавиши.

Путем нажатия **кнопки ОК** открывается подменю или подтверждается совершенный выбор.




С помощью **кнопки Назад** осуществляется выход из активного меню или возврат мастера установки к предыдущему этапу.



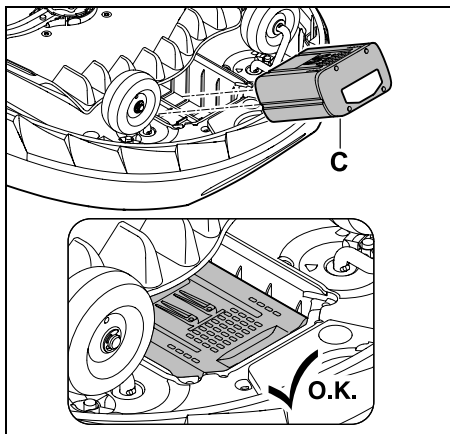
Если во время первой установки возникают ошибки или неисправности, то на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 24.)

9.2 Установка аккумулятора

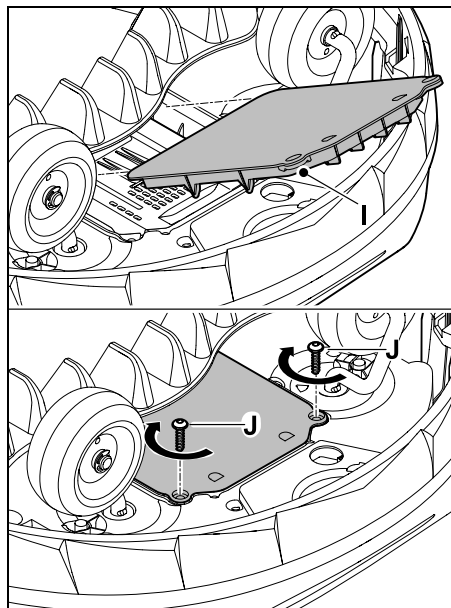
 Особенно осторожного обращения требуют литий-ионные аккумуляторы. Компания VIKING рекомендует выполнять установку аккумулятора в специализированном центре VIKING. Неисправный аккумулятор разрешается заменять только специалисту специализированного центра VIKING.

Аккумулятор остается постоянно установленным в роботе-газонокосилке, вынимать его требуется только перед утилизацией. (⇒ 20.1)

- Установить самую низкую высоту срезания (уровень 1). (⇒ 9.3)
- Положить робота-газонокосилку на подходящую подложку колесами вверх.



Установить аккумулятор (С) и защелкнуть его, как показано на рисунке.



Вставить крышку (I) и затянуть ее винтами (J). Соблюдать момент затяжки 1 - 2 Нм.

- Поставить газонокосилку на колеса.

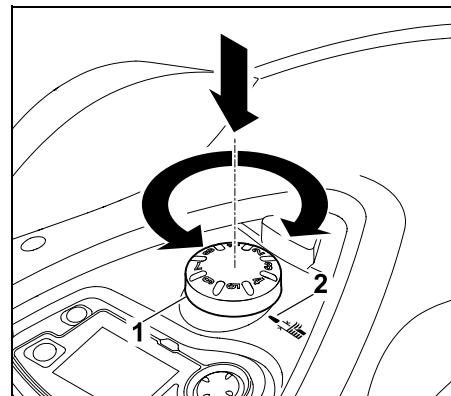
9.3 Регулировка высоты скашивания

Минимальная высота скашивания:

Уровень 1 (20 мм)

Максимальная высота скашивания:

Уровень 8 (60 мм)



Нажать на поворотную ручку (1) и повернуть ее. Ручка снова зафиксируется, если отпустить ее. Маркировка (2) указывает на установленную высоту скашивания.

- i** Поворотную ручку можно снимать с регулировочного элемента движением вверх. Такая конструкция обеспечивает безопасность и исключает возможность подъема и переноса устройства за поворотную ручку.

9.4 Настройка языка, даты, текущего времени

- Нажатие любой кнопки пульта управления активирует устройство и тем самым мастера установки.



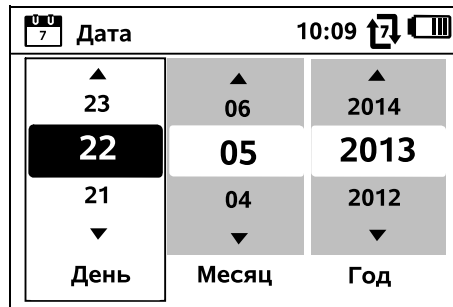
Выбрать требуемый язык для дисплея и подтвердить кнопкой ОК.



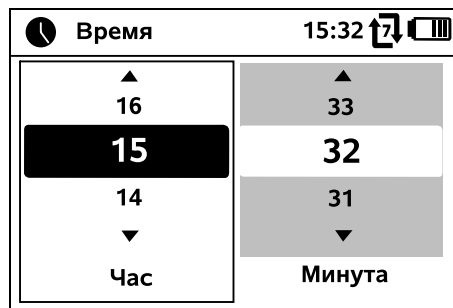
Подтвердить выбор языка кнопкой ОК или выбрать «Изменить», и повторить выбор языка.



- В случае необходимости ввести 9-значный серийный номер робота-газонокосилки. Этот номер отпечатан на заводской табличке (наклейка в отделении под пультом управления).



Установить актуальную дату с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой ОК.



Установить актуальное текущее время с помощью кнопки управления и подтвердить кнопкой ОК.

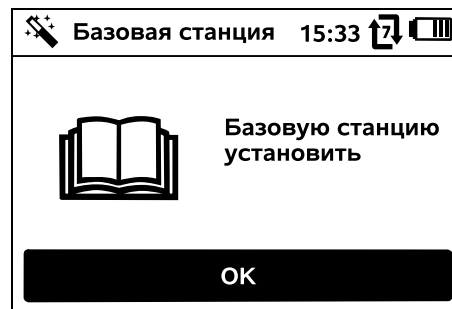


9.5 Установка базовой станции



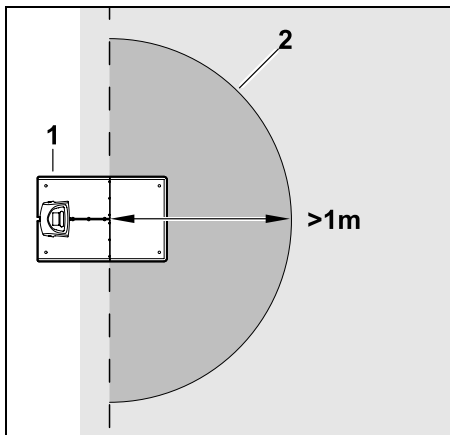
Учитывать примеры установки, приведенные в данной «Инструкции по эксплуатации». (⇒ 27.)

На базовой станции можно установить солнцезащитный тент, который доступен в качестве принадлежности. Таким образом робот-газонокосилка будет лучше защищен от атмосферных воздействий.

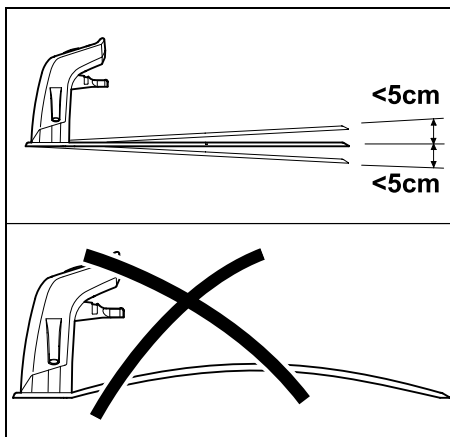


Базовую станцию следует устанавливать в месте, защищенном от воздействия прямых солнечных лучей. Прямые солнечные лучи могут вызвать нагрев устройства и увеличить время зарядки аккумулятора. Базовая станция должна быть хорошо видна в месте установки, чтобы никто не мог о нее споткнуться.

Для работы базовой станции требуется подключение к сети, находящейся на расстоянии не более 15 м от станции.

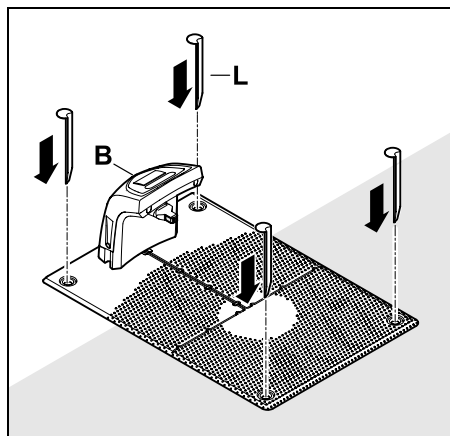


Перед базовой станцией (1) должна быть расположена ровная свободная площадка (2) с минимальным радиусом 1 м. Возвышенности или углубления необходимо выровнять.

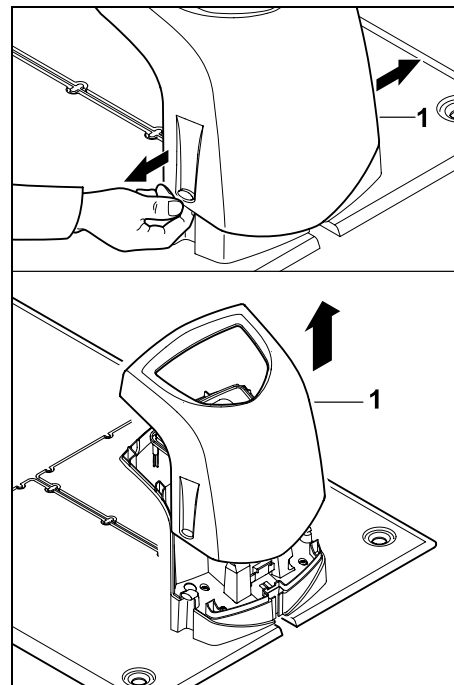


Поверхность в месте установки должна быть горизонтальной, максимальный перепад высот не должен превышать 5 см. Не допускать прогибания опорной пластины. Для полного прилегания

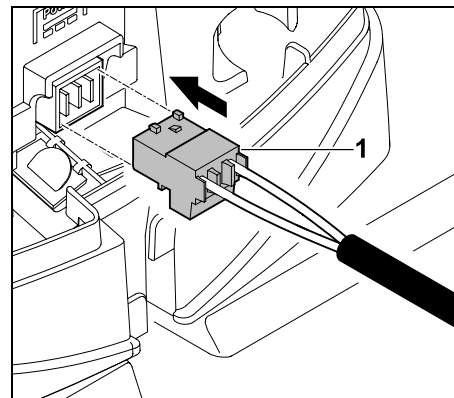
опорной пластины к поверхности необходимо устранить под ней все неровности.



Зафиксировать базовую станцию (B) в нужном месте с помощью четырех колышков (L).



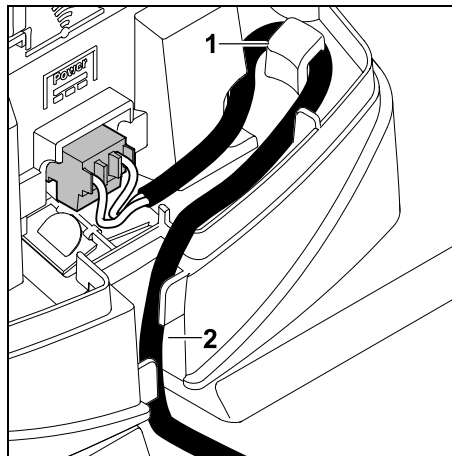
Слегка разжать бока крышки (1) слева и справа, как показано на рисунке, и снять крышку движением вверх.



Подсоединить разъем блока питания (1) к плате базовой станции.



При необходимости разъем может быть отвинчен (например, для прокладки силового кабеля сквозь отверстие в стене). При фиксации штекера на силовом кабеле соблюдать полярность. (⇒ 16.7)



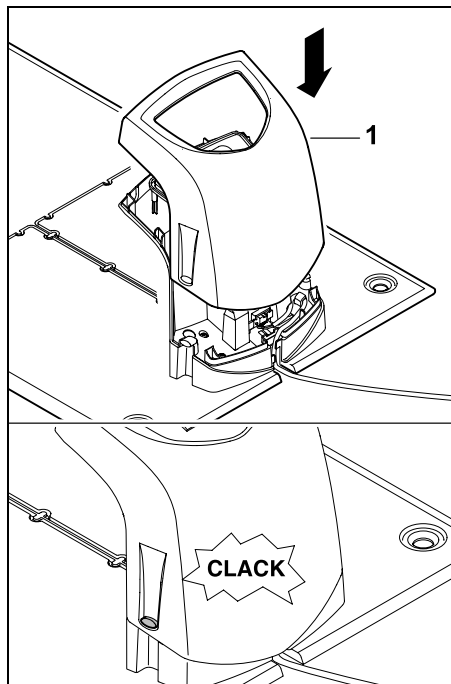
Провести силовой кабель через ограничитель длины кабеля (1), кабелепровод (2) и далее к блоку питания.

- Блок питания следует установить за пределами скашиваемого участка, защитив его от прямых солнечных лучей, влаги и сырости. При необходимости закрепить на стене.
- Все силовые кабели следует укладывать за пределами скашиваемого участка, в частности, вне диапазона захвата ножа косилки, а также следует фиксировать на почве или убирать в кабелепровод.

- Силовой кабель необходимо разматывать вблизи базовой станции во избежание создания помех сигналу провода.



Надлежащая работа блока питания гарантируется только при **рабочей температуре** от 0° C до 60° C.

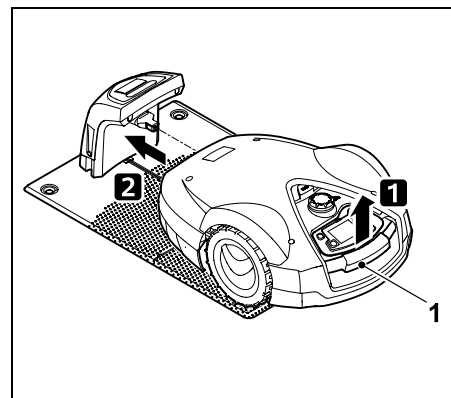
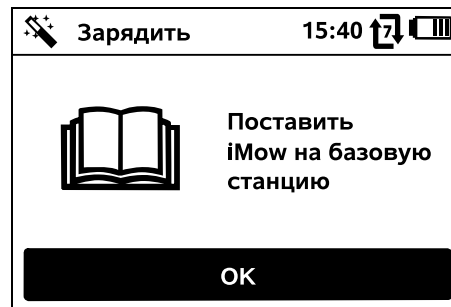


Установить крышку (1) на базовую станцию и защелкнуть ее, не пережимая кабели. Затем вставить сетевой штекер.



Красный светодиод на базовой станции мигает до тех пор, пока не подключен ограничительный провод. (⇒ 13.1)

- После окончания работ нажать на пульте управления кнопку OK.



Приподнять робота-газонокосилку за ручку для переноски (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

После установки на базовой станции не должны светиться светодиоды. (⇒ 13.1)

Затем на пульте управления нажать кнопку OK.





i Если аккумулятор разряжен, то после установки робота на станции в правом верхнем углу дисплея вместо символа аккумулятора появляется символ сетевого штекера. (⇒ 15.8) Аккумулятор заряжается при необходимости автоматически.

9.6 Укладка ограничительного провода

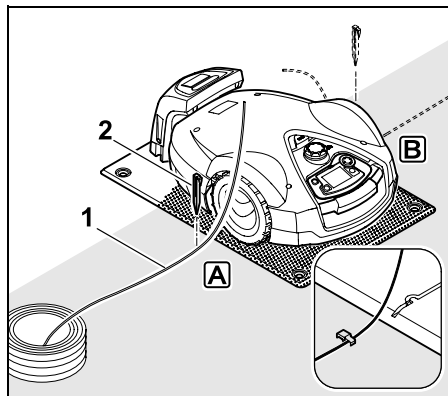
i Перед укладкой ограничительного провода прочитайте всю главу «Ограничительный провод» и соблюдайте ее требования. (⇒ 12.)

Прежде всего, следует **планировать** укладку, соблюдать **расстояния до провода**, устанавливать **закрытые зоны, запасы провода, соединительные зоны и проходы** по ходу укладки провода.

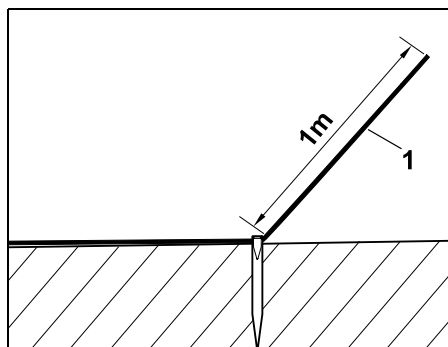
Ограничение 15:40  

 **Проложить провод**

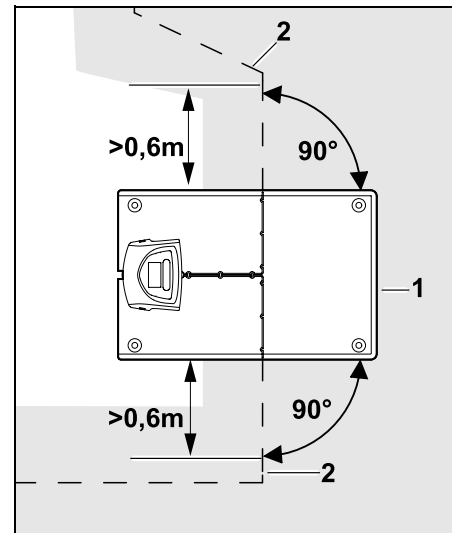
ОК



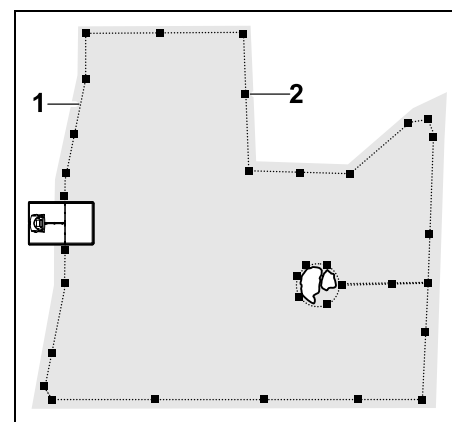
Ограничительный провод (1) закрепить фиксаторами (2) на почве **слева А** или **справа В** рядом с опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода.



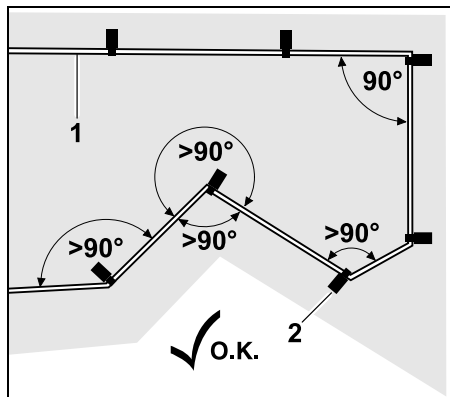
Предусмотреть свободный конец провода (1) длиной припл. 1 м.



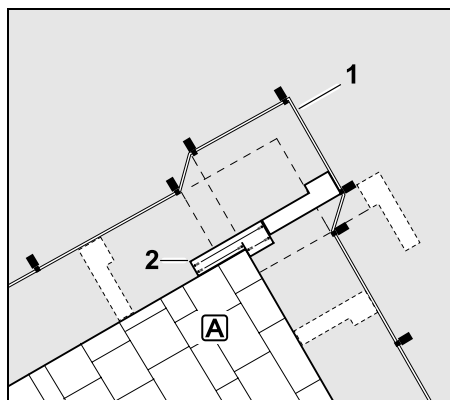
Перед базовой станцией (1) и за ней ограничительный провод (2) уложить по прямой на расстоянии 0,6 м в правом углу от опорной пластины. Затем ограничительный провод должен проходить по кромке скашиваемого участка.



Уложить ограничительный провод (1) вокруг скашиваемого участка и вокруг возможных препятствий (⇒ 12.8), закрепить его на почве фиксаторами (2). Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения. (⇒ 12.3)

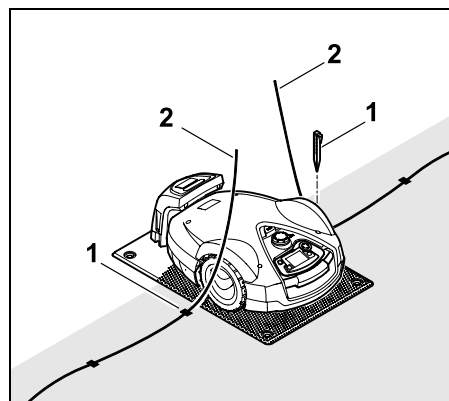


Следует исключить укладку в местах с острыми углами (меньше 90°). В зоне заостренного угла газона ограничительный провод (1) закрепить фиксаторами (2) на почве, как показано на рисунке.



При укладке провода вокруг таких высоких препятствий, как стены (в углах) или высокие клумбы [A], необходимо предусмотреть в углах увеличенное расстояние от провода, чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствие. Уложить ограничительный провод (1) с помощью шаблона для измерения (2), как изображено на рисунке.

- При необходимости ограничительный провод удлиняется с помощью входящих в комплект поставки соединителей провода. (⇒ 12.12)
- При нескольких взаимосвязанных скашиваемых участках следует установить дополнительные зоны (⇒ 12.9) или соединить скашиваемые участки проходами. (⇒ 12.10)



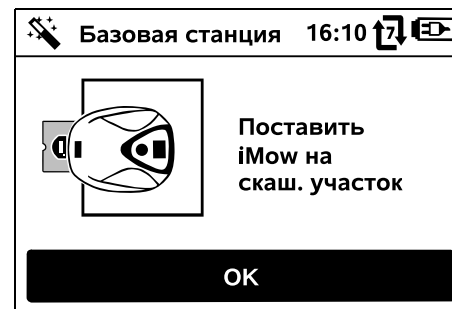
Последний фиксатор (1) вбивать либо слева, либо справа рядом с опорной пластиной, непосредственно рядом с выходом провода. Обрезать ограничительный провод (2), оставить свободные концы провода длиной прилб. 1 м.

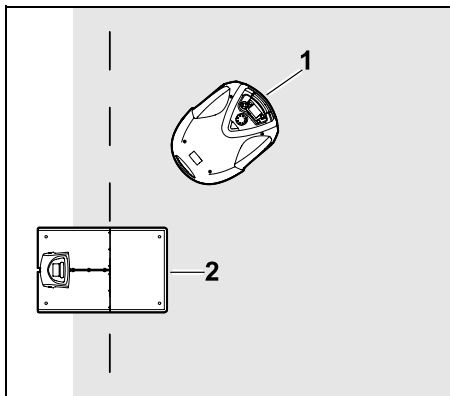
- Проверить фиксирование ограничительного провода на почве, при этом достаточно одного фиксатора на метр длины. Ограничительный провод всегда должен лежать на поверхности газона. Фиксаторы следует вбивать до конца.
- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку ОК.



Если аккумулятор заряжен недостаточно для выполнения оставшихся шагов мастера установки, появляется соответствующее сообщение. В этом случае поставить робота-газонокосилку на базовую станцию и зарядить аккумулятор. Переход к следующему шагу мастера установки нажатием кнопки ОК возможен лишь при достижении необходимого напряжения аккумулятора.

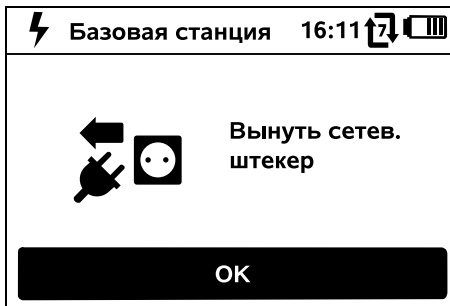
9.7 Подсоединение ограничительного провода





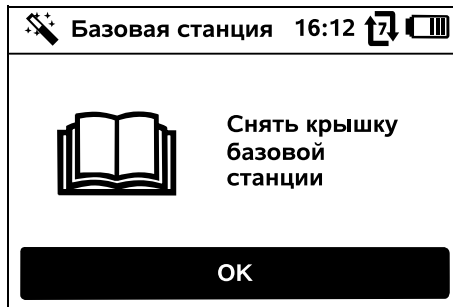
Поставить робота-газонокосилку (1) за базовую станцию (2) внутри скашиваемого участка, затем нажать кнопку ОК.

ОК



Отсоединить блок питания от электросети, после этого нажать кнопку ОК.

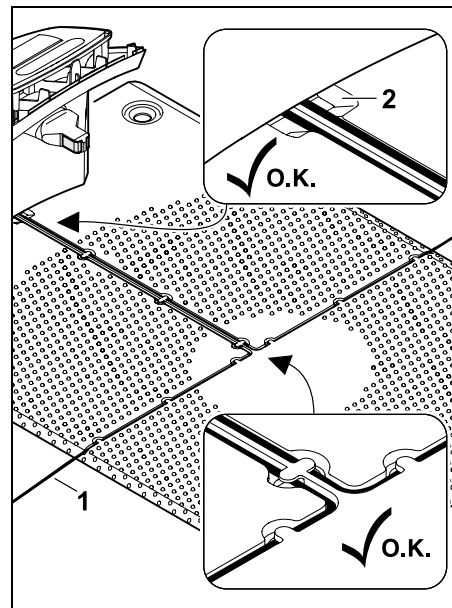
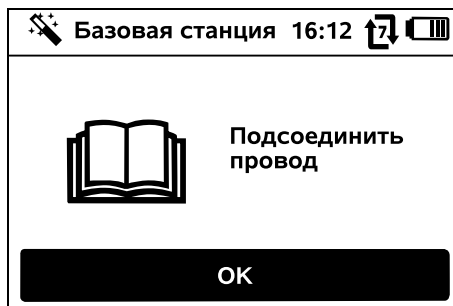
ОК



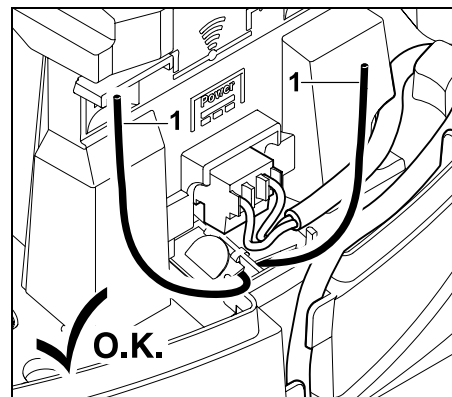
Снять крышку, как описано в разделе «Установка базовой станции». (⇒ 9.5)

Затем на пульте управления нажать кнопку ОК.

ОК

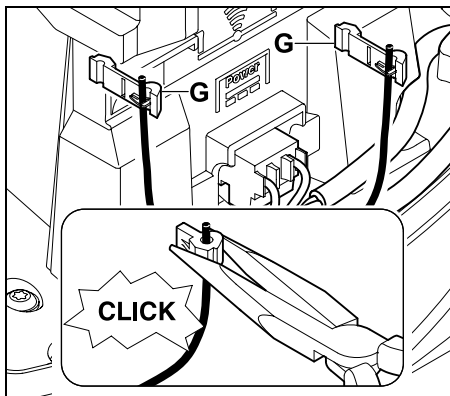


Вложить ограничительный провод (1) в кабелепроводы опорной пластины и вставить его в цоколь (2).



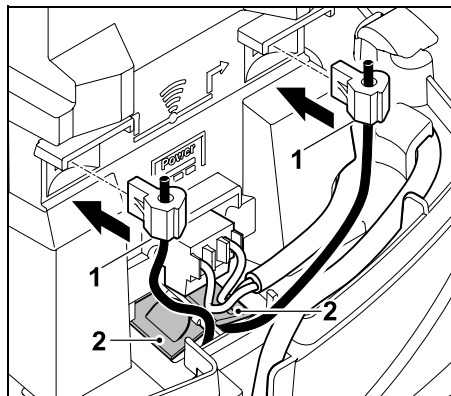
Укоротить концы ограничительного провода (1) примерно до 10 см свободной длины.

i Соблюдать свободную длину и не сматывать выступающие концы провода. Слишком длинные концы могут помешать надлежащей эксплуатации робота-газонокосилки.



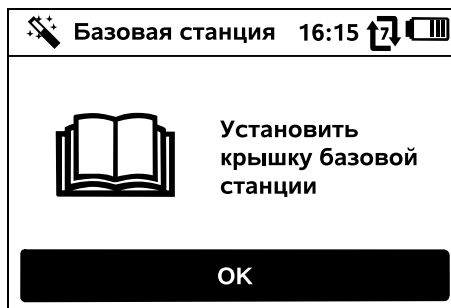
Обжать зажимные штекеры (G) на концах кабеля подходящими клещами – следить за правильным защелкиванием.

! Зажимные штекеры предназначены для однократного использования, их запрещается повторно использовать после демонтажа. Дополнительные зажимные штекеры можно приобрести в специализированном сервисном центре VIKING. (⇒ 17.)



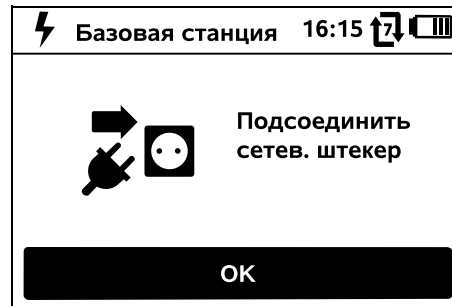
Вставить штекер (1), как показано на рисунке. Следить за правильным подсоединением левого и правого концов ограничительного провода – не перепутать концы провода. Закрывать щитки кабелепровода (2).

- После завершения работ нажать на пульте управления кнопку ОК.

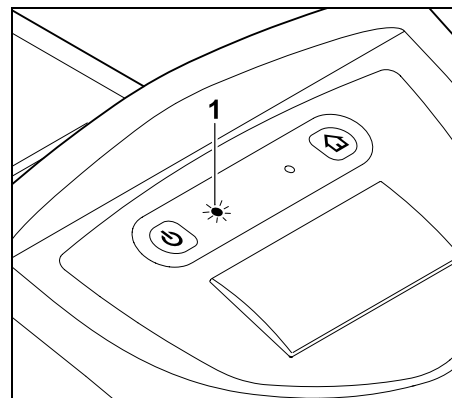


Установить крышку, как описано в разделе «Установка базовой станции». (⇒ 9.5)

Затем на пульте управления нажать кнопку ОК.

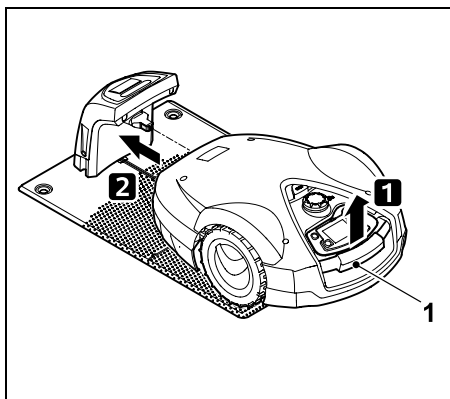
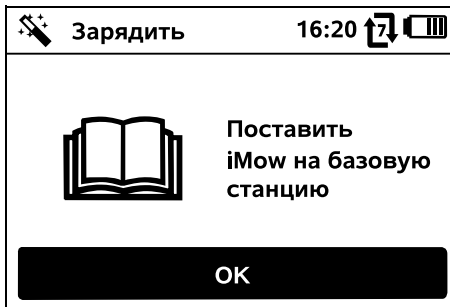


Подсоединить блок питания к электросети, после этого нажать кнопку ОК.



Если ограничительный провод установлен правильно и базовая станция подключена к электросети, горит красный светодиод (1).

i Проверить выполнение требований в главе «Элементы управления базовой станции», особенно, если светодиод горит не в соответствии с описанием. (⇒ 13.1)




Приподнять робота-газонокосилку за ручку для переноски (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

После установки косилки на базовой станции не должны светиться светодиоды. (⇒ 13.1)

Затем на пульте управления нажать кнопку ОК.

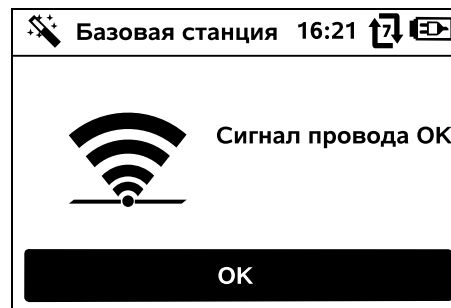


9.8 Согласование робота-газонокосилки с базовой станцией

 Запуск робота-газонокосилки возможен только в том случае, если он правильно принимает сигнал провода от базовой станции. (⇒ 11.16)



Проверка сигнала провода может длиться несколько минут. При нажатии красной кнопки STOP на верхней стороне устройства согласование прерывается, при этом осуществляется переход к предыдущему этапу мастера установки.




Сигнал провода ОК:
На дисплее появляется текст «Сигнал провода ОК». Робот-



газонокосилка и базовая станция согласованы надлежащим образом.

Нажатием кнопки ОК следует продолжить первоначальную установку.



 **MI 632 C, MI 632 PC:**
После успешного согласования активируется режим питания «GPRS». (⇒ 11.11)

Нет сигнала провода:

На дисплее появляется текст «Нет сигнала провода». Робот-газонокосилка не принимает сигнал провода. Подключить базовую станцию к электросети или подсоединить ограничительный провод к базовой станции, после чего проверить светодиодный индикатор на базовой станции. (⇒ 13.1)



После нажатия кнопки ОК процесс согласования повторяется.



Неправильная полярность сигнала провода:

На дисплее появляется текст «Подключения перепутаны или iMow за пределами». Робот-газонокосилка принимает сигнал провода с неправильной полярностью. Поставить робота-газонокосилку на базовую станцию или правильно подсоединить концы ограничительного провода к базовой станции.



После нажатия кнопки ОК процесс согласования повторяется.



Проверка сигнала провода:
На дисплее появляется текст «Пров.сигн.провода». Робот-газонокосилка принимает



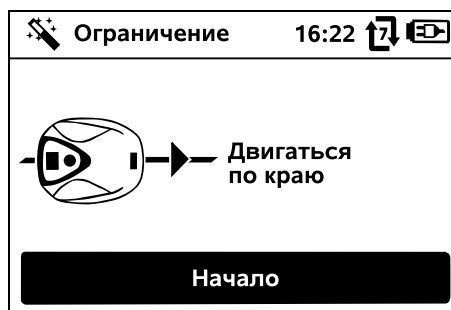
сигнал провода с помехами. К возможным причинам относятся токопроводящие подземные кабели, железобетон или создающие помехи металлы в почве под базовой станцией. Помехи сигналу провода также могут создавать смотанный сетевой кабель вблизи базовой станции или посторонние сигналы (например, сигнал другой базовой станции). По возможности следует устранить источник помех или установить базовую станцию в другом месте.

После нажатия кнопки ОК процесс согласования повторится.

OK

i Если невозможен корректный прием сигнала провода, а описанные меры не помогают, следует обратиться в специализированный центр VIKING.

9.9 Проверка установки



Запуск теста осуществляется нажатием кнопки ОК – при этом нож косилки не активируется.

OK

i MI 632 C, MI 632 PC:
В ходе теста определяется **зона базы** робота-газонокосилки. (⇒ 14.5)



Во время объезда по краю следует идти за роботом-газонокосилкой и следить за тем, чтобы

- робот-газонокосилка проезжал по краю скашиваемого участка согласно плану,
- совпадали расстояния до препятствий и границ скашиваемого участка,
- правильно работали функции выезда из базовой станции и установки на станцию.

На дисплее отображается пройденное расстояние – это значение в метрах требуется для настройки **исходных точек** на кромке скашиваемого участка. (⇒ 11.15)

- В нужном месте следует считать и записать отображенное значение. После первой установки необходимо вручную задать исходную точку.

Объезд по краю прерывается автоматически при наезде на препятствия или при въезде на крутой склон, а также вручную нажатием кнопки STOP.

- Если проведение теста было прервано автоматически, следует откорректировать положение ограничительного провода или убрать препятствия.
- Перед продолжением объезда по краю участка проверить положение робота-газонокосилки. Устройство должно стоять либо на ограничительном проводе, либо внутри скашиваемого участка, при этом его передняя сторона должна быть обращена к ограничительному проводу.

Продолжение после прерывания:



Продолжить объезд по краю после прерывания, нажав **Да**.

Если нажать **Нет**, объезд ограничительного провода завершается, и осуществляется переход к следующему этапу мастера установки.

i Компания VIKING рекомендует не прерывать тест. Возможные проблемы при объезде по краю скашиваемого участка или парковке могут быть не распознаны.

При необходимости тест после первой установки можно повторить. (⇒ 11.14)

Завершение теста:

При парковке после прохождения полного круга осуществляется переход к следующему этапу мастера установки.

9.10 Программирование робота-газонокосилки



Ввести размер площади газона и подтвердить ОК.

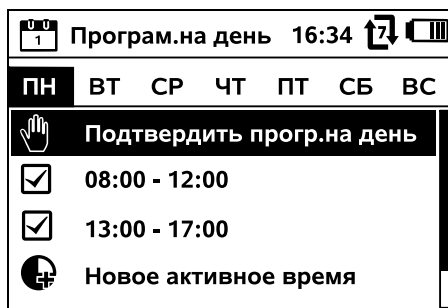
i Установленные закрытые зоны или дополнительные зоны не учитывать при размерах скашиваемого участка.



Идет расчет нового плана кошения. С помощью красной кнопки STOP сверху на устройстве можно прервать процесс.



Указание «Подтверждать каждый день по отдел. или изменить активное время» подтвердить нажатием кнопки ОК.



Отображается программа на понедельник, пункт меню **Подтвердить прогр.на день** активирован.



Активное время показываемого дня подтверждается кнопкой ОК, отображается программа на следующий день.



i На небольших участках для кошения используются не все дни недели. В этом случае активное время не появляется, пункт меню «Удалить програм.на день» отсутствует. Программы на день без активного времени должны быть также подтверждены кнопкой ОК.

Показываемое **активное время** можно изменить. Для этого следует выбрать нужный интервал времени кнопкой управления и открыть, нажав ОК. (⇒ 11.7)

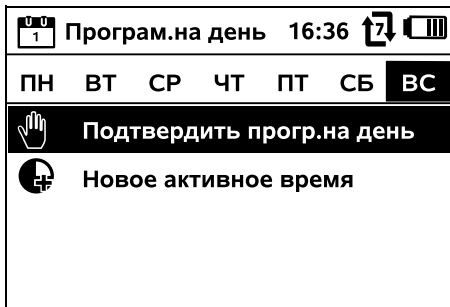


Если требуется дополнительное активное время, следует выбрать пункт меню **Новое активное время** и открыть его, нажав ОК. В окне выбора установить моменты начала и конца нового активного времени и подтвердить кнопкой ОК. В день возможно до трех периодов активного времени.



Если все показанные периоды активного времени должны быть удалены, следует выбрать пункт меню **Удалить программ.на день** и подтвердить кнопкой ОК.





После подтверждения программы на воскресенье отображается план кошения.

OK



Нажатием на OK подтверждается отображаемый план кошения, после чего вызывается последний шаг мастера установки.

OK

Если требуются изменения, следует выбрать **Изменить** и отдельно установить периоды активного времени.



Запрещено присутствие посторонних лиц в зоне кошения в периоды активного времени. Следует соответствующим образом запланировать активное время.

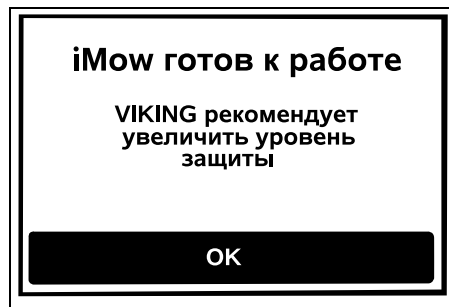
Кроме того, учитывайте местные нормы по использованию роботов-газонокосилок, а также указания, приведенные в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.), при необходимости изменяйте периоды активного времени сразу или после завершения первой установки в меню «План кошения». (⇒ 11.6)

Прежде всего следует узнать в компетентном органе, в какое время суток разрешено использовать устройство.

9.11 Завершение первой установки



Убрать все посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.



Завершить первую установку, нажав кнопку OK.

OK

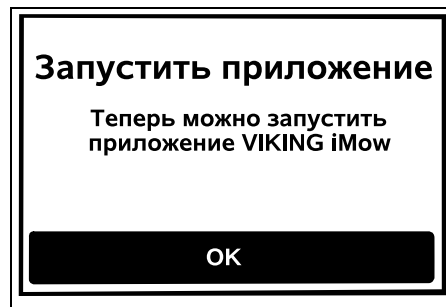


После первой установки активирован уровень защиты «Нет». Компания VIKING рекомендует выбрать один из **уровней защиты** «Низк.», «Сред.» или «Высок.». Таким образом гарантируется, что посторонние лица не смогут изменить настройки, а робот-газонокосилка не сможет работать с другой базовой станцией. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:

Компания VIKING рекомендует дополнительно активировать защиту GPS. (⇒ 11.16)

MI 632 C, MI 632 PC:



Чтобы можно было воспользоваться всеми функциями робота-газонокосилки, на смартфоне или планшетном компьютере с имеющимся Интернет-соединением и встроенным GPS-приемником необходимо установить **приложение VIKING iMow**. (⇒ 10.)

Закреть диалоговое окно, нажав кнопку OK.

OK

9.12 Первый процесс кошения после первой установки

Если окончание первой установки совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка сразу начинает обработку скашиваемого участка.



Если окончание первой установки происходит вне активного времени, то процесс кошения можно начать, нажав кнопку ОК. Если робот-газонокосилка не должен начинать кошение, то следует выбрать «Нет».

OK

10. Приложение VIKING iMow

Модели **MI 632 C**, **MI 632 PC** оснащены функцией управления с помощью приложения **VIKING iMow**. Приложение можно скачать в соответствующем магазине приложений для любой стандартной операционной системы.



Предписания, приведенные в главе «Техника безопасности», распространяются на всех пользователей приложения **VIKING iMow**. (⇒ 6.)

Активация:

Чтобы приложение и робот-газонокосилка могли обмениваться данными, устройство и адрес электронной почты владельца должны быть активированы специализированным центром VIKING. На адрес электронной почты приходят код и ссылка для активации. Приложение **VIKING iMow** необходимо установить на смартфоне или планшетном компьютере с имеющимся Интернет-соединением и встроенным GPS-приемником. Получатель электронной почты автоматически становится администратором и основным пользователем приложения, у которого имеется доступ ко всем функциям.



Необходимо сохранить адрес электронной почты и пароль, чтобы после смены смартфона или планшетного компьютера можно было повторно установить приложение **VIKING iMow** (например, после утери мобильного устройства).

Обмен данными:

Передача данных с робота-газонокосилки в Интернет (сервис M2M) включена в стоимость покупки и бесплатна в течение 3 лет. Перед окончанием срока действия договора на дисплее и в приложении появится соответствующее напоминание, дополнительный договор можно заключить в специализированном центре VIKING.

Передача данных осуществляется в определенные промежутки времени, поэтому может занимать несколько минут.

При отправке данных из приложения в Интернет возможны дополнительные расходы на передачу данных согласно Вашему договору с оператором сотовой связи или Интернет-провайдером. Эти расходы Вы оплачиваете самостоятельно.




При отсутствии подключения к мобильной сети и приложения защита GPS работает без уведомлений по электронной почте и SMS.

Основные функции приложения:

- Просмотр и редактирование плана кошения
- Запуск кошения
- Включение и выключение автоматического режима
- Отправка робота-газонокосилки на базовую станцию
- Кошение в желаемой зоне:
Желаемая зона – это зона на скашиваемом участке, которая задана с помощью смартфона или планшетного компьютера. С помощью GPS-приемника

мобильного устройства устанавливается центральная точка желаемой зоны, а также задается радиус вокруг этой координаты. Робот-газонокосилка перемещается вдоль ограничительного провода в желаемую зону и выполняет там кошение.

– Изменение даты и времени

 Изменение плана кошения, запуск процесса кошения, включение и выключение автоматического режима, отправка робота-газонокосилки на базовую станцию и изменение даты и времени могут вызвать неожиданные для окружающих людей действия. Поэтому перед любыми действиями робота-газонокосилки необходимо всегда предупреждать находящихся на участке людей.

– Запрос информации об устройстве и местоположении робота-газонокосилки

– Присвоение имени роботу-газонокосилке

– Ввод номера мобильного телефона для SMS-рассылки

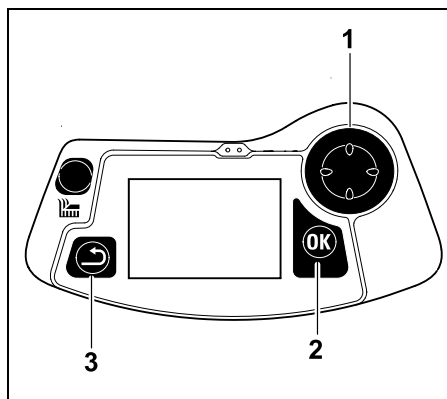
– Изменение адреса электронной почты и учетных данных для входа в приложение

– Добавление новых пользователей и создание гостевого доступа для временного использования приложения. Добавленные пользователи имеют лишь ограниченный доступ к функционалу.

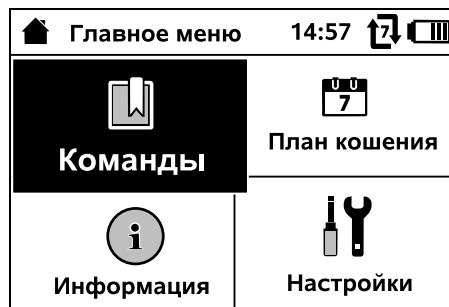
11. Меню

11.1 Указания по управлению

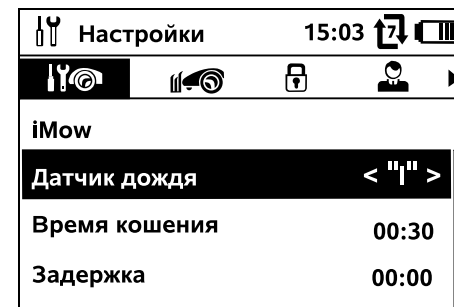
- При необходимости вынуть пульт управления. (⇒ 15.2)



Кнопка управления (1) служит для навигации в меню, настройки подтверждаются кнопкой ОК (2) и меню открываются. Нажав кнопку Назад (3), можно в любой момент выйти из меню.



Главное меню состоит из 4 подменю, представленных в виде экранных клавиш. Выбранное подменю выделено черным цветом и открывается при нажатии кнопки ОК.







На втором уровне меню отображаются соответствующие подменю с закладками.

Закладки выбираются нажатием кнопки управления влево или вправо, подменю - нажатием кнопки управления вниз или вверх.

Активные закладки или пункты меню выделены черным цветом.





Указатель положения с правого края дисплея указывает на то, что есть еще и другие записи в данном разделе, перейти на которые можно при нажатии кнопки управления вниз или вверх.

Подменю открываются при нажатии кнопки ОК.

 Активное время ПН 08:00-12:00 <input checked="" type="checkbox"/>
 Активное время выкл.
 Изменить активное время
 Удалить активное время

В подменю имеется список опций. Активные пункты в списке выделены черным цветом. При нажатии кнопки ОК открывается окно выбора или диалоговое окно.

Окно выбора:

 Дата 10:09   
▲ 23 ▲ 06 ▲ 2014
22 05 2013
▼ 21 ▼ 04 ▼ 2012
День Месяц Год

Установочные значения можно изменять нажатием кнопки управления. Актуальное значение выделено черным цветом. Подтверждение всех значений выполняется кнопкой ОК.

Диалоговое окно:

<p>Новый PIN-код 1234</p> <p><input type="button" value="Изменить"/> <input checked="" type="button" value="OK"/></p>
--

Если изменения должны быть сохранены или сообщения необходимо подтвердить, то на дисплее появляется диалоговое окно. Активная экранная клавиша выделена черным цветом.

При возможности выбора можно при нажатии кнопки управления влево или вправо активировать соответствующую экранную клавишу.



Выбранная опция подтверждается кнопкой ОК и настройка переходит в меню на уровень выше.

11.2 Индикатор статуса

 Время запуска ПН 10:00	 Заряд 95%
 iMow готов к работе Автом. реж. включен	


Индикатор статуса появляется,

- если режим ожидания робота-газонокосилки прерывается из-за нажатия любой кнопки,
- если в главном меню нажимается кнопка «Назад»,
- когда устройство работает.

 Время запуска ПН 10:00	 Заряд 95%
---	--

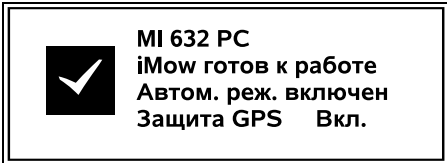
В верхней части индикатора имеется два конфигурируемых поля, в которых может отображаться различная информация о работе-газонокосилке или процессах кошения. (⇒ 11.13)

Информация о статусе без выполняемых действий – MI 632, MI 632 P:

 iMow готов к работе Автом. реж. включен
--

В нижней части индикатора отображается текст «iMow готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом и статусом автоматического режима. (⇒ 11.5)

Информация о статусе без выполняемых действий – MI 632 C, MI 632 PC:



В нижней части индикатора отображаются имя робота-газонокосилки (⇒ 10.), текст «iMow готов к работе» вместе с приведенным на рисунке символом, статусом автоматического режима (⇒ 11.5) и информацией о защите GPS (⇒ 11.16).

Информация о статусе во время выполнения действий – все модели:



При выполнении **процесса кошения** на дисплее появляются текст «iMow скашивает газон» и соответствующий символ. Текстовая информация и символ изменяются в зависимости от выполняемого процесса.



Перед процессом кошения появляется текст «Внимание – iMow запускается» вместе с предупреждающим символом.

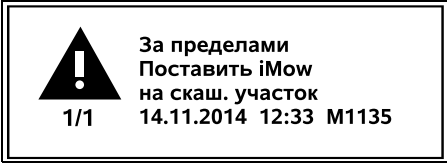
i Мигающая подсветка дисплея и звуковой сигнал дополнительно указывают на предстоящий запуск двигателя косилки. И лишь через несколько секунд после того, как робот-газонокосилка начал движение, включается нож косилки.

Кошение по краям:
Пока робот-газонокосилка обрабатывает край скашиваемого участка, отображается текст «Край скашивается».

Перемещение на базовую станцию:
Если робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию, на дисплее появляется соответствующая причина (например, «Аккумулятор разрядился», «Кошение завершено»).

Зарядка аккумулятора:
При зарядке аккумулятора появляется текст «Аккумулятор заряжается».

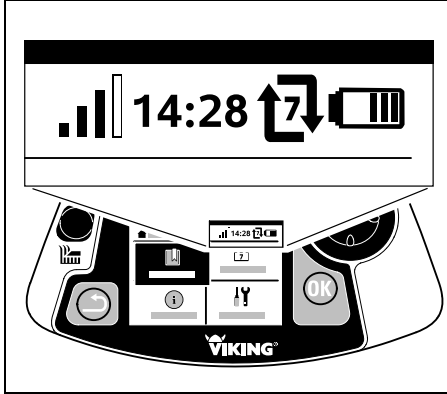
Отображение сообщений – все модели:



Ошибки, неисправности и рекомендации отображаются вместе с предупреждающим символом, датой, временем и кодом сообщения. Если активно несколько сообщений, то они появляются попеременно. (⇒ 24.)

i Если робот-газонокосилка готов к работе, сообщение и информация о статусе сменяют друг друга.

11.3 Информационный раздел



В правом верхнем углу дисплея отображается следующая информация:

1. Уровень заряда аккумулятора или процесс зарядки
2. Статус автоматического режима
3. Время
4. Сигнал мобильной связи (MI 632 C, MI 632 PC)

1. Уровень заряда:
Символ аккумулятора служит для индикации уровня заряда.

Нет полос – аккумулятор разряжен
1-5 полос – аккумулятор частично разряжен
6 полос – аккумулятор полностью заряжен



Во время зарядки вместо символа аккумулятора появляется **символ сетевого штекера**.

2. Статус автоматического режима:

При включенном автоматическом режиме на дисплее отображается **символ автоматического режима**.

3. Время:

Текущее время отображается в 24-часовом формате.

4. Сигнал мобильной связи:

Уровень сигнала мобильной сети (GPRS) отображается в виде 4 полос. Чем больше закрашено полос, тем лучше прием сигнала.

Небольшой символ «х» над этими полосами означает отсутствие Интернет-соединения.

В ходе инициализации радиомодуля (проверки аппаратного и программного обеспечения, например, после включения робота-газонокосилки) появляется знак вопроса.



11.4 Главное меню



Главное меню появляется,

- если осуществляется выход из индикатора статуса (⇒ 11.2) нажатием кнопки ОК,
- если во втором уровне меню нажимается кнопка «Назад».

1. Команды (⇒ 11.5)

Заблокировать iMow
Автом. режим вкл. и выкл.
На базовую станцию
Ручное управление
Запуск кошения
Запуск кошения с задержкой
Пропустить следующее активное время
Кош. по краям

2. План кошения (⇒ 11.6)

Програм.на день
Програм.на нед.

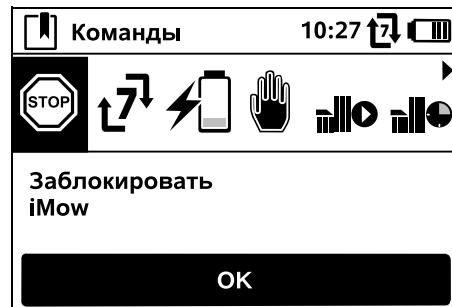
3. Информация (⇒ 11.9)

Сообщения
События
Статус iMow
Статус газона
Статус радиомодуля (MI 632 C, MI 632 PC)

4. Настройки (⇒ 11.10)

iMow
Установка
Безопасность
Сервис
Область дилера

11.5 Команды



Выбрать нужную команду с помощью кнопки управления и активировать, нажав кнопку ОК.

1. Заблокировать iMow
2. Автом. реж. вкл./Автом. реж. выкл.
3. На базовую станцию
4. Ручное управление
5. Запуск кошения
6. Запуск кошения с задержкой
7. Пропустить следующее активное время
8. Кош. по краям

1. Заблокировать iMow:

активировать
Блок. устр-ва.
Для деблокировки нажать изображенную комбинацию кнопок. (⇒ 5.2)



2. Автом. реж. вкл./ Автом. реж. выкл.:

При включенном **автоматическом режиме** на индикаторе статуса появляется текст «Автом. реж. включен», рядом с символом аккумулятора в меню



отображается символ автоматического режима. Робот-газонокосилка обрабатывает скашиваемый участок полностью в автоматическом режиме. При **выключенном автоматическом режиме** на индикаторе статуса появляется текст «Автом. реж. выключен», периоды активного времени в плане кошения не активированы (серого цвета). Скашиваемый участок обрабатывается не в автоматическом режиме. Процессы кошения запускаются командами «Запуск кошения» и «Запуск кошения с задержкой».



MI 632 C, MI 632 PC:

Автоматический режим можно также включать/выключать с помощью приложения. После выключения автоматического режима с помощью приложения робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию. (⇒ 10.)

3. На базовую станцию:

Робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор. При включенном автоматическом режиме робот-газонокосилка вновь обрабатывает скашиваемый участок в следующий возможный период активного времени.



MI 632 C, MI 632 PC:

Отправить робота-газонокосилку на базовую станцию можно также с помощью приложения. (⇒ 10.)

4. Ручное управление:

Газон скашивается вручную. Из соображений безопасности нож косилки включается только в том случае, если нажать кнопку ОК и удерживать ее в нажатом



положении, а затем также нажать кнопку кошения. Управление осуществляется с помощью кнопки управления. (⇒ 15.6)

5. Запуск кошения:

После активирования робот-газонокосилка автоматически запускает процесс кошения. Необходимо установить время окончания кошения. Если установлен **дополнительный участок**, то после нажатия кнопки ОК необходимо определить, где будет производиться кошение: на дополнительном или основном участке. (⇒ 11.14)

Стандартную установку длительности кошения можно изменить в настройках устройства в пункте «Время кошения». (⇒ 11.11)



В главном меню (⇒ 11.4) можно активировать команду «Запуск кошения» также нажатием **кнопки кошения**.



MI 632 C, MI 632 PC:

Команда «Запуск кошения» может быть также активирована в приложении. (⇒ 10.)

6. Запуск кошения с задержкой:

После активирования робот-газонокосилка автоматически запускает процесс кошения, но с задержкой по времени. Необходимо установить время начала и окончания кошения. Если установлен **дополнительный участок**, то после нажатия кнопки ОК необходимо определить, где будет производиться кошение: на дополнительном или основном участке. (⇒ 11.14)



Стандартные установки для длительности кошения или задержки можно изменить в настройках устройства в пунктах «Время кошения» или «Задержка». (⇒ 11.11)

7. Пропустить следующее активное время:

Командой можно воспользоваться в том случае, если робот-газонокосилка не должен работать в следующий период активного времени (например, при проведении вечеринки в саду). После подтверждения в следующий период активного времени кошение не производится. Заблокированный таким способом период активного времени выделен в плане кошения серым цветом. Этот период можно снова использовать для кошения в меню «Програм.на день». (⇒ 11.7)

Если команда выполняется несколько раз подряд, то будет постоянно пропускаться последующий период активного времени. Если на текущей неделе не остается других периодов активного времени, появляется сообщение «Следующая неделя без кошения».



8. Кош. по краям:

После активирования робот-газонокосилка скашивает края обрабатываемого участка. После прохождения круга он возвращается на базовую станцию и заряжает аккумулятор.



11.6 План кошения



Сохраненный план кошения

вызывается в главном меню через меню «План кошения». Прямоугольные участки под соответствующим днем означают сохраненные периоды активного времени. Кошение выполняется в периоды активного времени, помеченные черным цветом, серые поверхности означают активное время без процессов кошения – например, при выключенном активном времени или по команде «Пропустить активное время». (⇒ 11.5)



При выключенном автоматическом режиме весь план кошения не активирован, все периоды активного времени отмечены серым цветом.

Если кнопку управления нажать вверх или вниз, то можно выбрать подменю **Програм.на день** (⇒ 11.7) или **Програм.на нед.** (⇒ 11.8) и открыть нажатием кнопки ОК.

Если периоды активного времени **отдельного дня** должны быть откорректированы, тогда этот



день необходимо активировать кнопкой управления (влево или вправо) и открыть подменю «Програм.на день».

11.7 Программа на день



В периоды активного времени с **галочкой** кошение разрешено, они выделены в плане кошения черным цветом.

В периоды активного времени **без галочки** кошение не разрешено, они выделены на плане кошения серым цветом.



Соблюдать указания, приведенные в главе «Активное время». (⇒ 14.3)
Запрещено присутствие посторонних лиц в опасной зоне в периоды активного времени.



MI 632 C, MI 632 PC:
Редактирование периодов активного времени возможно также с помощью приложения. (⇒ 10.)

Сохраненные периоды активного времени можно выбирать и редактировать по отдельности.

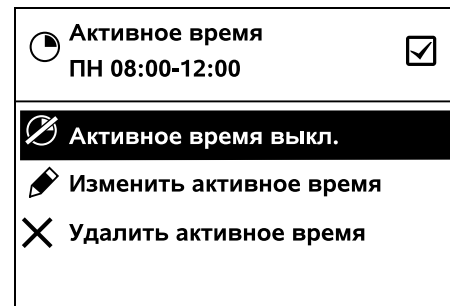
Новое активное время можно добавить, если сохранено менее 3 периодов активного времени в день. Дополнительный период активного времени не должен пересекаться с другими периодами.



Если робот-газонокосилка не должен косить в выбранный день, тогда следует выбрать пункт меню **Удалить програм.на день**.



Редактирование периода активного времени:



Функция **Активное время выкл.** или **Активное время вкл.** позволяет блокировать или деблокировать выбранный период активного времени для автоматического кошения.




Используя функцию **Изменить активное время**, можно изменять интервалы времени.

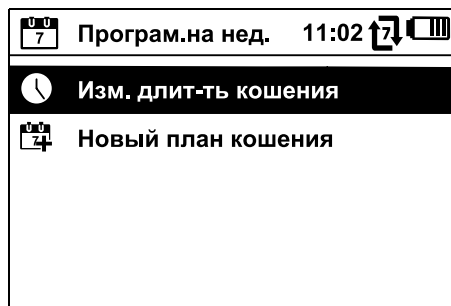


Если выбранный период активного времени больше не требуется, тогда следует выбрать пункт меню **Удалить активное время**.




 Если интервалов времени недостаточно для требуемых процессов кошений и зарядки, необходимо увеличить/дополнить периоды активного времени или сократить длительность кошения. На дисплее появляется соответствующее сообщение.


11.8 Программа на неделю



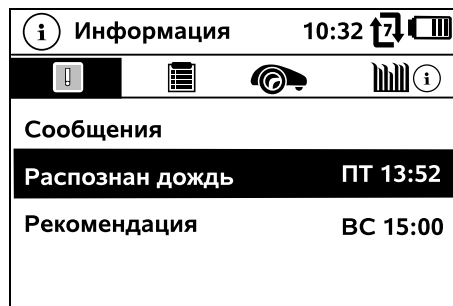
Время кошения на неделю можно установить в пункте **Изм. длит-ть кошения**. Установленное значение рассчитано на размер скашиваемого участка. (⇒ 14.4) Соблюдать указания, приведенные в главе «Изменение программирования». (⇒ 15.3)

 **MI 632 C, MI 632 PC:** Длительность кошения можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

Команда **Новый план кошения** удаляет все сохраненные периоды активного времени. Запускается этап мастера установки «Программирование робота-газонокосилки». (⇒ 9.10)

 Если окончание нового программирования совпадает с периодом активного времени, то робот-газонокосилка запускает автоматическое кошение после подтверждения отдельных программ дня.

11.9 Информация




1. Сообщения:

Список всех активных ошибок, неисправностей и рекомендаций с указанием времени их появления. При бесперебойной работе появляется текст «Нет сообщений». Подробности сообщения появляются после нажатия кнопки ОК. (⇒ 24.)

2. События:

Список последних действий робота-газонокосилки. Подробности события (дополнительный текст, время и код) появляются после нажатия кнопки ОК.

 Если некоторые действия возникают непривычно часто, то необходимо обратиться в специализированный центр VIKING, где Вы получите подробную информацию. Ошибки в обычном режиме работы отображаются в сообщениях.

3. Статус iMow:

Информация о роботе-газонокосилке

- Заряд: уровень заряда в процентах
- Ост. время: оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах
- Дата и время
- Время запуска: запуск следующего запланированного кошения
- Количество всех законченных кошений
- Часы кошения: длительность всех законченных кошений в часах
- Участок пути: общее пройденное расстояние в метрах
- Ser.-No.: серийный номер робота-газонокосилки указан на заводской табличке в отделении под пультом управления.
- Аккумулятор: серийный номер аккумулятора
- ПО: установленное ПО устройства

4. Статус газона:

Информация о газонном участке



- Скаш. участок в кв. метрах: значение вводится при первой установке или при переустановке. (⇒ 9.4)
- Время круга: длительность прохождения круга вокруг скашиваемого участка в минутах и секундах
- Исходные точки 1 – 4: расстояние соответствующей исходной точки от базовой станции в метрах, замеренное по часовой стрелке. (⇒ 11.14)
- Периметр: периметр скашиваемого участка в метрах
- Кош. по краям: частота кошения по краям в неделю (⇒ 11.14)

5. Статус радиомодуля (MI 632 C, MI 632 PC):

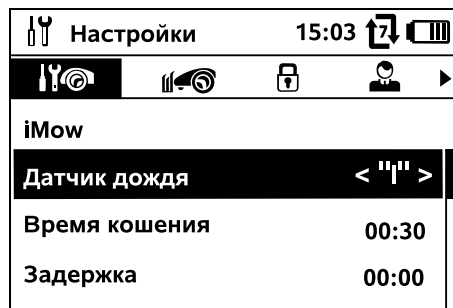
Информация о радиомодуле



- Спутники: количество спутников в зоне досягаемости
- Положение: текущее положение робота-газонокосилки; данная функция доступна при наличии должного соединения со спутниками
- GPRS: уровень сигнала мобильной сети; чем больше плюсов (макс. ++++), тем лучше соединение.
- Сеть: код сети, состоящий из кодов страны (MCC) и оператора (MNC)

- Номер мобил. связи: номер мобильного телефона владельца; вводится в приложении (⇒ 10.)
- IMEI: номер аппаратного обеспечения радиомодуля
- IMSI: международный идентификатор мобильного абонента
- Договор до: срок окончания действующего сервисного договора M2M
- SW: версия программного обеспечения радиомодуля
- Ser.-No.: серийный номер радиомодуля

11.10 Настройки



1. iMow:
Изменение настроек устройства (⇒ 11.11)



2. Установка:
Изменение и тестирование установки (⇒ 11.14)



3. Безопасность:

Изменение установок безопасности (⇒ 11.16)



4. Сервис:

Техническое обслуживание и сервис (⇒ 11.17)



5. Область дилера:

Меню защищено с помощью кода дилера. С помощью этого меню специализированный центр VIKING предпринимает различные меры по техническому обслуживанию и сервису.



11.11 iMow – настройки устройства

1. Датчик дождя:

Датчик дождя может быть настроен так, что кошение во время дождя прерывается или не начинается.



- Настройка датчика дождя (⇒ 11.12)

2. Время кошения:

Установка стандартной длительности кошения после активирования команды «Запуск кошения». (⇒ 11.5)



3. Задержка:

Установка стандартной задержки после активирования команды «Запуск кошения с задержкой». (⇒ 11.5)



4. Инд. статуса:

Выбор информации, которая должна появляться на индикаторе статуса. (⇒ 11.13)




- Настройка индикатора статуса (⇒ 11.13)


5. Время:


Установка текущего времени. Чтобы исключить





непреднамеренное кошение роботом-газонокосилкой, установленное время должно совпадать с текущим временем.


 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Время можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)

6. Дата:
Установка текущей даты. 
Чтобы исключить непреднамеренное кошение роботом-газонокосилкой, установленная дата должна совпадать с фактической календарной датой.


 **MI 632 C, MI 632 PC:**
Дату можно установить также с помощью приложения. (⇒ 10.)


7. Формат даты:
Установка нужного формата даты. 


8. Смещен. колеи:
Робот-газонокосилка обычно перемещается вдоль уложенного ограничительного провода со смещением 6 см вовнутрь. Такое значение гарантирует оптимальную установку косилки на базовой станции. Шаблон для измерения также рассчитан на смещение колеи 6 см. 

 Компания VIKING рекомендует не изменять стандартную установку, равную 6 см.


- Лишь при необходимости можно открыть окно выбора с помощью ОК и установить нужное значение (от 3 см до 9 см).

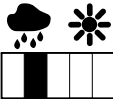
9. Язык:
Установка языка дисплея. По умолчанию установлен тот язык, который был выбран при первой установке. 


10. Контрастность:
При необходимости можно настроить контрастность дисплея. 

11. Реж.потр.энер (MI 632 C, MI 632 PC):
При выбранной функции **GPRS** (настройка по умолчанию) робот-газонокосилка имеет постоянное Интернет-соединение, что обеспечивает доступ через приложение. (⇒ 10.) 
При выбранной функции **ECO** в целях экономии электроэнергии при перерывах в работе радиосвязь деактивируется, поэтому доступ к роботу-газонокосилке через приложение отсутствует. В приложении отображаются последние полученные данные.

11.12 Настройка датчика дождя
Для настройки 5-ступенчатого датчика нажать кнопку управления влево или вправо. Актуальное значение отображается в меню «Настройки» посредством штрихов. 
Чувствительность датчика дождя можно отрегулировать в соответствии с местными условиями и по желанию. При желании можно установить продолжительность ожидания роботом-газонокосилкой просыхания скашиваемого участка после дождя.


При **средней чувствительности** робот-газонокосилка готов к работе при нормальных внешних условиях. 


Переместить полосу дальше **влево** для кошения при более высокой влажности. При перемещении полоски до упора влево робот-газонокосилка работает даже при влажных условиях и не приостанавливает кошение, если на датчик попадают капли дождя. 

Переместить полосу дальше **вправо** для кошения при более низкой влажности. При перемещении полоски до упора вправо робот-газонокосилка косит только при полностью сухом датчике дождя. 


11.13 Настройка индикатора статуса


Для конфигурации индикатора статуса выбрать левую или правую индикацию посредством кнопки управления и подтвердить кнопкой ОК.

Заряд:
Индикация символа аккумулятора вместе с уровнем заряда в процентах 

Ост. время:
Оставшаяся длительность кошения на текущей неделе в часах и минутах 

Время и дата:
Актуальная дата и текущее время 

Время запуска:
Запуск следующего запланированного кошения 

Процессы кош.:
Количество всех законченных до этого времени процессов кошения 

Часы кошения:

Длительность всех законченных до этого времени процессов кошения



Участок пути:

Общее пройденное расстояние



Прием GPRS

(MI 632 C, MI 632 PC):

Уровень сигнала мобильной сети с обозначением сети. Небольшой символ «x» или знак вопроса обозначает отсутствие соединения робота-газонокосилки с Интернетом. (⇒ 11.3), (⇒ 11.9)



Прием GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):

GPS-координаты робота-газонокосилки. (⇒ 11.9)



11.14 Установка

1. Переустановка:

Мастер установки перезагружается, текущий план кошения удаляется. (⇒ 9.4)



2. Исходные точки:

Робот-газонокосилка начинает кошение либо от базовой станции (настройка по умолчанию), либо от одной из исходных точек.



Исходные точки устанавливаются в том случае,

- если требуется перемещение в определенную зону участка, так как она обрабатывается в недостаточной мере,

- если доступ к зонам имеется только через один проход. Для таких зон участка необходимо устанавливать как минимум по одной исходной точке.

MI 632 C, MI 632 PC:

Исходным точкам может быть присвоен радиус. В таком случае робот-газонокосилка в начале кошения у соответствующей исходной точки всегда совершает круг вокруг этой исходной точки. И лишь после обработки данной зоны он переходит к скашиванию остального участка.

- Установка исходных точек (⇒ 11.15)

3. Проверить край:

Тестовый запуск для проверки правильности укладки провода. Запускается этап мастера установки «Проверка установки». (⇒ 9.9)



Для проверки правильности укладки провода вокруг закрытых зон необходимо расположить робота-газонокосилку передней частью в направлении закрытой зоны на скашиваемом участке и запустить тест.

MI 632 C, MI 632 PC:

Во время объезда по краю определяется зона базы робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную зону базы. (⇒ 14.5)

4. Кош. по краям:

Определение частоты кошения по краям.



Никогда – установка по умолчанию

Один раз – край скашивается один раз в неделю.

Два раза – край скашивается два раза в неделю.

5. Дополн. участки:

Активирование дополнительных участков.



не активиров. – установка по умолчанию

активирован – устанавливается, если требуется кошение на дополнительных участках. При выборе команд «Запуск кошения» и «Запуск кошения с задержкой» необходимо выбрать скашиваемый участок (основной или дополнительный участок). (⇒ 15.5)

11.15 Установка исходных точек

Для установки следует либо

- запрограммировать исходные точки, либо
- выбрать нужную исходную точку и установить вручную.

Запрограм. исх.точки:

Все имеющиеся исходные точки будут удалены, и робот-газонокосилка проедет один круг вокруг скашиваемого участка вдоль ограничительного провода.



MI 632 C, MI 632 PC:

Во время ознакомительного объезда определяется зона базы робота-газонокосилки. При необходимости можно расширить уже сохраненную зону базы. (⇒ 14.5)

Во время передвижения можно остановить до 4 исходных точек, нажав кнопку ОК, затем робот-газонокосилка возвращается на базовую станцию. При необходимости процесс программирования можно прервать с помощью кнопки STOP. При наличии препятствий у края скашиваемого

участка движение прерывается. После согласования со станцией или после прерывания новые исходные точки сохраняются путем подтверждения кнопкой ОК. Сохраненным точкам присваивается частота запуска 15 %.

- При необходимости после программирования можно изменить частоту запуска.
- **MI 632 C, MI 632 PC:** При необходимости после программирования можно установить радиус. По умолчанию сохраненным исходным точкам радиус не присвоен.
- Если процесс программирования был завершен преждевременно, то робота-газонокосилку с помощью соответствующей команды следует отправить на базовую станцию. (⇒ 11.5)

Установка от 1 до 4 исходных точек:

Установка расстояния исходной точки от базовой станции и определение частоты запуска.

Расстояние соответствует расстоянию от базовой станции до исходной точки в метрах, замеренное по часовой стрелке.

Частота запуска может составлять от 0 % до 25 %. Данный параметр определяет, как часто должно начинаться кошение у этой исходной точки.

MI 632 C, MI 632 PC:

Вокруг исходной точки может быть установлен **радиус** от 1 м до 30 м.



Базовая станция

определена как **исходная точка 0**, из которой по умолчанию начинается кошение. Частота запуска соответствует вычисленному остаточному значению 100 %.



11.16 Безопасность

1. Блок. устр-ва
2. Уровень
3. Защита GPS (MI 632 C, MI 632 PC)
4. Изменить PIN-код
5. Звук. сигналы
6. Звуки меню
7. Блок. кнопок
8. Состык. iMow + база

1. Блок. устр-ва:

При нажатии кнопки ОК активируется блокировка устройства, робот-газонокосилка больше не запускается.

Робота-газонокосилку необходимо заблокировать перед любыми работами по техобслуживанию и очистке, перед транспортировкой, а также перед проверкой. (⇒ 5.2)

- Для отмены блокировки устройства нажать изображенную комбинацию кнопок (кнопку кошения и кнопку ОК).



2. Уровень:

Можно установить 4 уровня защиты, в зависимости от уровня активируются определенные блокировки и защитные устройства.



Нет:

Робот-газонокосилка не защищен.

Низк.:

Ввод PIN-кода для согласования робота-газонокосилки и базовой станции, а также для сброса устройства до заводских настроек; блокировка по времени активна.

Сред.:

По аналогии с уровнем «Низк.», но настройки можно изменять только после ввода PIN-кода.

Высок.:

По аналогии с уровнем «Сред.», но дополнительно к запросу PIN-кода активна защита от краж.



Компания VIKING рекомендует устанавливать один из уровней защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Выбрать нужный уровень и подтвердить с помощью кнопки ОК, при необходимости ввести 4-значный PIN-код.

Блок. сброса:

Запрос PIN-кода перед сбросом устройства до заводских настроек.

Блок. стыковки:

Запрос PIN-кода перед согласованием робота-газонокосилки и базовой станции.

Блок.по времени:

Запрос PIN-кода для изменения настройки, если PIN-код не вводился больше 1 месяца.

Защита настроек:

Запрос PIN-кода при изменении настроек.

ЗАЩ. ОТ КРАЖ:

Если косилку держать поднятой за ручку более 10 секунд, то появляется запрос PIN-кода. Если в течение 1

минуты не ввести PIN-код, включается аварийный звуковой сигнал, при этом автоматический режим деактивируется.

3. Защита GPS

(MI 632 C, MI 632 PC):



Включение и выключение контроля местоположения. (⇒ 5.10)



Компания VIKING рекомендует держать защиту GPS постоянно включенной.

Перед включением ввести **номер мобильного телефона** владельца в приложении (⇒ 10.) и установить один из уровней защиты робота-газонокосилки «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

4. Изменить PIN-код:

При необходимости можно изменить 4-значный PIN-код.



Пункт меню «Изменить PIN-код» появляется только при уровнях защиты «Низк.», «Сред.» или «Высок.».

- Ввести сначала старый PIN-код и подтвердить кнопкой ОК.
- Ввести новый 4-значный PIN-код и подтвердить кнопкой ОК.



Компания VIKING рекомендует записывать измененный PIN-код. Если PIN-код был введен неправильно 5 раз, то требуется 4-значный **Главный код**, кроме того, автоматический режим деактивируется.

Для создания главного кода необходимо сообщить специализированному центру VIKING 9-значный серийный номер и 4-значную дату, которая отображается в окне выбора.

5. Звук. сигналы:

Включение и выключение звукового сигнала, который раздается, если робот-газонокосилка задевает препятствие.



6. Звуки меню:

Включение и выключение звукового сигнала в виде щелчка, который раздается при открытии меню или подтверждении кнопкой ОК.



7. Блок. кнопок:

При включенной блокировке кнопками пульта управления можно пользоваться только в том случае, если вначале нажать кнопку **Назад** и удерживать ее, а затем нажать кнопку управления **Вперед**.



Блокировка кнопок активируется через 2 минуты после последнего нажатия какой-либо кнопки.

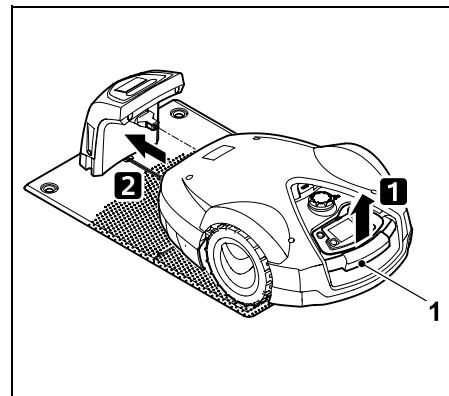
8. Состык. iMow + база:

После первого запуска робот-газонокосилка работает только вместе с базовой станцией, входящей в комплект поставки.



После замены базовой станции или электронных компонентов робота-газонокосилки, а также для запуска робота-газонокосилки на следующем скашиваемом участке с другой базовой станцией необходимо выполнять согласование робота-газонокосилки и базовой станции.

- Установить базовую станцию и подсоединить ограничительный провод. (⇒ 9.5), (⇒ 9.7)



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- После нажатия кнопки ОК ввести PIN-код, затем робот-газонокосилка ищет сигнал провода и автоматически сохраняет его. Процесс занимает несколько минут. (⇒ 9.8)



PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

11.17 Сервис

1. Замена ножа:

Установка нового ножа косилки подтверждается кнопкой ОК.



Если нож находится в эксплуатации более 200 часов, появляется сообщение «Заменить нож косилки». (⇒ 16.4)

2. Искать обрыв провода:

Если на базовой станции мигает красный светодиод, то ограничительный провод оборван.

(⇒ 13.1)

С помощью ОК активируется мастер установки для поиска места обрыва.

- Искать обрыв провода (⇒ 16.6)

3. Сброс настроек:

При нажатии ОК робот-газонокосилка возвращается к заводским установкам, мастер установки запускается заново. (⇒ 9.4)

- После нажатия кнопки ОК вводится PIN-код.



PIN-код при уровне защиты «Нет» не требуется.

12. Ограничительный провод



Перед укладкой ограничительного провода, особенно перед первой его установкой, следует прочитать всю главу и точно спланировать укладку провода.



Выполнить первую настройку, используя мастер установки. (⇒ 9.)

Если Вам требуется поддержка, то в специализированном центре VIKING Вам с удовольствием окажут помощь при подготовке скашиваемого участка и установке ограничительного провода.

Перед окончательной фиксацией ограничительного провода проверить его прокладку. (⇒ 9.9) Подгонка проложенного провода требуется, как правило, в области проходов, в узких местах или закрытых зонах.

Подгонка может потребоваться,

- если технические возможности робота-газонокосилки ограничены, например, из-за очень узких проходов или прокладки провода рядом с металлическими предметами или по газонному участку, под которым имеется металл,
- если скашиваемый участок специально переделан под использование робота-газонокосилки.

12.1 Планирование укладки ограничительного провода



Учитывать **примеры установки** в конце «Инструкции по эксплуатации». (⇒ 27.)
Закрытые зоны, проходы, дополнительные зоны и запасы провода в ходе укладки ограничительного провода следует устанавливать одновременно, чтобы исключить последующую корректировку.

- Задать **местоположение базовой станции** (⇒ 9.5)
- Убрать **препятствия** на скашиваемом участке или предусмотреть закрытые зоны. (⇒ 12.8)
- Ограничительный провод должен укладываться непрерывным контуром вокруг всего скашиваемого участка – максимальная длина **500 м**.

• Проходы и дополнительные зоны:

Для кошения в автоматическом режиме все области скашиваемого участка соединить **проходами**. (⇒ 12.10)

Если для этого не хватает места, то следует создать **дополнительные зоны**. (⇒ 12.9)

- При укладке ограничительного провода соблюдать следующие **расстояния** (⇒ 12.3):
9 см от препятствий, пригодных для движения (например, дорожки)
18 см в проходах
27 см от высоких препятствий (например, стен, деревьев)
54 см минимальное расстояние в узких местах
100 см от водных поверхностей и возможных мест падения (бордюров, уступов)
- **Углы:**
Исключать укладку в местах с острыми углами (меньше 90°)
- **Запасы провода:**
Для облегчения последующего изменения прокладки ограничительного провода необходимо выполнить несколько запасов провода. (⇒ 12.11)

12.2 Составление схемы скашиваемого участка



При установке робота-газонокосилки и базовой станции рекомендуется составить схему скашиваемого участка. Для этого предусмотрена одна страница в начале данной инструкции по эксплуатации. Эту схему следует актуализировать в соответствии с появляющимися изменениями.

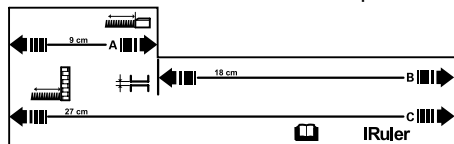
Содержание схемы:

- **Контур скашиваемого участка** с важными препятствиями, границы и возможные закрытые зоны, в которых не разрешается работать роботу-газонокосилке. (⇒ 27.)
- Расположение **базовой станции** (⇒ 9.5)
- Размещение **ограничительного провода**
За короткий срок ограничительный провод врастает в почву и его больше не видно. Особенно важно пометить укладку провода вокруг препятствий. (⇒ 9.6)
- Расположение **соединителей провода**
Через короткое время используемые соединители проводов более не видны. Их расположение следует записать, чтобы при необходимости была возможность заменить их. (⇒ 12.12)

12.3 Шаблон для измерения

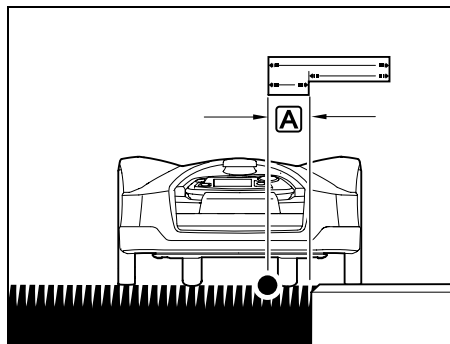
Замер расстояния:

Чтобы ограничительный провод проложить на правильном расстоянии до кромки газона и до препятствий, для замера расстояний необходимо использовать шаблон для измерения.



A – 9 см

Расстояние между кромкой скашиваемого участка и ограничительным проводом.



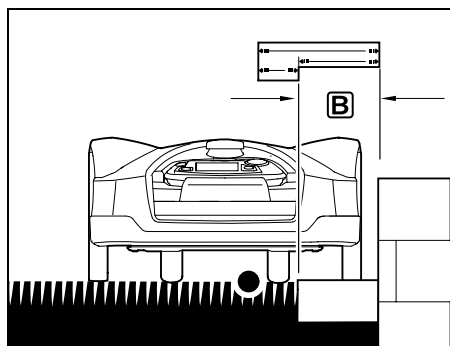
Роботу-газонокосилке разрешается двигаться, находясь одним задним колесом за пределами скашиваемого участка, при этом газон скашивается до кромки.

B – 18 см

Расстояние между проводами в проходах. (⇒ 12.10)

Проход служит для соединения нескольких скашиваемых участков или для преодоления узких мест.

Минимальная ширина пригодных для передвижения бордюрных камней.



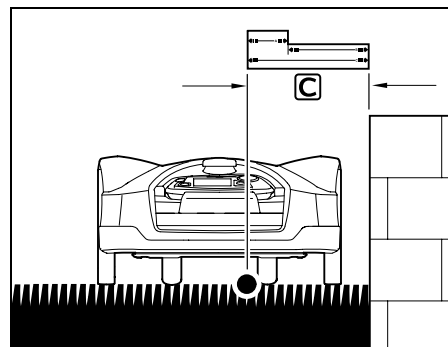
Ширина пригодных для передвижения бордюрных камней должна составлять не менее 18 см.



Ограничительный провод прокладывать снаружи углов на большом расстоянии от бордюрных камней. (⇒ 9.6)
При необходимости использовать более широкие бордюрные камни.

C – 27 см

Расстояние между препятствием и ограничительным проводом.

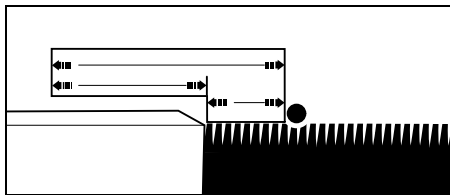


Робот-газонокосилка должен передвигаться полностью внутри скашиваемого участка и не должен задевать препятствие.

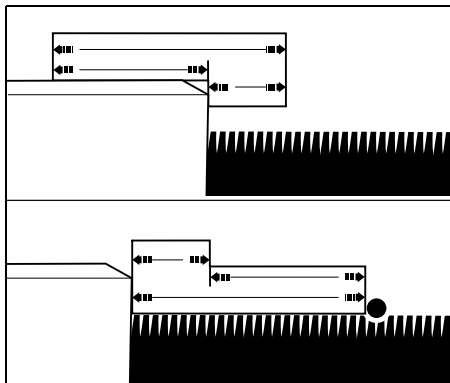
Двойное расстояние **C** (54 см, что соответствует 2-м длинам шаблонов для измерения или ширине устройства) – это минимальное расстояние между проводами в узких местах. (⇒ 12.4)

Замер высоты препятствий:

Робот-газонокосилка также может передвигаться по препятствиям, если высота преодолеваемого препятствия меньше 3 см. Выступ на шаблоне для измерения точно соответствует этой высоте.



Препятствие ниже 3 см: Проложить ограничительный провод на расстоянии **A** = 9 см.



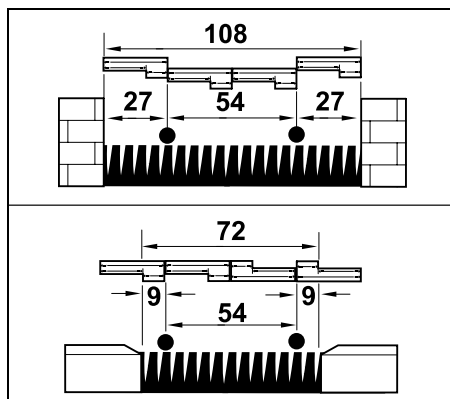
Препятствие выше 3 см: Проложить ограничительный провод на расстоянии **C** = 27 см.

i При необходимости установить **высоту срезания** так, чтобы робот-газонокосилка не задевала препятствия косилочным механизмом. Если установлена минимальная высота срезания, робот-газонокосилка может преодолевать препятствия высотой менее 3 см.

12.4 Узкие места

Робот-газонокосилка проезжает все узкие места автоматически, если соблюдается минимальное расстояние до провода. Более узкие зоны скашиваемого участка надо выделить посредством соответствующего укладывания ограничительного провода.

Если два скашиваемых участка соединены узким проезжаемым коридором друг с другом, то можно установить проход. (⇒ 12.10)



Минимальное расстояние до провода составляет **54 см**, это соответствуют двум длинам шаблона для измерения или ширине устройства.

В результате в **узких местах** необходимо соблюдать следующее:

- между высокими препятствиями с высотой более 3 см (например, стены) **108 см**,
- между препятствиями, по которым можно передвигаться, с высотой менее 3 см (например, дорожки) **72 см**.

12.5 Укладка ограничительного провода

i Использовать только оригинальные фиксаторы и оригинальный ограничительный провод.

Направление укладки провода можно выбирать по потребности (по часовой стрелки или против часовой стрелки).



Запрещается вытаскивать фиксаторы с помощью ограничительного провода – для этого всегда применять подходящий инструмент (например, пассатижи).

Составить схему укладки ограничительного провода. (⇒ 12.2)

Ограничительный провод можно также закапывать в канавку для кабеля на глубину до 10 см.

- Установить базовую станцию. (⇒ 9.5)
- Ориентируясь на базовую станцию, уложить ограничительный провод вокруг скашиваемого участка и вокруг возможно имеющих препятствий (⇒ 12.8), затем закрепить его на почве фиксаторами. Проверять расстояния с помощью шаблона для измерения. (⇒ 12.3) Соблюдать указания в главе «Первая установка». (⇒ 9.6)
- Подсоединить ограничительный провод. (⇒ 12.6)


12.6 Подсоединение ограничительного провода

- Вынуть сетевой штекер и затем снять крышку базовой станции. 
- Вложить ограничительный провод в кабелепроводы опорной пластины, вставить его в цоколь, установить разъем и подсоединить к базовой станции. Соблюдать указания в главе «Первая установка». (⇒ 9.7)
- Установить крышку базовой станции и затем вставить сетевой штекер. 
- Проверить сигнал провода. (⇒ 13.1)
- Проверить парковку. (⇒ 15.7) При необходимости откорректировать положение ограничительного провода в зоне базовой станции.

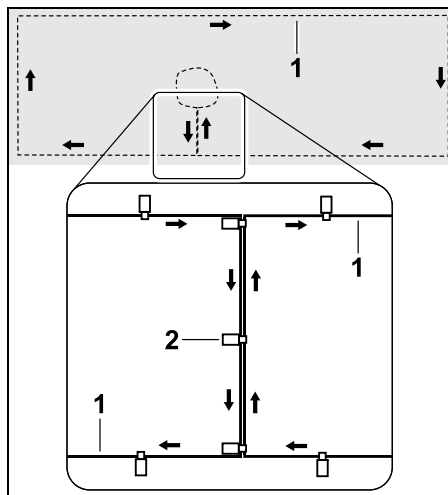
12.7 Создание соединительных участков

Робот-газонокосилка игнорирует сигнал ограничительного провода, если провода укладываются параллельно и близко друг к другу. Соединительные участки должны быть созданы,

- если должны быть установлены дополнительные зоны. (⇒ 12.9)
- если необходимы закрытые зоны. (⇒ 12.8)

 Компания VIKING рекомендует прокладывать соединительные участки вместе с соответствующими закрытыми зонами или дополнительными зонами по ходу укладки провода.

При необходимости удлинить ограничительный провод, его необходимо разделить, добавить провод необходимой длины, а концы проводов скрепить с помощью соединителей провода, имеющихся в поставке. (⇒ 12.12)



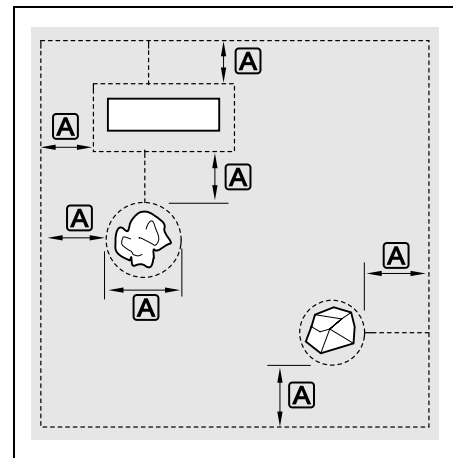
На соединительных участках ограничительный провод (1) укладывается параллельно, не разрешается перекрещивание проводов и близкое расположение их друг к другу. Соединительные участки следует закрепить на почве достаточным количеством фиксаторов (2).

12.8 Установка закрытых зон

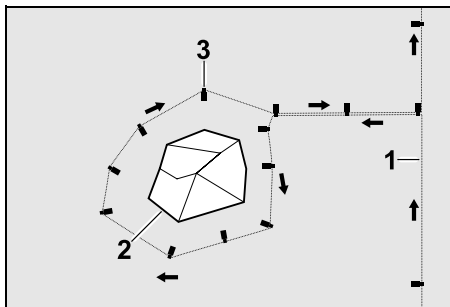
Чтобы робот-газонокосилка не задевал препятствия, высота которых ниже 10 см, или те, которые являются недостаточно устойчивыми, чтобы выдержать столкновение, требуется установить закрытые зоны.

Компания VIKING рекомендует

- либо окружать препятствия закрытыми зонами, либо убирать их.
- Закрытые зоны после первой установки или изменений при укладке провода необходимо проверять с помощью команды «Проверить край». (⇒ 11.14)



Закрытые зоны должны иметь **минимальный диаметр 54 см** и **расстояние до контура кошения A** должно быть больше 54 см. 54 см соответствуют длине двух шаблонов для измерения.



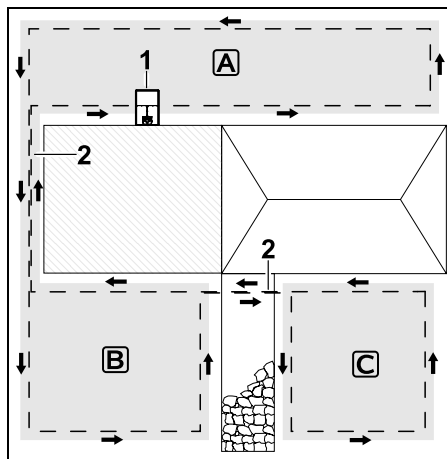
Проложить ограничительный провод (1) от края кошения к препятствию на правильном расстоянии (использовать шаблон для измерения) вокруг препятствия (2) и закрепить его к почве достаточным количеством фиксаторов (3). Затем проложить ограничительный провод обратно к краю кошения.

Между препятствием и окантовкой ограничительные провода следует укладывать **параллельно и без перекрещивания**, образуя соединительный участок. (⇒ 12.7)

12.9 Дополнительные участки

Дополнительные участки – это зоны скашиваемого участка, которые робот-газонокосилка не может обрабатывать **полностью в автоматическом режиме**, так как эти зоны разделены между собой. Таким образом, несколько отдельных скашиваемых участков можно окружить по периметру одним ограничительным проводом. Робота-газонокосилку необходимо вручную переносить с одного скашиваемого участка на другой. Процесс кошения запускается

командами «Запуск кошения» (⇒ 11.5) или «Запуск кошения с задержкой» (⇒ 11.5).



Базовая станция (1) устанавливается на скашиваемом участке **A**, который обрабатывается полностью в автоматическом режиме согласно плану кошения.

Дополнительные участки **B** и **C** соединены со скашиваемым участком **A** соединительными участками (2). На всех участках ограничительный провод должен укладываться в одном и том же направлении, на соединительных участках не допускается перекрещивание ограничительного провода.

- Активировать дополнительные участки в меню «Настройки – Установка». (⇒ 11.14)

12.10 Проходы

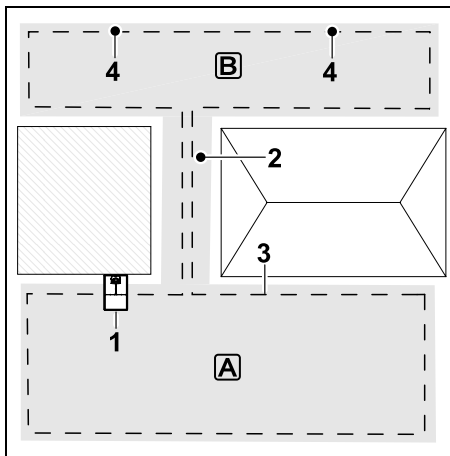
Если требуется скосить несколько участков (например, скашиваемые участки перед домом и позади дома), то для соединения можно установить проход. Таким образом, можно все скашиваемые участки обрабатывать **автоматически**.



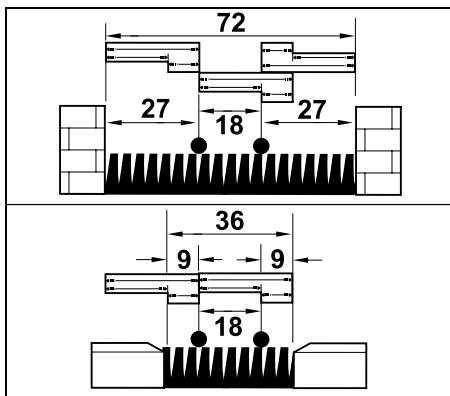
В проходах газонный участок скашивается только при объезде ограничительного провода. В случае необходимости активизировать автоматическое кошение по краям или регулярно скашивать зону прохода вручную. (⇒ 11.5), (⇒ 11.14)

Необходимые условия:

- **Минимальная ширина** между жесткими препятствиями в зоне прохода 72 см, между дорожками, пригодными для передвижения, 36 см.
- По проходу можно свободно проезжать.
- В зоне второго скашиваемого участка определена хотя бы одна **исходная точка**. (⇒ 11.15)



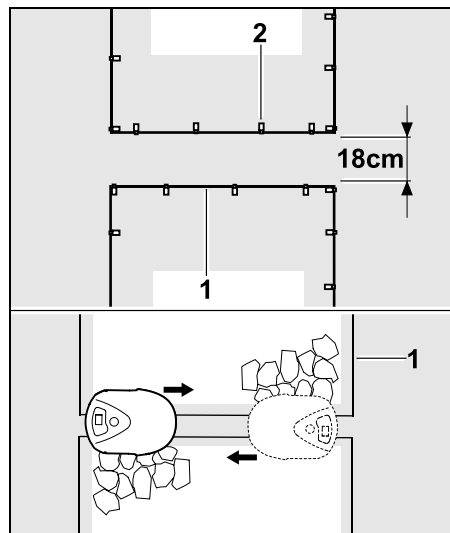
Базовая станция (1) устанавливается внутри скашиваемого участка **А**. Скашиваемый участок **Б** соединен со скашиваемым участком **А** проходом (2). Робот-газонокосилка может двигаться по ограничительному проводу (3) непрерывно. Для обработки скашиваемого участка **Б** определены исходные точки (4). (⇒ 11.15) Отдельные процессы кошения начинаются у исходных точек в зависимости от настройки (частота запуска).



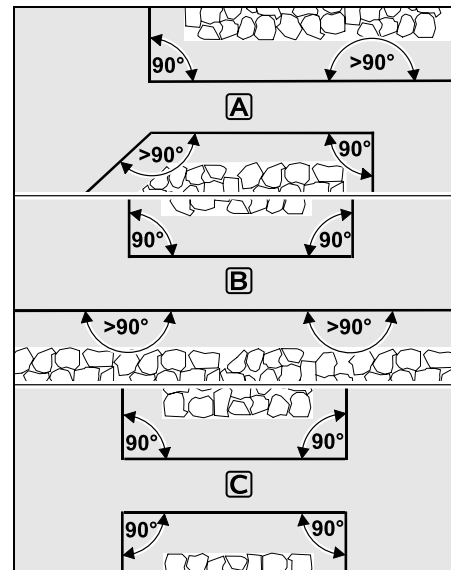
Расстояние между проводами в проходах составляет всегда **18 см**.

В результате необходимо соблюдать следующее:

- между высокими препятствиями с высотой более 3 см (например, стены, забор) **72 см**,
- между дорожками или препятствиями с высотой менее 3 см, по которым можно передвигаться, должно быть **36 см**.



В проходах ограничительный провод (1) укладывается параллельно на расстоянии 18 см и закрепляется достаточным количеством фиксаторов (2) на почве.

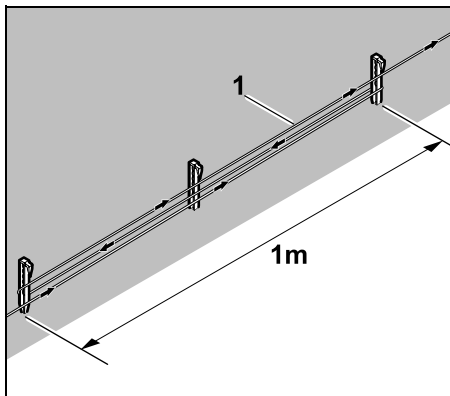


А, В, С – примеры для проходов.

i Ограничительный провод не укладывать в местах с острыми углами (меньше 90°).

12.11 Установка запасов провода

Установленные на определенном расстоянии запасы провода облегчают последующее изменение положения базовой станции или расположения ограничительного провода. Установка запасов провода особенно требуется вблизи сложных проходов.

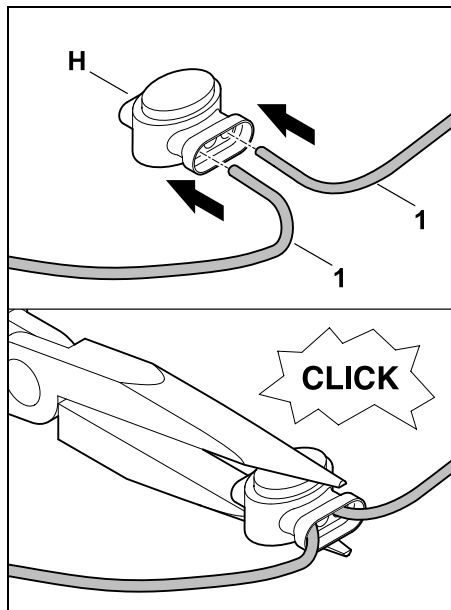


Уложить ограничительный провод (1) между 2-мя фиксаторами, расположенными на расстоянии прибл. 1 м, как показано на рисунке. Закрепить запас провода посередине на почве с помощью дополнительного фиксатора.

12.12 Применение соединителей проводов

Для удлинения ограничительного провода или соединения свободных концов провода разрешается применять только заполненные гелем соединители провода, имеющиеся в комплекте поставки. Они предотвращают преждевременный износ (например, коррозию на концах провода) и гарантируют оптимальное соединение.

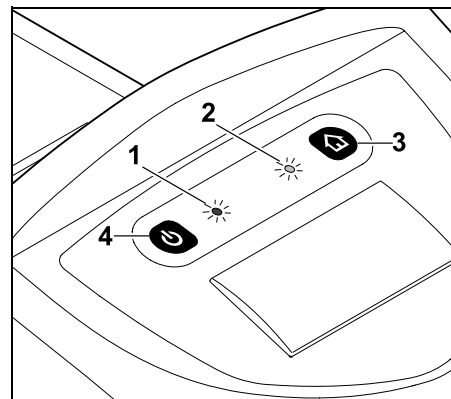
Отметить местоположение соединителя провода на схеме скашиваемого участка. (⇒ 12.2)



Свободные концы провода (1) следует вставлять в соединитель провода (H) до упора. Сдавить соединитель провода подходящими клещами – следить за правильным защелкиванием.

13. Базовая станция

13.1 Элементы управления базовой станции



Красный светодиод (1) и зеленый светодиод (2) информируют о статусе базовой станции и сигнале провода. Во время кошения робот-газонокосилку можно вернуть на базовую станцию, нажав кнопку Home (3). С помощью кнопки Вкл./Выкл. (4) можно включать и выключать базовую станцию и вместе с ней сигнал провода.

- Красный светодиод горит
- ⚡ Красный светодиод мигает
- Зеленый светодиод горит
- ⚡ Зеленый светодиод мигает
- Светодиод выключен

Действие	Крас- ный	Зеле- ный
Режим ожидания	○	○
Сигнал провода ОК	●	○
Зарядка	○	○
Вызов базы	●	☀
Обрыв провода	☀	○
Поиск обрыва провода	☀	●
Ошибка	☀	☀

Кнопка Home:

Во время кошения нажатие кнопки Home активирует команду «Вызов базы».

Робот-газонокосилка заканчивает кошение, находит ограничительный провод и возвращается на базовую станцию, чтобы зарядить аккумулятор. В текущий период активного времени кошение больше не производится.



Вызов базы остается активным до тех пор, пока робот-газонокосилка не вернется на базовую станцию или не будет повторно нажата Кнопка Home.

Кнопка Вкл./Выкл.:

Для автоматической обработки скашиваемого участка не требуется нажатие кнопки Вкл./Выкл. Включение или выключение сигнала провода осуществляется полностью автоматически.

Если робот-газонокосилка не находится на базовой станции, то при нажатии кнопки Вкл./Выкл. происходит активация базовой станции. Сигнал

провода остается активным в течение 48 часов, если робот-газонокосилка не вернулся на базовую станцию ранее.

При текущей работе сигнал провода выключается после нажатия и удерживания кнопки в течение 3 секунд, тогда робот-газонокосилка остается стоять на скашиваемом участке. На дисплее робота-газонокосилки появляется соответствующее сообщение.

14. Рекомендации по кошению

14.1 Общие сведения

Робот-газонокосилка разработан для автоматической обработки газонных участков. При этом за счет последовательной обработки газона трава на нем всегда остается короткой. Результатом является красивый газон с густой травой.

Газонные участки, которые прежде не скашивались обычной газонокосилкой, выглядят аккуратно подстриженными лишь только после нескольких проходов. При более высокой траве качественное срезание травы на газоне обеспечивается лишь после нескольких проходов при кошении.

При жарком и сухом климате не следует слишком коротко подрезать траву, так как иначе газоны на солнце выгорают и приобретают непривлекательный вид.

Наиболее красивый вид постриженного газона достигается в результате использования острого ножа, поэтому нож необходимо регулярно заменять.

14.2 Мульчирование

Робот-газонокосилка является мульчирующей косилкой.

При мульчировании стебли травы сначала срезаются и затем измельчаются в корпусе косилочного механизма. После этого они попадают обратно на газон, где частицы травы остаются лежать и перегнивать.

Мелкоизмельченная трава возвращает газону органические питательные вещества, выполняя роль натурального удобрения. Потребность в удобрениях значительно уменьшается.

14.3 Активное время

В период активного времени роботу-газонокосилке разрешается покинуть базовую станцию и скашивать газон. В это время проходят **процессы кошения, зарядки и перерывы в работе**. Робот-газонокосилка распределяет необходимые процессы кошения и зарядки автоматически по имеющимся промежуткам времени.

При установке периоды активного времени автоматически распределяются на всю неделю. Учитываются резервы времени, таким образом, гарантирован оптимальный уход за газонами, даже в том случае, если отдельные процессы кошения не могут быть выполнены (например, из-за дождя).



Запрещено присутствие посторонних лиц в зоне кошения в периоды активного времени. Следует соответственно планировать активное время. Кроме того, учитывайте муниципальные предписания по использованию роботов-газонокосилок, а также указания в главе «Техника безопасности» (⇒ 6.) и при необходимости изменяйте периоды активного времени в меню «План кошения». (⇒ 11.7) Прежде всего, Вы должны узнать в ответственном ведомстве, в какое дневное и ночное время разрешается работать устройству.

14.4 Длительность кошения

Длительность кошения информирует, сколько часов в неделю должен скашиваться газон. Ее можно увеличить или сократить в настройках на неделю (⇒ 11.8).

Длительность кошения соответствует времени, в течение которого робот-газонокосилка косит газон. При этом время, в течение которого заряжается аккумулятор, не учитывается.

При первой установке робот-газонокосилка автоматически определяет длительность кошения, исходя из указанного размера скашиваемого участка. Это ориентировочное значение рассчитано на обычный газон в условиях сухой погоды.

Производительность:

Для обработки участка площадью 100 м² роботу-газонокосилке требуется:

MI 632, MI 632 C:	85 минут
MI 632 P, MI 632 PC:	65 минут

14.5 Зона базы (MI 632 C, MI 632 PC)

Робот-газонокосилка определяет свое местоположение с помощью встроенного GPS-приемника. При каждом тесте для проверки правильной укладки провода (⇒ 9.9) и в ходе программирования исходных точек (⇒ 11.15) робот-газонокосилка запоминает координаты самой западной, восточной, южной и северной точек.

Данный участок определяется как зона базы, в которой разрешено работать роботу-газонокосилке. Координаты обновляются в ходе каждого повторного теста.

Если робот-газонокосилка покидает зону базы, при активированной **защите GPS** зарегистрированному пользователю поступает соответствующее уведомление по SMS и электронной почте, кроме того, на дисплее робота-газонокосилки появляется запрос на ввод PIN-кода.

14.6 Ручной режим кошения

Не включать нож косилки в высокой траве или при самой низкой высоте срезания!

Работа-газонокосилку разрешается эксплуатировать только тогда, когда частота вращения двигателя косилки снижается незначительно. Если частота вращения уменьшается или робот-газонокосилка движется медленнее, то следует выбрать более высокий уровень высоты срезания.

15. Введение устройства в работу

15.1 Подготовка



Для **первой установки** предназначен мастер установок. (⇒ 9.)

- Установить базовую станцию (⇒ 9.5)
- Затем уложить ограничительный провод (⇒ 9.6) и подсоединить его (⇒ 9.7)
- Убрать посторонние предметы (например, игрушки, инструменты) со скашиваемого участка.
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Настроить время и дату (⇒ 11.11)
- Проверить план кошения и при необходимости изменить. Прежде всего, следует убедиться, что в опасной зоне в периоды активного времени не будет посторонних лиц. (⇒ 11.6)



Перед использованием робота-газонокосилки очень высокую траву следует немного подстричь обычной газонокосилкой (например, после продолжительного перерыва).

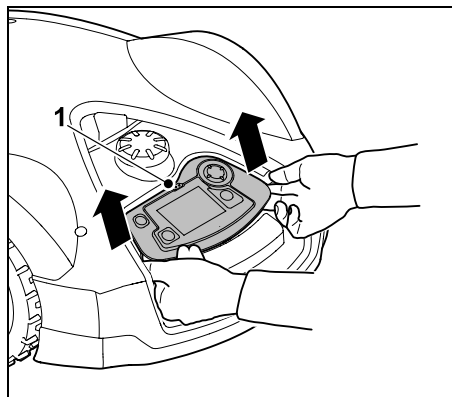
15.2 Снятие и установка пульта управления

При необходимости пульт управления можно вынимать из робота-газонокосилки, чтобы косить вручную или, например, изменять программирование.

Автоматический режим работы робота-газонокосилки возможен только с установленным пультом управления.

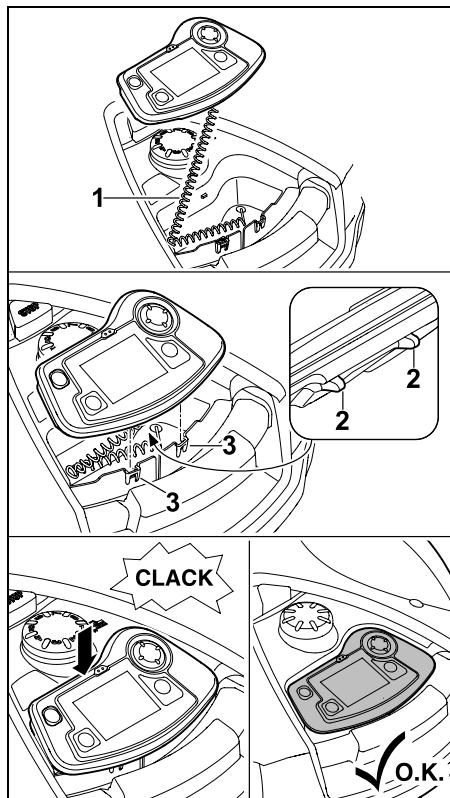
Снятие пульта управления:

- Перед тем как достать пульт управления во время кошения нужно нажать кнопку STOP.



Приподнять пульт управления (1) за заднюю часть и вынуть его из робота-газонокосилки. Он остается соединенным с устройством спиральным кабелем.

Установка пульта управления:



Убрать спиральный кабель (1) в отсек корпуса. Наклонить пульт управления слегка назад, вставить фиксирующие выступы (2) в выемки корпуса (3), затем надавить на пульт управления вперед и защелкнуть его.

15.3 Изменение программирования

Текущее программирование можно посмотреть в **Плане кошения** или в зависимости от модели MI 632 C, MI 632 PC в **приложении VIKING iMow**. (⇒ 11.6)

План кошения рассчитывается при установке или составлении нового плана кошения на основании размера скашиваемого участка.

Периоды **активного времени** и **длительность кошения** можно изменять индивидуально, а требуемые процессы кошения автоматически соотносятся с возможными периодами активного времени. При необходимости в период активного времени выполняется также несколько процессов: кошение и зарядка. По желанию кромка скашиваемого участка автоматически скашивается через определенные промежутки времени. (⇒ 11.14)

В течение дня возможны три различных периода активного времени. (⇒ 11.6)

Если робот-газонокосилка должен заезжать в определенные зоны скашиваемого участка, то следует установить специальные исходные точки. (⇒ 11.15)

i При определенных обстоятельствах (например, при хорошей погоде или больших интервалах времени) для оптимального ухода за газоном используются не все периоды активного времени.

Изменение периодов **активного времени**: (⇒ 11.7)

- Дополнительные периоды активного времени для последующих процессов кошения
- Изменение интервалов времени, например, чтобы не осуществлять кошение утром или в ночное время.

- Отмена отдельных периодов активного времени, так как скашиваемый участок используется, например, для вечеринки.

Увеличение **длительности кошения**:
(⇒ 11.8)

- Есть зоны, которые скашиваются в недостаточной мере, например, из-за очень ломаной формы скашиваемого участка.
- Интенсивный рост травы в период роста
- Особенно густая трава на газоне

Уменьшение **длительности кошения**:
(⇒ 11.8)

- Замедленный рост травы из-за жары, холода или засухи

Составление **нового плана кошения**:
(⇒ 11.8)

- Размер скашиваемого участка изменился.

Переустановка: (⇒ 11.14)

- Новое месторасположение базовой станции
- Первый запуск на новом скашиваемом участке

15.4 Кошение в автоматическом режиме

- Включение автоматического режима: При включенном автоматическом режиме на дисплее рядом с символом аккумулятора отображается символ автоматического режима. (⇒ 11.5)



- **Запуск** процессов кошения: Процессы кошения автоматически соотносятся с доступными периодами активного времени. (⇒ 14.3)
- **Завершение** процессов кошения: Если аккумулятор разряжен, то робот-газонокосилка автоматически возвращается на базовую станцию. (⇒ 15.7)
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)
Текущий процесс кошения можно также сразу завершить на базовой станции с помощью **кнопки Home**. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)



На скашиваемых участках, на которые робот-газонокосилка попадает через **проход**, обработка выполняется только в том случае, если на этом участке определены исходные точки.

15.5 Кошение независимо от периодов активного времени

Скашиваемые участки с базовой станцией:

- Для обработки зоны скашиваемого участка, в которую можно попасть только через один **проход**, робота-газонокосилку необходимо принести или перевезти в эту зону.


- Немедленное кошение: Активировать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.
- Кошение с задержкой: Активировать команду **Запуск кошения с задержкой**. (⇒ 11.5)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Запуск кошения с помощью приложения. (⇒ 10.)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- Завершение кошения вручную: Текущий процесс кошения может быть всегда прерван с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)
Текущий процесс кошения можно также сразу завершить на базовой станции с помощью **кнопки Home**. (⇒ 13.1)
MI 632 C, MI 632 PC:
Кроме того, процесс кошения можно завершить с помощью приложения, отправив робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)




При необходимости робота-газонокосилка подзаряжает аккумулятор и затем продолжает кошение до окончания заданного времени.

Дополнительные участки:

- Перенести или перевезти работающего газонокосилку на дополнительный участок.
- Активировать дополнительный участок. (⇒ 11.14)
- Немедленное кошение:
Активировать команду **Запуск кошения** (⇒ 11.5) или нажать **кнопку кошения**.
Кошение начинается немедленно и продолжается до установленного времени.
- Кошение с задержкой:
Активировать команду **Запуск кошения с задержкой**. (⇒ 11.5)
Кошение начинается в установленное время запуска и продолжается до окончания заданного времени.
- Завершение кошения:
При наступлении заданного времени робот-газонокосилка доезжает до ограничительного провода и останавливается. Принести устройство на базовую станцию для зарядки аккумулятора и подтвердить отображенное сообщение. (⇒ 24.)
Текущий процесс кошения может быть всегда прерван вручную с помощью **кнопки STOP**. (⇒ 5.1)

 Если аккумулятор разрядился до истечения заданного времени, процесс кошения сокращается на соответствующий промежуток времени.

15.6 Ручной режим кошения

 Датчик столкновений и ограничение кромок во время ручного режима скашивания не активированы.

- При необходимости зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Вынуть пульт управления (⇒ 15.2)
- Активировать команду **Ручное управление** (⇒ 11.5)
- Робот-газонокосилка движется и управляется с помощью кнопки управления. Для переднего хода имеются 2 скорости:
медленно – легким нажатием кнопки, **быстро** – сильным нажатием кнопки.
- Перед включением ножа косилки следить за достаточным расстоянием ног от косилочного механизма – всегда идти позади робота-газонокосилки. (⇒ 4.2)
- Для включения ножа косилки следует большим пальцем правой руки нажать **кнопку OK** и удерживать ее в нажатом положении, а затем большим пальцем левой руки нажать **кнопку кошения**. Пока нажата кнопка кошения, нож косилки работает.
- Во время ручного кошения следует удерживать большим пальцем левой руки кнопку кошения, а правой рукой приводить в действие кнопку управления.
- Для выключения ножа косилки отпустить кнопку кошения.




- После ручного кошения зарядить аккумулятор. (⇒ 15.8)


15.7 Парковка робота-газонокосилки

Парковка в автоматическом режиме:

Робот-газонокосилка автоматически заезжает на базовую станцию, если истекло активное время или разряжен аккумулятор.

Принудительная парковка:

- Если требуется установить пульт управления в косилку (⇒ 15.2)
- Если требуется включить базовую станцию (⇒ 13.1) 
- Активировать команду **На базовую станцию**. (⇒ 11.5)
Во время кошения можно также нажать **кнопку Home** на базовой станции. 
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
В приложении отправить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 10.)
- После установки на базовой станции все светодиоды должны погаснуть. (⇒ 13.1)

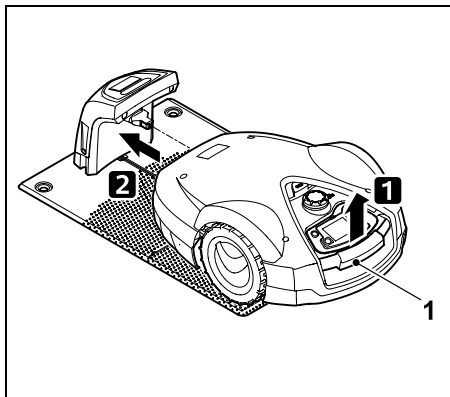
 После парковки в текущий период активного времени кошение больше не производится.

Ручной режим парковки:

- С помощью пульта управления отправить робота-газонокосилку на базовую станцию – для этого извлечь пульт управления (⇒ 15.2) и активировать команду **Ручное управление** (⇒ 11.5).

или

- Вручную переместить робота-газонокосилку к базовой станции.



Приподнять робота-газонокосилку за ручку (1) и разгрузить приводные колеса. Переместить устройство на передних колесах на базовую станцию.

- Вставить пульт управления (⇒ 15.2)
- После установки на базовой станции все светодиоды должны погаснуть. (⇒ 13.1)

15.8 Зарядка аккумулятора



Аккумулятор следует заряжать только с помощью базовой станции. Запрещается извлекать аккумулятор и заряжать его во внешнем зарядном устройстве.

Автоматическая зарядка:

При **кошении** зарядка выполняется автоматически в конце каждого кошения, если робот-газонокосилка встает на базовую станцию.



После установки на базовой станции все светодиоды должны погаснуть. (⇒ 13.1)

Ручной запуск процесса зарядки:

- После работы на **дополнительных участках** перенести и установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.7)
- После **прерывания кошения** установить робота-газонокосилку на базовую станцию. (⇒ 15.7)
- При необходимости вывести робота-газонокосилку из режима ожидания нажатием любой кнопки. Процесс зарядки запускается автоматически.

Процесс зарядки:

Во время зарядки в пункте **Инд. статуса** отображается текст «Аккумулятор заряжается».



Во всех остальных меню в информационном поле дисплея появляется символ сетевого штекера вместо символа аккумулятора.



Процесс зарядки может длиться разное время и автоматически приводится в соответствие со следующим кошением.



При проблемах с зарядкой на дисплее появляется соответствующее сообщение. (⇒ 11.9)

Зарядка производится автоматически лишь после падения напряжения в аккумуляторе ниже определенного значения.

Заряд:

На **индикаторе статуса** можно узнать уровень заряда, если выбрана соответствующая индикация. (⇒ 11.13)



Во всех остальных меню **символ аккумулятора** в информационном поле дисплея служит для индикации уровня заряда. (⇒ 11.3)



16. Техническое обслуживание



Опасность получения травм!

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Техобслуживание и ремонт» (⇒ 6.9), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности.

Перед всеми работами по техобслуживанию или очистке следует активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)



Перед началом работ по техобслуживанию на базовой станции вынуть сетевой штекер.



При всех работах по техобслуживанию одевать перчатки, в особенности при работах с ножом косилки.



16.1 График технического обслуживания

Интервалы технического обслуживания рассчитываются в зависимости от наработки устройства.

Соответствующий счетчик «Часы кошения» можно вызвать в меню «Информация». (⇒ 11.9)

Следует точно соблюдать указанные интервалы технического обслуживания.

Работы по техническому обслуживанию в дни с активным временем:

- Произвести визуальную проверку общего состояния устройства и базовой станции.
- Проверить индикацию на дисплее – текущее время и запуск следующего кошения.
- Проверить скашиваемый участок, при необходимости убрать посторонние предметы с участка.
- Проверить зарядку аккумулятора. (⇒ 15.8)

Еженедельные работы по техническому обслуживанию:

- Очищать устройство. (⇒ 16.2)
- Проверять визуально отсутствие повреждений на ноже косилки, креплении ножа и косилочном механизме (насечки, трещин, изломы и т. п.), а также степень износа ножа. (⇒ 16.3)

Через каждые 200 часов:

- Заменить нож косилки. На дисплее появляется соответствующее напоминание. (⇒ 16.4)

Ежегодные работы по техобслуживанию:

- Компания VIKING рекомендует выполнять ежегодную инспекцию в зимний период в специализированном центре VIKING. При этом особое внимание при техобслуживании уделяется аккумулятору, электронным блокам и программному обеспечению.

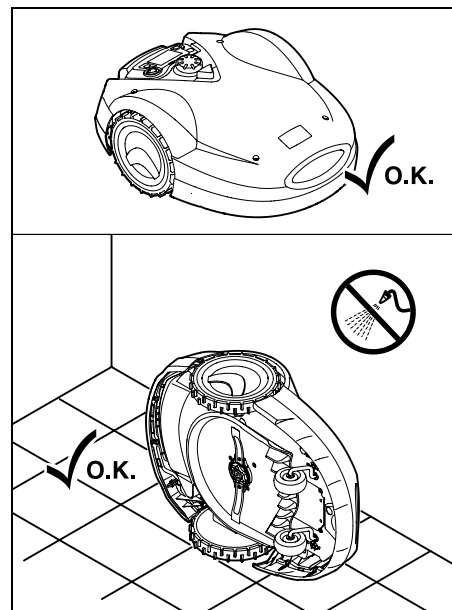


Чтобы специализированный центр мог выполнить все работы по техобслуживанию надлежащим образом, следует установить уровень защиты «Нет» или сообщить сотрудникам центра используемый PIN-код.

16.2 Очистка устройства

Тщательный уход за устройством защищает его от повреждений и увеличивает срок его службы.

Положение для очистки и технического обслуживания:



Для очистки **верхней поверхности устройства** (кожуха, пульта управления) устройство следует горизонтально поставить на ровном и твердом основании. Для очистки **нижней поверхности устройства** (ножа косилки, косилочного механизма) робота-газонокосилку надо поставить на левый бок и прислонить к стене, как показано на рисунке.

- Загрязнения следует удалять небольшим количеством воды, с помощью щетки или тряпки. Особо тщательно очищайте нож косилки и базовую станцию.
- Предварительно удалите остатки травы из корпуса и косилочного механизма деревянной палочкой.

- При необходимости используйте специальный очиститель (например, специальный очиститель STIHL).

16.3 Проверка износа ножа косилки

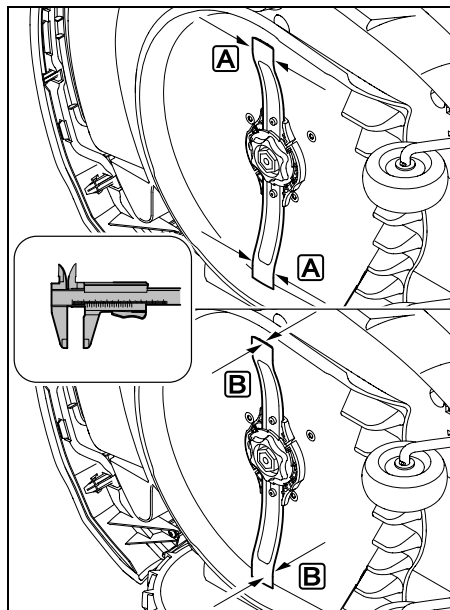


Опасность получения травм!

Изношенный нож косилки может сломаться и стать причиной получения серьезных травм. Поэтому следует соблюдать инструкции по обслуживанию ножа. В зависимости от места и продолжительности эксплуатации нож косилки подвержен износу в различной степени. При эксплуатации устройства на песчаной поверхности или при частой работе в условиях низкой влажности нагрузка на нож косилки повышается, и он изнашивается быстрее.

Нож косилки должен заменяться не реже, чем через каждые 200 часов работы, заточку ножа следует выполнять в специализированном центре VIKING. (⇒ 16.5)

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Опрокинуть робота-газонокосилку на бок и надежно прислонить его к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)



Ширину ножа A и **толщину ножа B** следует проверять, применяя для этого раздвижной калибр. Если в каком-либо месте ширина ножа косилки менее **25 мм** или толщина меньше **1,3 мм**, то его необходимо заменить.

16.4 Демонтаж и монтаж ножа косилки



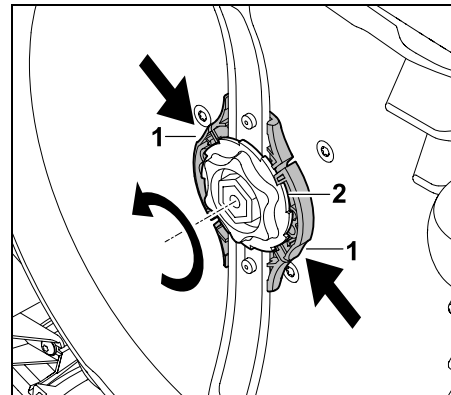
Нож косилки рассчитан на срок службы, составляющий 200 часов. После этого срока на дисплее появляется соответствующее сообщение.

- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2) и одеть перчатки.

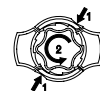


- Поставить газонокосилку на бок и надежно прислонить ее к стене. Тщательно очистить нож косилки, а также косилочный механизм. (⇒ 16.2)

Демонтаж ножа косилки:



Вдавить оба язычка (1) на держателе ножа рукой и удерживать их в этом положении. Выкрутить фиксирующую гайку (2) другой рукой. Снять нож косилки вместе с фиксирующей гайкой.



Монтаж ножа косилки:

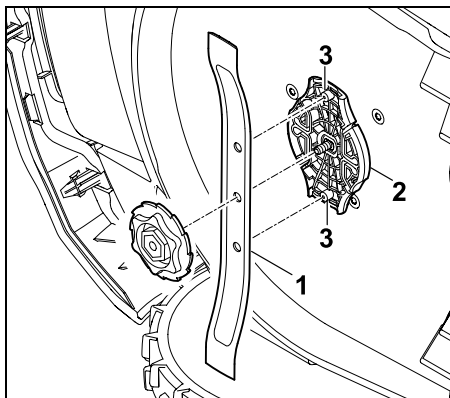


Опасность получения травм!

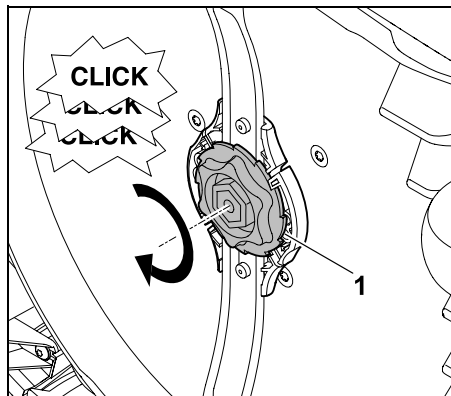
Перед установкой проверить нож на отсутствие повреждений. Нож подлежит замене при обнаружении на нем насечек или трещин, если на одном месте ширина его менее 25 мм или толщина менее 1,3 мм. (⇒ 16.3)

Держатель ножа и фиксирующая гайка должны быть также заменены, если они повреждены (например, сломаны, изношены). Прежде всего, фиксирующая гайка должна четко зафиксироваться в держателе ножа.

- Перед монтажом очистить нож, держатель ножа и фиксирующую гайку.



Установить нож косилки (1) на держатель ножа (2), как показано на рисунке. Следить за правильным положением фиксирующих выступов (3) в ноже косилки.



Закрутить фиксирующую гайку (1) до упора. Во время затягивания слышны многочисленные щелчки. Проверить фиксированное положение ножа косилки, осторожно потряхивая косилку.

- После установки нового ножа косилки подтвердить смену ножа в меню «Сервис». (⇒ 11.17)

16.5 Заточка ножа косилки

Компания VIKING рекомендует заменять затупленный нож на новый. Заточку ножа косилки следует производить в специализированном центре VIKING, его сотрудники владеют необходимыми техническими знаниями и имеют специальные инструменты.



Надлежащую эксплуатацию устройства можно обеспечить лишь с очень точно сбалансированным ножом косилки.

Неправильно заточенный нож (например, дисбаланс, неправильный угол заточки) увеличивает уровень шума и может привести к повреждению устройства.

16.6 Поиск обрыва провода



При обрыве провода на базовой станции мигает красный светодиод. (⇒ 13.1) На дисплее робота-газонокосилки появляется соответствующее сообщение.

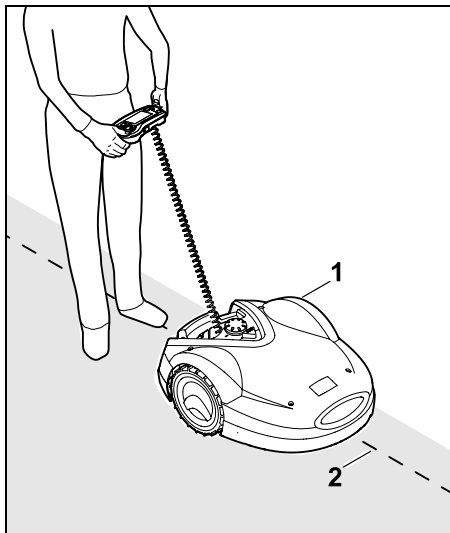
Поиск обрыва провода может выполняться как при вынутом, так и вставленном пульте управления. Для точного поиска пульт управления должен быть вставлен в косилку.

Если обрыв провода невозможно найти в соответствии с описанием, следует обратиться в специализированный центр VIKING.

- На базовой станции нажать **кнопку Home** и удерживать ее, одновременно нажать два раза **кнопку вкл./выкл.** Светится зеленый светодиод, а красный светодиод мигает. (⇒ 13.1)
- При необходимости вынуть пульт управления. (⇒ 15.2)
- В меню «Сервис» выбрать пункт «Искать обрыв провода» и подтвердить кнопкой ОК. (⇒ 11.17)



Поиск с вынутым пультом управления:



Следовать за роботом-газонокосилкой (1), идя от базовой станции по краю скашиваемого участка **по часовой стрелке**. Для этого управлять устройством посредством пульта управления и следить за тем, чтобы ограничительный провод (2) проходил под датчиками провода. Защищенные датчики провода установлены слева и справа в передней части робота-газонокосилки. На дисплее при поиске обрыва провода показывается **интенсивность сигнала**, датчики провода оптимально размещены над ограничительным проводом, если значение самое высокое.

В то время, когда датчики провода правильно принимают сигнал провода, на дисплее отображается символ **Сигнал провода ОК**.



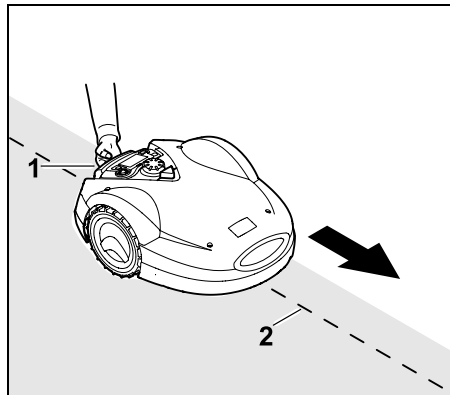
В зоне обрыва провода интенсивность сигнала снижается, и на дисплее отображается символ для **Пров.сигн.провода**.



- В месте обрыва следует соединить концы с помощью соединителя провода (⇒ 12.12), при необходимости ограничительный провод в месте обрыва уложить заново.
- На базовой станции нажать **кнопку вкл./выкл.** Если устранение обрыва провода выполнено правильно, то красный светодиод будет гореть. (⇒ 13.1)



Точный поиск с установленным пультом управления:



Приподнять робота-газонокосилку за ручку для переноски (1) и разгрузить приводные колеса, передвигаемым на передних колесах, по ограничительному проводу (2). Дальнейшая последовательность выполнения соответствует поиску с вынутым пультом управления.

16.7 Штекер блока питания

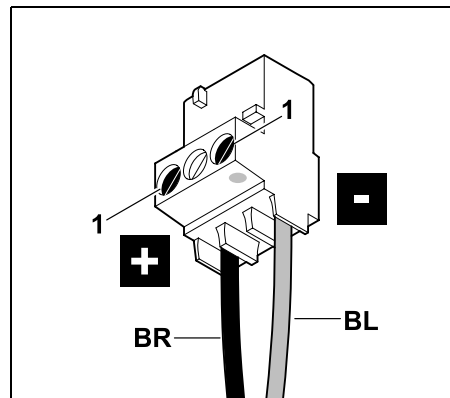
Блок питания оснащен отвинчиваемым штекером.

Этот штекер можно снять на тот случай, если блок питания устанавливается внутри здания, что требует прокладки силового кабеля сквозь отверстие в стене.



Опасность получения травм!

Перед любыми работами с блоком питания необходимо извлекать сетевой штекер и отсоединять блок питания от базовой станции. Необходимо соблюдать указания по технике безопасности, приведенные в главе «Предупреждение – опасности из-за электрического тока». (⇒ 6.3)

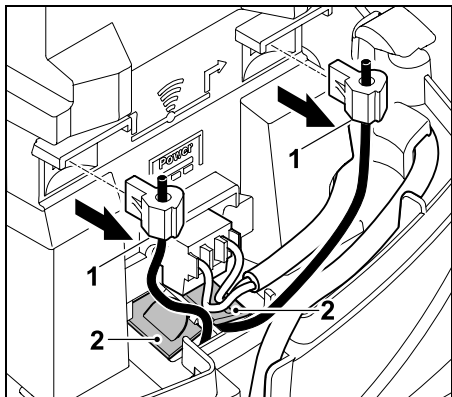


Установить в штекере синий кабель (BL) и коричневый кабель (BR), как показано на рисунке. Затянуть винты (1).

16.8 Хранение и простой в зимний период

Перед длительным хранением робота-газонокосилки (например, в зимний период) следует выполнить следующее:

- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Выключить автоматический режим (⇒ 11.5)
- Активировать самый высокий уровень защиты (защита от краж) (⇒ 11.16)
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
Активировать режим питания ECO (⇒ 11.11)
- Активировать блокировку устройства (⇒ 5.2)
- Отсоединить блок питания от электросети
- Снять крышку базовой станции (⇒ 9.5)



Отсоединить ограничительный провод (1). Открыть щитки кабелепровода (2) и извлечь

ограничительный провод вместе с зажимными штекерами из цоколя базовой станции.



Не снимать зажимные штекеры с ограничительного провода: они предназначены для однократного использования. Дополнительные зажимные штекеры можно приобрести в специализированном центре VIKING. (⇒ 17.)

Не убирать ограничительный провод со скашиваемого участка.

- Отсоединить силовую кабель от базовой станции
- Установить крышку базовой станции (⇒ 9.5)
- Демонтировать базовую станцию
- Защитить свободные концы (штекера) ограничительного провода от воздействия окружающей среды, например, наклеив подходящую изолирующую ленту.
- Тщательно очистить все наружные части робота-газонокосилки и базовой станции
- Робота-газонокосилку вместе с базовой станцией и блоком питания следует хранить в обычном положении в сухом закрытом и непыльном помещении. Установить робота-газонокосилку на базовую станцию. Убедиться в том, что устройство хранится в недоступном для детей месте.
- Робота-газонокосилку следует хранить в безопасном для эксплуатации состоянии

- Следует убедиться в том, что все винты затянуты, а также обновить неразборчивые предупреждения и указания об имеющихся опасностях, проверить всю машину на наличие износа и повреждений. Заменить изношенные или поврежденные детали.
- Имеющиеся неисправности устройства всегда следует устранять до его помещения на хранение.



Запрещено класть или хранить предметы на роботе-газонокосилке или базовой станции.

Повторный запуск робота-газонокосилки после длительного простоя:

- Подготовить скашиваемый участок: убрать все посторонние предметы с участка и при наличии высокой травы слегка подстричь обрабатываемый газон обычной газонокосилкой.
- Установить базовую станцию (⇒ 9.5) и подсоединить ограничительный провод. (⇒ 9.7)
- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
- Проверить и при необходимости установить текущее время и дату (⇒ 11.11)
- Проверить и при необходимости изменить план кошения. (⇒ 11.6)
- Включить автоматический режим (⇒ 11.5)
- **MI 632 C, MI 632 PC:**
При необходимости активировать режим питания GPRS (⇒ 11.11) и включить защиту GPS. (⇒ 11.16)

17. Стандартные запчасти

Нож косилки:
6309 702 0100

Аккумулятор AAI 130 (MI 632):
6309 400 6510

Аккумулятор AAI 200 (MI 632 P):
6309 400 6500

Фиксатор AFN 051:
6309 007 1000

Ограничительный провод ARB 150:
0000 400 8610

Соединитель провода ADV 010:
6909 007 1090

Зажимной штекер AKS 010:
6909 007 1095

18. Принадлежности

Для устройства имеются дополнительные принадлежности. Подробная информация предоставляется в специализированном сервисном центре VIKING, в Интернете (www.viking-garden.com) или в каталоге VIKING.



Из соображений безопасности для работы с устройством разрешается использовать только принадлежности, допущенные компанией VIKING.

19. Сведение к минимуму износа и предотвращение повреждений

Важные указания по техническому обслуживанию и уходу для следующих групп изделий

Робот-газонокосилка, работающая от аккумулятора

Компания VIKING не несет никакой ответственности за получение травм и нанесение материального ущерба, которые произошли вследствие несоблюдения инструкции по эксплуатации, в особенности в отношении безопасности, управления и технического обслуживания, или в результате использования недопущенных навесных узлов или неоригинальных запчастей.

Для предотвращения возникновения повреждений или чрезмерного износа деталей Вашего устройства VIKING обязательно соблюдайте следующие важные указания:

1. Быстроизнашивающиеся компоненты

Некоторые детали устройства VIKING даже при использовании их по назначению подвергаются нормальному износу, и их необходимо своевременно заменять в зависимости от вида и продолжительности эксплуатации.

К ним относятся:

- нож косилки
- аккумулятор

2. Соблюдение предписаний данной инструкции по эксплуатации

Использование, техническое обслуживание и хранение устройства VIKING должны осуществляться точно так, как описано в данной инструкции по эксплуатации. Пользователь сам несет ответственность за все повреждения и ущерб, вызванные несоблюдением предписаний по технике безопасности, указаний по управлению устройством и техническому обслуживанию.

В связи с этим необходимо обратить внимание на:

- правильное обращение с аккумулятором (зарядка, хранение),
- правильное подключение к электрической сети (напряжение),
- не вносить изменения в конструкцию изделия, несогласованные с фирмой VIKING,
- не применять инструменты или комплектующие, которые не допущены или не пригодны для устройства, или являются низкокачественными,
- использовать изделия в соответствии с назначением,
- не применять изделия во время спортивных мероприятий или соревнований,
- повреждения вследствие использования изделия с неисправными деталями.

3. Работы по техническому обслуживанию

Все работы, приведенные в разделе «Техническое обслуживание», должны выполняться регулярно.

Если эти работы пользователь не может производить самостоятельно, то необходимо обратиться в специализированный центр.

Компания VIKING рекомендует выполнять работы по техобслуживанию и ремонту только в специализированном центре VIKING.

Специализированные сервисные центры VIKING регулярно предлагают курсы и предоставляют техническую информацию.

В случае ущерба из-за повреждений вследствие невыполненных работ по техническому обслуживанию ответственность несет пользователь.

К таким повреждениям относятся:

- повреждения устройства вследствие некачественной или неправильной очистки,
- коррозионные повреждения и другие последствия неправильного хранения,
- повреждения устройства в результате применения некачественных запчастей,
- повреждения вследствие несвоевременности или недостаточности технического обслуживания, или работ по техническому обслуживанию и ремонту, которые производились неуполномоченными специалистами не в специализированных мастерских.

20. Охрана окружающей среды

Упаковка, устройство и принадлежности изготовлены из материалов, пригодных для вторичного использования.

Раздельная утилизация остатков материалов, удовлетворяющая экологическим требованиям, способствует возможности многократного применения материалов. По этой причине после истечения предписанного срока службы устройство следует отправлять на пункт утилизации. При утилизации следует соблюдать данные в главе «Утилизация». (⇒ 6.11)



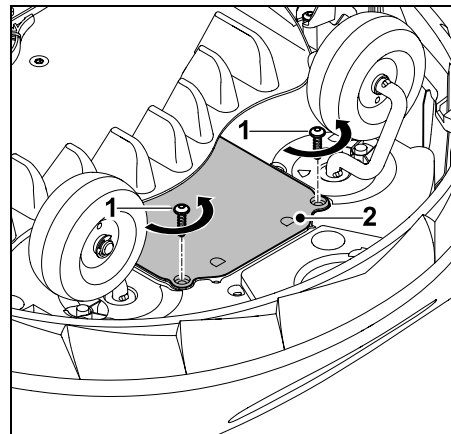
Такие отходы, как аккумуляторы, следует утилизировать надлежащим образом. Соблюдать местные предписания.



Не выбрасывайте литий-ионные аккумуляторы с бытовым мусором, а сдавайте их либо в специализированный центр, либо на пункт сбора вредных веществ коммунального хозяйства.

20.1 Снятие аккумулятора

- Активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)
- Установить самую низкую высоту срезания. (⇒ 9.3)
- Поставить робота-газонокосилку колесами вверх.



Выкрутить винты (1) и снять крышку (2).

- Достать аккумулятор из отсека для аккумулятора (⇒ 9.2), снова установить крышку и закрутить винты.



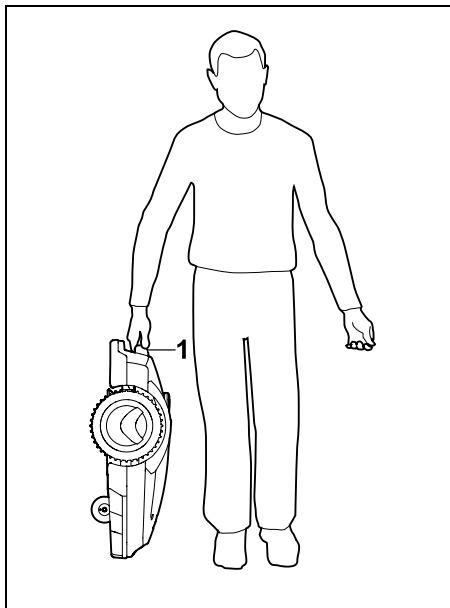
Опасность получения травм!
Не допускать повреждения аккумулятора.

21. Транспортировка



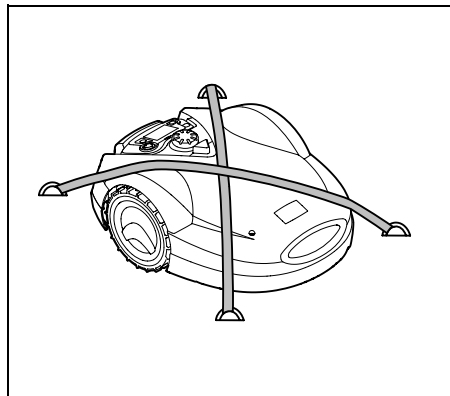
Опасность получения травм!
Перед транспортировкой устройства необходимо внимательно прочитать главу «Техника безопасности» (⇒ 6.), в особенности раздел «Транспортировка устройства» (⇒ 6.5), точно выполнять все приведенные там предписания по технике безопасности – всегда активировать блокировку устройства. (⇒ 5.2)

21.1 Подъем или перенос устройства



Газонокосилку следует поднимать и нести за ручку для переноски (1). Пользователь всегда должен находиться на достаточном расстоянии от ножа косилки, особенно следить за положением ног и ступней ног.

21.2 Крепление устройства



Закрепить газонокосилку на погрузочной платформе. Для этого зафиксировать устройство с помощью подходящих средств крепления (ремней, тросов), как показано на рисунке.

Следует закреплять также транспортируемые узлы устройства (например, базовую станцию, небольшие узлы), чтобы исключить возможность соскальзывания.

22. Декларация изготовителя о соответствии директивам ЕС

Мы,

VIKING GmbH
Hans Peter Stihl-Straße 5
A 6336 Langkampfen/Kufstein

заявляем, что машина

Газонокосилка, работающая от аккумулятора в автоматическом режиме (MI)

Производитель: VIKING
Тип: MI 632.0
MI 632.0 P
MI 632.0 C
MI 632.0 PC

Серийный номер 6309

с базовой станцией

Производитель: VIKING
Тип: ADO 600
Серийный номер 6309

соответствует следующим директивам Европейского Сообщества (ЕС): 2002/96/EC, 2004/108/EC, 2006/42/EC, 2006/66/EC, 2011/65/EC

Модели MI 632.0 C, MI 632.0 PC соответствуют также следующим директивам ЕС: 1999/5/EC

Изделия были разработаны в соответствии со следующими нормами: EN 60335-1, EN 50636-2-107

Составление и хранение технической документации:
Sven Zimmermann
VIKING GmbH

Год выпуска и серийный номер указаны на заводской табличке устройства.

Лангкампфен,
2015-01-02 (ГГГГ-ММ-ДД)

VIKING GmbH

A handwritten signature in black ink that reads "Sven Zimmermann".

Sven Zimmermann

Установленный срок службы

Полный установленный срок службы - до 20 лет. Установленный срок службы предполагает соответствующие и своевременные обслуживание и уход согласно руководству по эксплуатации.

23. Технические данные

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Серийный номер	6309
Режущая система	мульчирующий косилочный механизм
Режущий механизм	ножевая траверса
Ширина реза	30 см
Скорость вращения режущего механизма	3150 об/мин
Тип аккумулятора	литий-ионный
Напряжение аккумулятора $U_{\text{пост.}}$	
тока	29 В
Высота скашивания	20 - 60 мм
Класс защиты	III
Вид защиты	IPX1
В соотв. с директивой 2006/42/ЕС и стандартом EN 50636-2-107:	
Измеренный уровень шума L_{WA}	61,0 dB(A)
Погрешность K_{WA}	2,0 dB(A)
$L_{WA} + K_{WA}$	63 dB(A)
Уровень звука L_{pA}	50 dB(A)

MI 632.0, MI 632.0 P, MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Погрешность K_{pA}	2 dB(A)
Длина	73 см
Ширина	54 см
Высота	27 см

MI 632.0, MI 632.0 P:

Вес (без аккумулятора)	12 кг
------------------------	-------

MI 632.0 C, MI 632.0 PC:

Вес (без аккумулятора)	12 кг
------------------------	-------

MI 632.0, MI 632.0 C:

Макс. размер скашиваемого участка	3000 м ²
Мощность	120 Вт
Блок питания	HLG-120H
	2,9 А

Обозначение аккумулятора	AAI 130
Энергия аккумулятора	130 Вт·ч
Емкость аккумулятора	4,5 А·ч
Вес аккумулятора	1,10 кг

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Макс. размер скашиваемого участка	4000 м ²
Мощность	185 Вт
Блок питания	HLG-185H
	4,4 А

Обозначение аккумулятора	AAI 200
Энергия аккумулятора	194 Вт·ч

MI 632.0 P, MI 632.0 PC:

Емкость аккумулятора	6,8 А·ч
Вес аккумулятора	1,40 кг

Базовая станция ADO 600:

Напряжение $U_{\text{пост.}}$	
тока	42 В
Класс защиты	III
Вид защиты	IPX1
Вес	3 кг

Блок питания:

Напряжение $U_{\text{перем.}}$	100 - 240 В
тока	
Частота	50/60 Гц
Напряжение $U_{\text{пост.}}$	
тока	42 В
Класс защиты	II
Вид защиты	IP67

Транспортировка аккумуляторов VIKING:

Аккумуляторы VIKING удовлетворяют условиям, приведенным в руководстве ST/SG/AC.10/11/вып. 5 часть III, подраздел 38.3.

Пользователь при автомобильной перевозке может перевозить аккумуляторы VIKING к месту работы устройства без каких-либо ограничений.

При перевозках авиационным или морским транспортом необходимо соблюдать предписания, характерные для соответствующей страны.

Дополнительные указания по транспортировке см. www.viking-garden.com/safety-data-sheets

REACH:

REACH – это технический регламент ЕС, регулирующий производство и оборот химических веществ, включая их обязательную регистрацию. Информацию об исполнении предписания REACH (EG) № 1907/2006 см. на сайте www.stihl.com/reach

24. Сообщения

Сообщения информируют об актуальных ошибках, сбоях и рекомендациях. Они появляются в диалоговом окне, после нажатия кнопки ОК их можно просмотреть в меню «Сообщения». (⇒ 11.9)

Рекомендации и актуальные сообщения появляются также на индикаторе статуса. (⇒ 11.2)

В подробностях сообщения можно вызвать код сообщения, время возникновения, приоритет и частоту возникновения.

– **Рекомендации** имеют приоритет «Низк.» или «Инфо», они видны на индикаторе статуса попеременно с текстом «iMow готов к работе».

Робот-газонокосилка может работать дальше, автоматический режим работы продолжается.

– **Сбои** имеют приоритет «Сред.» и требуют действия пользователя. Робот-газонокосилка может снова работать только после устранения сбоя.

– При **ошибках** с приоритетом «Высок.» на дисплее появляется текст «Связаться со специализир. центром». Робот-газонокосилка может работать только после устранения ошибки в специализированном центре VIKING.

i Если сообщение остается активным, несмотря на предложенную помощь по устранению, то следует обратиться в специализированный центр VIKING.

Ошибки, которые могут быть устранены только в специализированном центре VIKING, в дальнейшем не перечисляются. Если подобные ошибки возникают, то специализированному центру требуется сообщить 4-значный код ошибки и текст для данной ошибки.

i MI 632 C, MI 632 PC: Сообщения, которые нарушают обычный режим работы, отправляются также в приложение. (⇒ 10.)

После отправки сообщения робот-газонокосилка переходит в режим ожидания и отключается от мобильной сети для экономии электроэнергии аккумулятора.

Сообщение:

0001 – Потеря данных
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Выполнялось обновление программного обеспечения устройства
- Падение напряжения
- Ошибка программного или технического обеспечения

Устранение:

- После нажатия кнопки ОК робот-газонокосилка работает с предварительно установленными настройками – проверить и откорректировать настройки (дату, время, план кошения)

Сообщение:

0100 – Аккумулятор разрядился
Зарядить аккумулятор

Возможная причина:

- Слишком низкое напряжение аккумулятора

Устранение:

- Для зарядки аккумулятора робота-газонокосилку поставить на базовую станцию (⇒ 15.8)

Сообщение:

0180 – Температура низкая
Ниже допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура робота-газонокосилки слишком низкая

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку в теплое место

Сообщение:

0181 – Температура высокая
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура газонокосилки слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0183 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0185 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0186 – Температура низкая
См. сообщение 0180

Сообщение:

0187 – Температура высокая
См. сообщение 0181

Сообщение:

0302 – Неиспр. прив. двиг.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в левом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0305 – Неиспр. прив. двиг.
Левое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на левом приводном колесе

Устранение:

- Почистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
 - Устранить неровности, ямки на окашиваемом участке
-

Сообщение:

0402 – Неиспр. прив. двиг.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура в правом приводном двигателе слишком высокая

Устранение:

- Дать остыть роботу-газонокосилке
-

Сообщение:

0405 – Неиспр. прив. двиг.
Правое колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на правом приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
 - Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке
-

Сообщение:

0502 – Неиспр.двиг.кос.
Выше допустим. диапазона температур

Возможная причина:

- Температура двигателя косилки слишком высокая

Устранение:

- Дать двигателю остыть
-

Сообщение:

0505 – Неиспр.двиг.кос.
Нож косилки заклинило

Возможная причина:

- Двигатель косилки невозможно отрегулировать
- Перегрузка двигателя косилки

Устранение:

- Очистить ножи и косилочный механизм (⇒ 16.2)
 - Установить большую высоту срезания (⇒ 9.3)
 - Устранить неровности, ямки на окашиваемом участке
-

Сообщение:

0701 – Неиспр. аккумуля.
Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура в аккумуляторе слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)
-

Сообщение:

0703 – Аккумулятор разрядился
См. сообщение 0100

Сообщение:

0704 – Аккумулятор разрядился
См. сообщение 0100

Сообщение:

1000 – Опрокинут.
Превышен допустимый наклон

Возможная причина:

- Датчик наклона определил опрокидывание

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на колеса, проверить отсутствие повреждения и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1010 – iMow поднят
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был поднят за кожух

Устранение:

- Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1020 – Нажата кнопка STOP
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Была нажата кнопка STOP

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1030 – Неисправен кожух
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Кожух не опознан

Устранение:

- Проверить кожух (подвижность, фиксированное положение) и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1100 – Пульт управления
Пульт управления извлечен при движении

Возможная причина:

- Пульт управления был извлечен во время автоматического режима работы

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
– после установки пульта управления автоматический режим работы опять продолжится
-

Сообщение:

1120 – Кожух заблокирован
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Распознано непрерывное столкновение

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, при необходимости убрать препятствие или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК
 - Проверить подвижность кожуха и подтвердить сообщение кнопкой ОК
-

Сообщение:

1125 – Устранить препятствие
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неточно

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода, контролировать расстояния шаблоном для измерения (⇒ 12.3)
-

Сообщение:

1130 – Заклинило
Освободить iMow
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка застрял
- Приводные колеса проворачиваются

Устранение:

- Освободить робота-газонокосилку, устранить неровности на скашиваемом участке или изменить прохождение ограничительного провода – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК
 - Очистить приводные колеса, не допускать работу при дожде – затем подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 11.12)
-

Сообщение:

1135 – За пределами
Поставить iMow на скаш. участок

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка находится за пределами скашиваемого участка

Устранение:

- Перенести робота-газонокосилку на скашиваемый участок
-

Сообщение:

1140 – Сл. крутой
Пров. укладку пров.

Возможная причина:

- Датчик наклона определил угол наклона более 19°

Устранение:

- Изменить прохождение ограничительного провода, оградить участок газона с углом наклона более 19°

Сообщение:

1160 – Задейств-на ручка
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был поднят за ручку для переноса

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК

Сообщение:

1170 – Нет сигнала
Пров.сигн.провод

Возможная причина:

- Сигнал провода перестал приниматься во время работы
- Робот-газонокосилка находится за пределами скашиваемого участка
- Заменены базовая станция или электронные компоненты

Устранение:

- Проверить электропитание базовой станции
- Проверить светодиод на базовой станции – во время работы красный светодиод должен непрерывно гореть (⇒ 13.1)
- Перенести робот-газонокосилку на скашиваемый участок

- Согласовать робот-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 11.16)

Сообщение:

1180 – Отправ. iMow на базу
Автоматическая отправка на базу невозможна

Возможная причина:

- Базовая станция не найдена

Устранение:

- Проверить светодиод на базовой станции, при необходимости включить базовую станцию (⇒ 13.1)
- Проверить установку устройства на базовую станцию (⇒ 15.7)

Сообщение:

1190 – Ошибка баз. стан.
Базовая станция занята

Возможная причина:

- Базовая станция занята вторым роботом-газонокосилкой

Устранение:

- Установить робота-газонокосилку на станцию, когда она освободится

Сообщение:

1200 – Неиспр.двиг.кос.
См. сообщение 0505

Сообщение:

1210 – Неиспр. прив. двиг.
Колесо застряло

Возможная причина:

- Перегрузка на приводном колесе

Устранение:

- Очистить робота-газонокосилку (⇒ 16.2)
- Устранить неровности, ямки на скашиваемом участке

Сообщение:

1220 – Распознан дождь
Кошение прервано

Возможная причина:

- Кошение было прервано из-за дождя или не начато

Устранение:

- Действий не требуется, при необходимости отрегулировать датчик дождя (⇒ 11.12)

Сообщение:

2000 – Проблема с сигналом
Отправ. iMow на базу

Возможная причина:

- Сбой сигнала провода, необходима точная настройка

Устранение:

- Поставить робота-газонокосилку на базовую станцию – затем нажать ОК

Сообщение:

2010 – Заменить нож косилки
Истек срок службы

Возможная причина:

- Нож косилки находится в эксплуатации более 200 часов, требуется замена

Устранение:

- Заменить нож косилки, затем подтвердить замену ножа в меню «Сервис» (⇒ 16.4)

Сообщение:

2020 – Рекомендация
Ежегодный сервис у дилера в серв.
Центре

Возможная причина:

- Рекомендовано сервисное обслуживание устройства

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр VIKING для проведения ежегодного сервисного обслуживания

Сообщение:

2030 – Аккумулятор
Истек срок службы

Возможная причина:

- Требуется замена аккумулятора

Устранение:

- Заменить аккумулятор в специализированном центре VIKING

Сообщение:

2032 – Неиспр. аккумулятор при зарядке
См. сообщение 0701

Сообщение:

2040 – Неиспр. аккумулятор при запуске
кошения
См. сообщение 0701

Сообщение:

2050 – Коррект. план кош.
Увел. актив. время

Возможная причина:

- Периоды активного времени были сокращены/удалены или длительность кошения была увеличена – сохраненные периоды активного времени недостаточны для необходимых процессов кошения

Устранение:

- Увеличить периоды активного времени (⇒ 11.7) или уменьшить длительность кошения (⇒ 11.8)

Сообщение:

2060 – Кошение завершено
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Кошение на дополнительном участке успешно завершено

Устранение:

- Перенести робота-газонокосилку на скашиваемый участок и установить на базовую станцию для зарядки аккумулятора (⇒ 15.7)

Сообщение:

2070 – Сигнал GPS
Нет приема на краю

Возможная причина:

- Вся кромка скашиваемого участка находится вне зоны приема

Устранение:

- Повторить объезд по краю (⇒ 11.14)
- Обратиться в специализированный центр VIKING для проведения полной диагностики

Сообщение:

2071 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 1

Возможная причина:

- Исходная точка 1 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 1 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2072 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 2

Возможная причина:

- Исходная точка 2 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 2 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2073 – Сигнал GPS
Нет приема в исход. точке 3

Возможная причина:

- Исходная точка 3 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 3 (⇒ 11.15)

Сообщение:

2074 – Сигнал GPS

Нет приема в исход. точке 4

Возможная причина:

- Исходная точка 4 находится вне зоны приема

Устранение:

- Изменить положение исходной точки 4 (⇒ 11.15)
-

Сообщение:

2075 – Сигнал GPS

Нет приема в желаемой зоне

Возможная причина:

- Желаемая зона находится вне зоны приема

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)
-

Сообщение:

2076 – Сигнал GPS

Желаемая зона не найдена

Возможная причина:

- При объезде по краю не удалось найти желаемую зону

Устранение:

- Заново определить желаемую зону. Следить за тем, чтобы желаемая зона и ограничительный провод не пересекались друг с другом (⇒ 10.)
-

Сообщение:

2077 – Желаемая зона

Желаемая зона вне зоны базы

Возможная причина:

- Желаемая зона находится за пределами сохраненной зоны базы

Устранение:

- Заново определить желаемую зону (⇒ 10.)
-

Сообщение:

2080 – Сеть

Нет GPRS-приема

Возможная причина:

- Нет GPRS-соединения, так как скашиваемый участок находится вне зоны приема

Устранение:

- Обратиться в специализированный центр VIKING для проведения полной диагностики
-

Сообщение:

2100 – Защита GPS

Зона базы покинута

Устройство заблокировано

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка покинул зону базы

Устранение:

- Вернуть робота-газонокосилку в зону базы и ввести PIN-код (⇒ 5.10)
-

Сообщение:

2110 – Защита GPS

Новое местоположение

Требуется переустановка

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка был запущен на другом скашиваемом участке. Сигнал провода второй базовой станции уже сохранен.

Устранение:

- Выполнить переустановку (⇒ 11.14)
-

Сообщение:

2200 – SIM-статус

Продлить договор

Возможная причина:

- В скором времени истечет срок действия сервисного договора M2M

Устранение:

- В специализированном центре VIKING можно получить информацию о продлении договора
-

Сообщение:

4001 – Внутренняя ошибка

Выйти из допуст.диап. темп-р

Возможная причина:

- Температура аккумулятора или устройства слишком низкая или слишком высокая

Устранение:

- Поставить газонокосилку в теплое место или дать остыть – соблюдать допустимый диапазон температур аккумулятора (⇒ 6.4)
-

Сообщение:

4002 – Опрокинут.

См. сообщение 1000

Сообщение:

4003 – Кожух поднят
Проверить кожух
Затем нажать ОК

Возможная причина:

- Был поднят кожух.

Устранение:

- Проверить кожух и подтвердить сообщение кнопкой ОК.
-

Сообщение:

4004 – Внутренняя ошибка
Для разблокировки нажать ОК

Возможная причина:

- Сбой в выполнении программы
- Прекращения подачи электропитания во время автоматического режима работы
- Робот-газонокосилка находится вне скашиваемого участка

Устранение:

- Подтвердить сообщение кнопкой ОК
 - Проверить подачу электропитания базовой станции – красный светодиод должен непрерывно светиться во время работы, затем нажать кнопку ОК (⇒ 13.1)
 - Робота-газонокосилку перенести на скашиваемый участок, затем нажать кнопку ОК
-

Сообщение:

4005 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

Сообщение:

4006 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

Сообщение:

4008 – Внутренняя ошибка
См. сообщение 4004

25. Поиск неисправностей

- ✳ При необходимости обращаться в специализированный центр, фирма VIKING рекомендует специализированный центр VIKING.
-

Нарушение:

Робот-газонокосилка работает не в то время

Возможная причина:

- Неправильно установлены текущее время и дата
- Активное время установлено неправильно
- Устройство было введено в работу посторонними лицами

Устранение:

- Отрегулировать текущее время и дату (⇒ 11.11)
 - Отрегулировать активное время (⇒ 11.6)
 - Выставить уровень защиты «Сред.» или «Высок.» (⇒ 11.16)
-

Нарушение:

Робот-газонокосилка не работает в период активного времени

Возможная причина:

- Аккумулятор заряжается
 - Автоматический режим выключен
 - Активное время выключено
 - Распознан дождь
 - Достигнута недельная длительность кошения, косить на этой неделе больше не требуется
-

- Сообщение активно
- Пульт управления вложен неправильно
- Базовая станция не подключена к электросети

Устранение:

- Аккумулятор полностью зарядить (⇒ 15.8)
 - Включить автоматический режим (⇒ 11.5)
 - Активизировать активное время (⇒ 11.7)
 - Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
 - Не требуется последующих действий, процессы кошения распределяются на неделю автоматически – при необходимости запустить кошение командой «Коше» (⇒ 11.5)
 - Показанную ошибку устранить и подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 11.9)
 - Установить пульт управления в косилку (⇒ 15.2)
 - Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.5)
-

Неисправность:

Робот-газонокосилка не косит после вызова команд «Запуск кошения» или «Запуск кошения с задержкой»

Возможная причина:

- Недостаточная зарядка аккумулятора
- Распознан дождь
- Пульт управления установлен неправильно
- Сообщение активно
- На базовой станции была нажата кнопка Home – вызов базы активный

Устранение:

- Зарядить аккумулятор (⇒ 15.8)
 - Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
-

- Установить пульт управления правильно (⇒ 15.2)
- Показанную неисправность устранить и подтвердить сообщение кнопкой ОК (⇒ 11.9)
- Нажать кнопку Home для выключения вызова базы или выполнить снова команду после установки косилки на станции

Нарушение:

Робот-газонокосилка не работает, и на дисплее отсутствует индикация.

Возможная причина:

- Устройство в режиме ожидания
- Аккумулятор неисправен

Устранение:

- Для выхода из режима ожидания робота-газонокосилки нажать любую кнопку – появляется индикация статуса (⇒ 11.2)
- Заменить аккумулятор (✖)

Нарушение:

Робот-газонокосилка издает шумы и вибрирует

Возможная причина:

- Нож косилки поврежден
- Косилочный механизм сильно загрязнен

Устранение:

- Заменить нож косилки – убрать препятствия с газонного участка (⇒ 16.4), (✖)
- Очистить косилочный механизм (⇒ 16.2)

Нарушение:

Плохой результат мульчирования или кошения

Возможная причина:

- Высота травы на газоне слишком большая по отношению к высоте срезания
- Газон очень мокрый
- Нож косилки затуплен или изношен
- Периоды активного времени недостаточны, длительность кошения слишком короткая
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно
- Скашиваемый участок с очень высокой травой
- Продолжительные перерывы из-за дождя

Устранение:

- Отрегулировать высоту срезания (⇒ 9.3)
- Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
- Сместить активное время (⇒ 11.7)
- Заменить нож косилки (⇒ 16.4), (✖)
- Увеличить или дополнить периоды активного времени (⇒ 11.7)
Увеличить длительность кошения (⇒ 11.8)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.8)
- Для качественного результата кошения роботу-газонокосилке в зависимости от размера скашиваемой площади требуется времени до двух недель
- Разрешить косить во время дождя (⇒ 11.12)
Увеличить активное время (⇒ 11.7)

Нарушение:

Индикатор дисплея работает на иностранном языке

Возможная причина:

- Установка языка была изменена

Устранение:

- Установить язык (⇒ 11.11)

Нарушение:

На скашиваемом участке появляются коричневые (землистые) места

Возможная причина:

- Длительность кошения слишком большая по отношению к скашиваемому участку
- Ограничительный провод был уложен со слишком малым радиусом
- Размер скашиваемого участка установлен неправильно

Устранение:

- Уменьшить длительность кошения (⇒ 11.8)
- Откорректировать прохождение ограничительного провода (⇒ 9.6)
- Составить новый план кошения (⇒ 11.8)

Нарушение:

Процессы кошения значительно короче, чем обычно

Возможная причина:

- Трава очень высокая или слишком мокрая
- Устройство (косилочный механизм, приводные колеса) сильно загрязнены

- Аккумулятор на пределе своего срока службы

Устранение:

- Отрегулировать высоту срезания (⇒ 9.3)
Настроить датчик дождя (⇒ 11.12)
Сместить активное время (⇒ 11.7)
- Очистить устройство (⇒ 16.2)
- Заменить аккумулятор – учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (✖), (⇒ 11.9)

Неисправность:

Робот-газонокосилка стоит на базе, но аккумулятор не заряжается

Возможная причина:

- Зарядка аккумулятора не требуется
- Базовая станция не подключена к электросети
- Установка косилки на базовой станции неправильная
- Зарядные контакты окислены

Устранение:

- Действий не требуется – зарядка аккумулятора производится автоматически после падения напряжения ниже определенного значения
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.5)
- Остановить робота-газонокосилку на скашиваемом участке и послать его назад к базовой станции (⇒ 11.5), при этом проверить надлежащую установку на станции – при необходимости изменить положение базовой станции (⇒ 9.5)
- Заменить зарядные контакты (✖)

Неисправность:

iMow не встает на базу

Возможная причина:

- Неровности в области въезда у базовой станции
- Загрязненные приводные колеса или загрязненная опорная пластина
- Ограничительный провод неправильно уложен в зоне базовой станции
- Концы ограничительного провода не укорочены

Устранение:

- Устранить неровности в области въезда у базовой станции (⇒ 9.5)
- Очистить приводные колеса и опорную пластину базовой станции (⇒ 16.2)
- Ограничительный провод уложить заново – следить за правильным прохождением провода в зоне базовой станции (⇒ 9.6)
- Ограничительный провод укоротить в соответствии с описанием и уложить без запаса провода – выступающие концы не сматывать (⇒ 9.7)

Неисправность:

Робот-газонокосилка переехал ограничительный провод

Возможная причина:

- Ограничительный провод уложен неправильно, расстояния выбраны неправильно
- Слишком большой наклон скашиваемого участка

- Магнитные поля влияют на работу робота-газонокосилки

Устранение:

- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.14), контролировать расстояния шаблоном для измерения (⇒ 12.3)
- Проверить укладку ограничительного провода, заблокировать зоны с большим наклоном (⇒ 11.14)
- Обратитесь в специализированный центр VIKING (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка часто застревает

Возможная причина:

- Высота срезания слишком низкая
- Приводные колеса загрязнены
- Углубления, препятствия на скашиваемом участке

Устранение:

- Увеличить высоту срезания (⇒ 9.3)
- Очистить приводные колеса (⇒ 16.2)
- На скашиваемом участке устранить углубления, установить закрытые зоны вокруг препятствий, убрать препятствия (⇒ 9.6)

Неисправность:

Датчик столкновений не реагирует, когда робот-газонокосилка сталкивается с препятствием

Возможная причина:

- Низкое препятствие (высотой меньше 10 см)

- Препятствие слабо связано с грунтом – например, упавшие фрукты или теннисный мяч

Устранение:

- Убрать препятствие или выделить его в закрытую зону (⇒ 12.8)
- Убрать препятствие

Неисправность:

Колея на краю окашиваемого участка

Возможная причина:

- Слишком частое кошение по краям
- Исходные точки в пользовании
- Аккумулятор очень часто заряжается в конце своего срока службы

Устранение:

- Выключить кошение по краям или уменьшить до одного раза в неделю (⇒ 11.14)
- Все процессы кошения запускать у базовой станции на подходящих для скашивания участках (⇒ 11.15)
- Заменить аккумулятор – учитывать соответствующую рекомендацию на дисплее (✖), (⇒ 24.)

Неисправность:

Нескошенная трава на краю скашиваемого участка

Возможная причина:

- Кошение по краям выключено
- Ограничительный провод уложен неточно
- Трава вне досягаемости ножа косилки

Устранение:

- Косить по краям один или два раза в неделю (⇒ 11.14)

- Проверить укладку ограничительного провода (⇒ 11.14), контролировать расстояния шаблоном для измерения (⇒ 12.3)
- Нескошенные зоны регулярно обрабатывать подходящим триммером для газонов

Неисправность:

Нет сигнала провода

Возможная причина:

- Базовая станция выключена – не светится никакой светодиод
- Базовая станция не подключена к электросети – не светится никакой светодиод
- Ограничительный провод не подключен к базовой станции – мигает красный светодиод
- Ограничительный провод оборван – мигает красный светодиод
- Робот-газонокосилка не согласован с базовой станцией
- Электронный блок неисправен

Устранение:

- Включить базовую станцию (⇒ 13.1)
- Проверить электропитание базовой станции (⇒ 9.5)
- Подсоединить ограничительный провод к базовой станции (⇒ 9.7)
- Найти обрыв провода (⇒ 16.6), затем отремонтировать ограничительный провод с помощью соединителей провода (⇒ 12.12)
- Согласовать робота-газонокосилку с базовой станцией (⇒ 11.16)
- Обратитесь в специализированный центр VIKING (✖)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не принимает сигнал GPS

Возможная причина:

- В данный момент устанавливается соединение со спутниками
- В зоне досягаемости 3 и менее спутника
- Устройство находится вне зоны приема

Устранение:

- Дополнительных действий не требуется, процесс установления соединения может занять несколько минут
- Обойти или убрать отражающие сигнал препятствия (например, деревья, козырьки)

Неисправность:

Робот-газонокосилка не может подключиться к мобильной сети

Возможная причина:

- Скашиваемый участок находится вне зоны приема
- Истек срок действия сервисного договора M2M
- Не активирован радиомодуль

Устранение:

- Продлить договор в специализированном центре VIKING (✖)
- Обратиться в специализированный центр VIKING для активации радиомодуля (✖)

Неисправность:

Не удается установить соединение между роботом-газонокосилкой и приложением

Возможная причина:

- Робот-газонокосилка находится в режиме ожидания
- Отсутствует Интернет-соединение
- Робот-газонокосилка привязан к неправильному адресу электронной почты

Устранение:

- Активировать робота-газонокосилку, нажав любую кнопку, а также настроить режим питания «GPRS» (⇒ 11.11)
- Подключить устройство, на котором установлено приложение, к Интернету
- Исправить адрес электронной почты (⇒ 10.)

26. График сервисного обслуживания

26.1 Подтверждение передачи

Модель: _____

Серийный номер:

□	□	□	□	□	□	□	□	□
---	---	---	---	---	---	---	---	---

Дата: □ □ □ □ □ □ □ □ □ □



Следующий техосмотр

Дата: □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

26.2 Подтверждение сервисного обслуживания



В случае выполнения работ по техобслуживанию передайте эту «Инструкцию по эксплуатации» в Ваш специализированный сервисный центр VIKING.

В центре в соответствующих полях поставят отметку о проведении работ по сервисному обслуживанию.

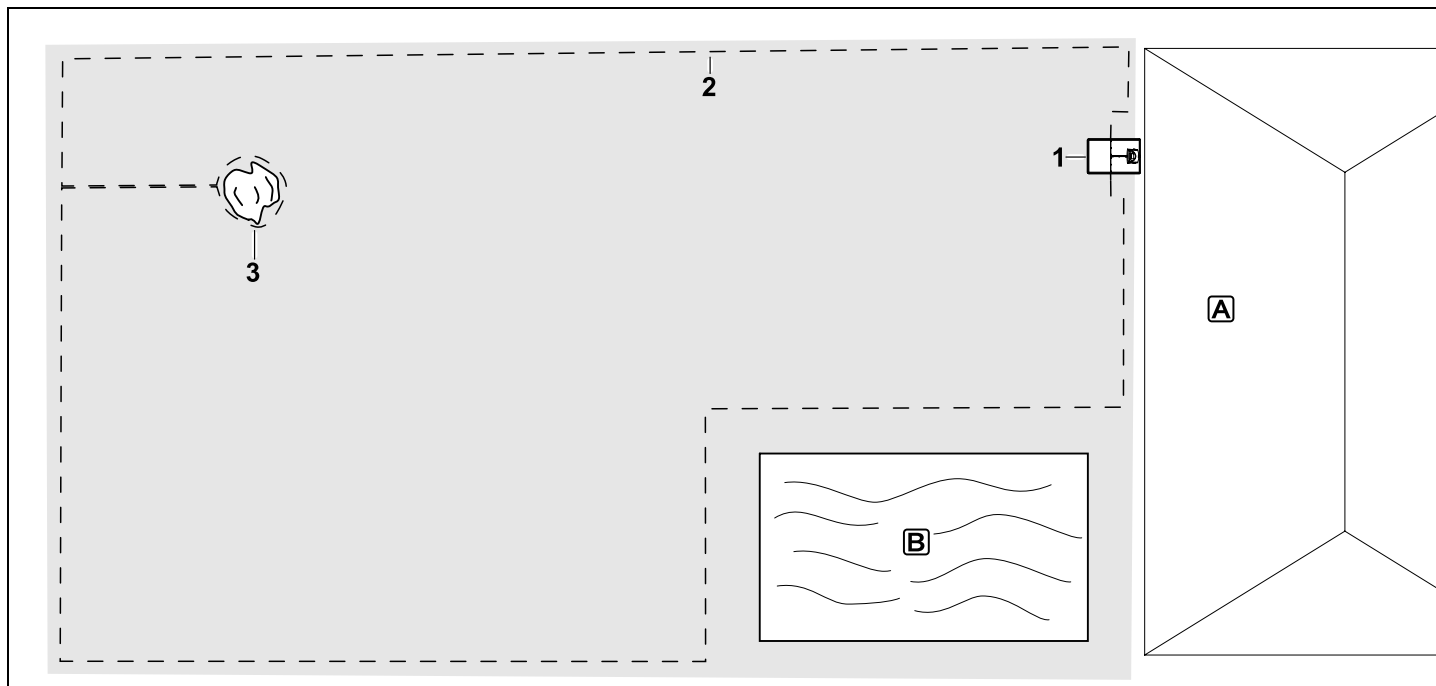


Сервисное обслуживание проведено



Дата следующего сервисного обслуживания

27. Примеры настройки



Прямоугольный скашиваемый участок с отдельно стоящим деревом и бассейном

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева (3), исходя от соединительного участка, установленного в правом углу с краю.

Бассейн:

Из соображений безопасности (предписанное расстояние от провода) ограничительный провод (2) укладывается вокруг бассейна **B**.

Расстояния от провода: (⇨ 12.3)

27 см или **9 см** расстояние до края

27 см вокруг дерева

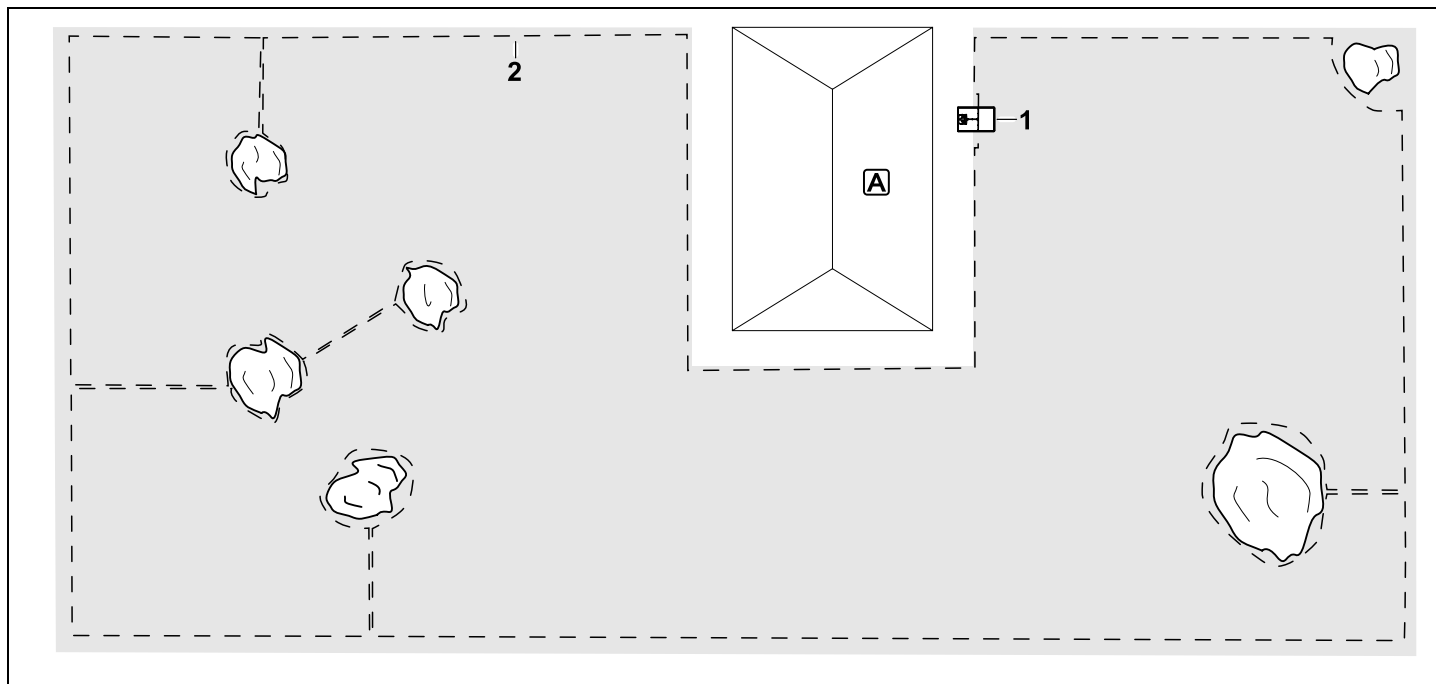
100 см расстояние до водной поверхности

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

Особенности:

Нескошенные зоны вокруг бассейна регулярно косить вручную или обрабатывать подходящим триммером для газонов.



Скашиваемый участок U-образной формы с несколькими отдельно стоящими деревьями

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытые зоны:

Установка вокруг отдельно стоящих деревьев, исходя соответственно от установленных в правом углу к краю (2) соединительных участков, 2 закрытые зоны соединены одним соединительным участком.

Расстояния от провода: (⇒ 12.3)

27 см или **9 см** расстояние до края

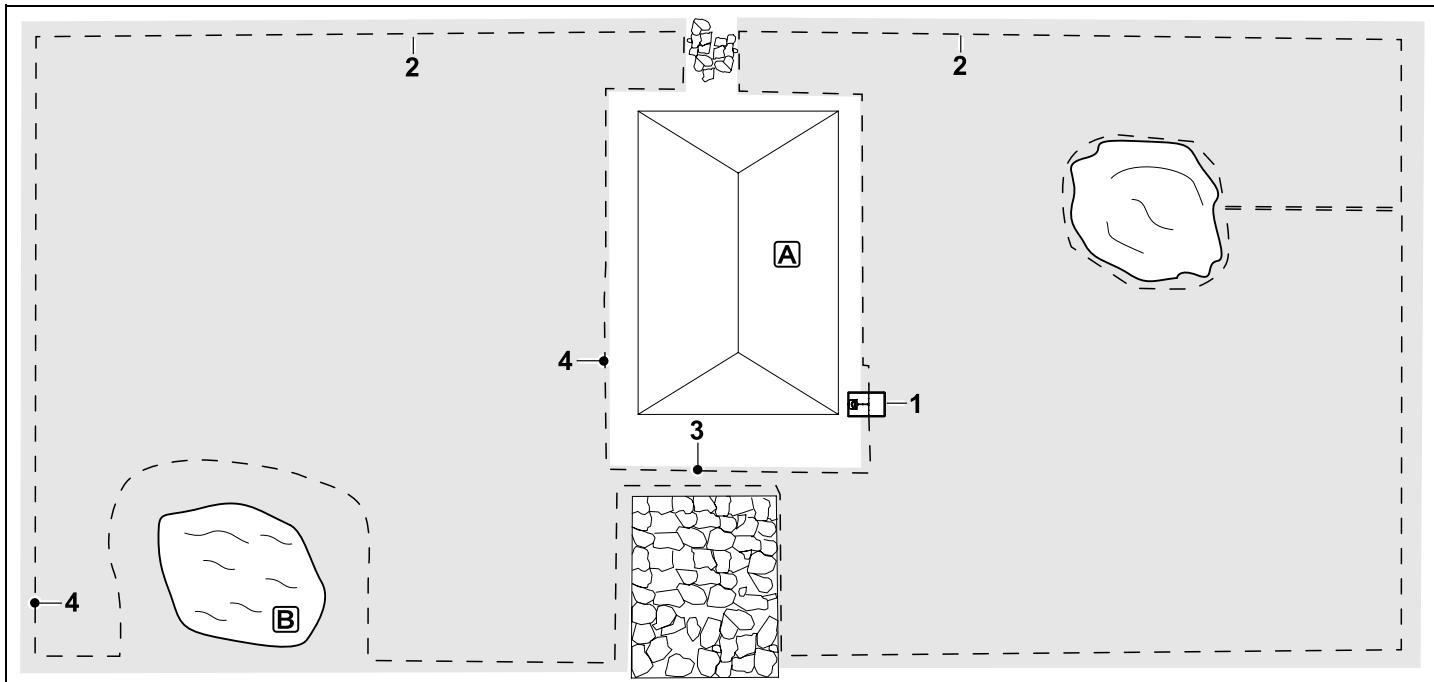
27 см вокруг деревьев

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

Особенности:

Дерево в углу скашиваемого участка – зону за отделенным деревом следует регулярно обрабатывать с помощью подходящего триммера для газонов или оставлять в виде лужайки с высокой травой.



Скашиваемый участок, разделенный на две части, с прудом и отдельно стоящим деревом

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо у дома **A**

Закрытая зона:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева, исходя от соединительного участка, установленного в правом углу к краю.

Пруд:

Из соображений безопасности (предписанное расстояние от провода) ограничительный провод (2) укладывается вокруг пруда **B**.

Расстояния от провода: (⇒ 12.3)

27 см или **9 см** расстояние до края или до террас

27 см вокруг дерева

100 см расстояние до водной поверхности

Узкое место:

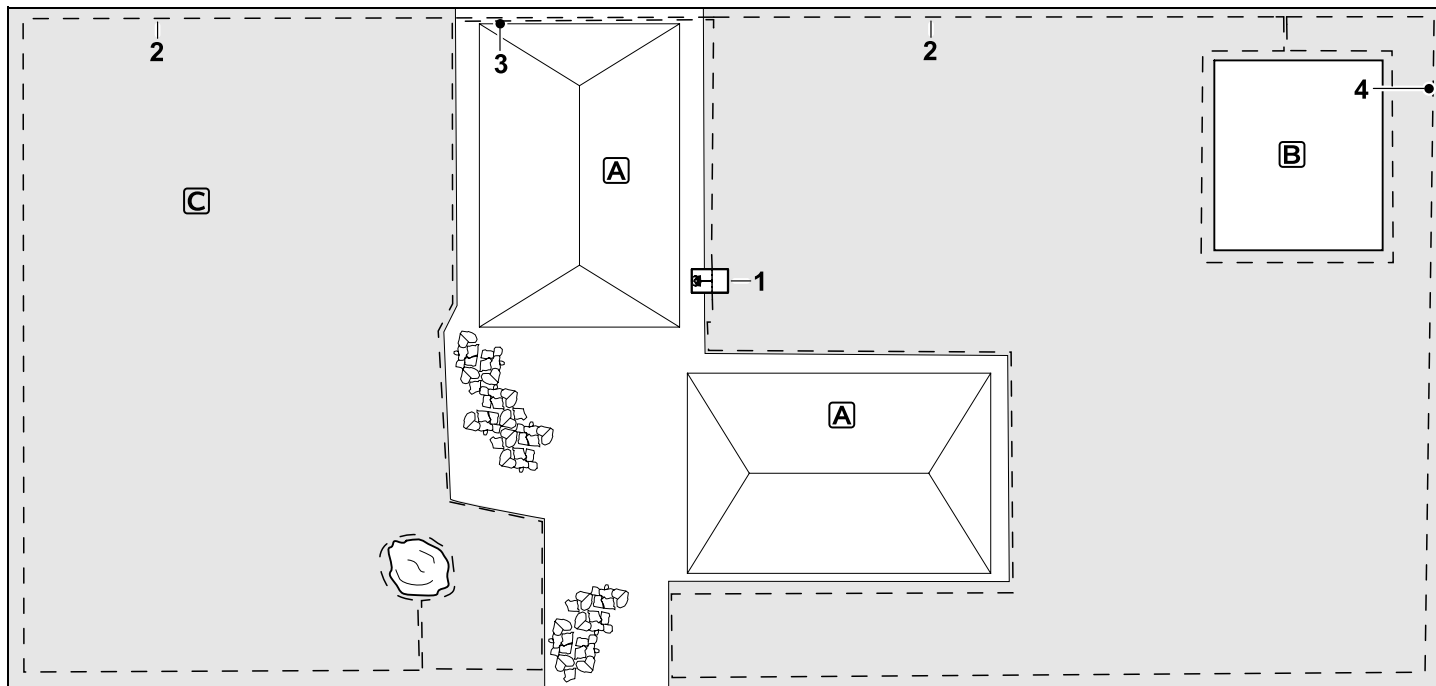
Установка прохода (3) с расстоянием между проводами **18 см** (⇒ 12.10)

Программирование:

Определить общий размер скашиваемого участка, запрограммировать 2 исходных точки (4) (вблизи базовой станции и в изломанной угловой зоне у пруда) – частота запуска соответственно от 20% до 25% (⇒ 11.15)

Особенности:

Нескошенные зоны, например, вокруг пруда следует регулярно косить вручную или обрабатывать подходящим триммером для газонов.



Если окашиваемый участок разделен на две части, то робот-газонокосилка не может самостоятельно переехать с одного скашиваемого участка на другой.

Базовая станция:

Местоположение (1) прямо рядом с домами **A**

Закрытые зоны:

Установка вокруг отдельно стоящего дерева и вокруг огорода **B**, исходя от соединительного участка, установленного в правом углу.

Расстояния от провода: (⇒ 12.3)

27 см или **9 см** расстояние до края (2) или до террас

27 см вокруг дерева и вокруг огорода

54 см учитывать минимальное расстояние от провода в узких местах позади огорода.

Дополнительная зона:

Установка дополнительной зоны **C**, соединительный участок (3) на террасе дома, убранный в кабелепровод.

Программирование:

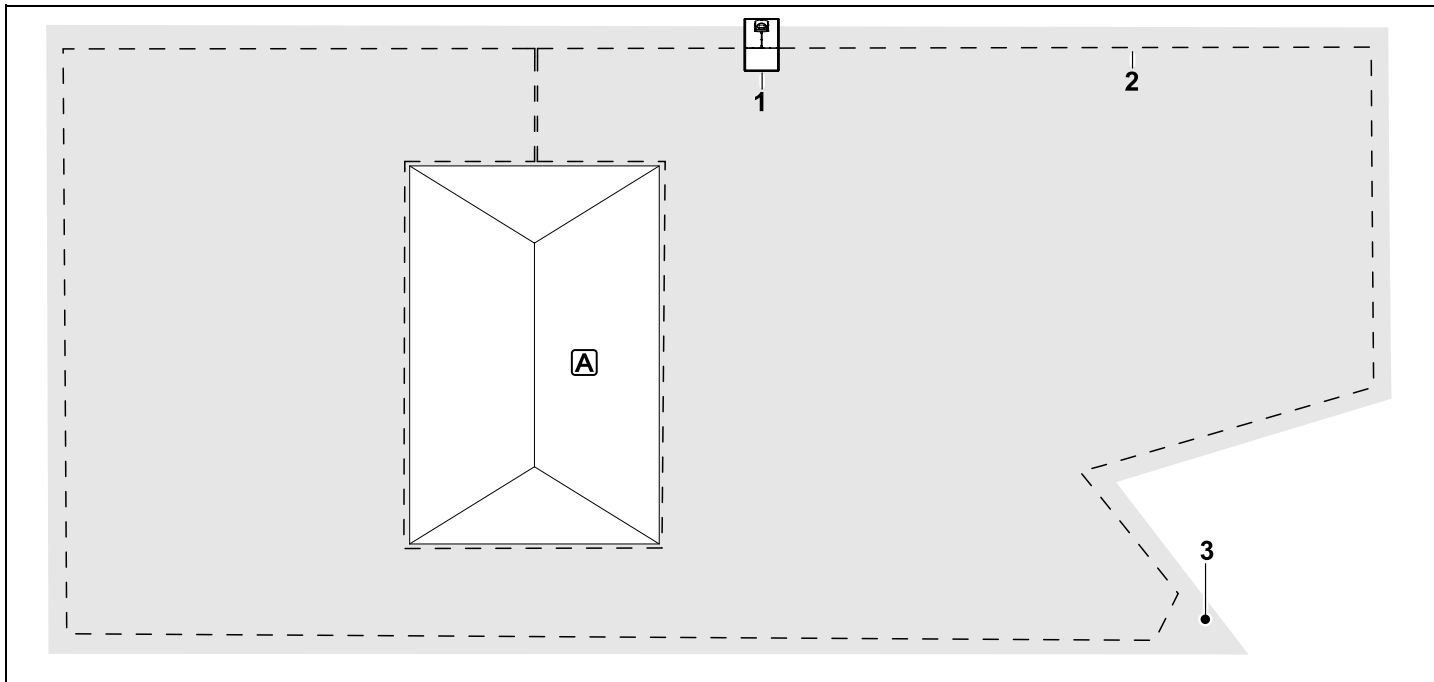
Определить размер скашиваемого участка (без дополнительной зоны), запрограммировать одну исходную точку (4) в узком месте – частота запуска от 20 % до 25 % (⇒ 11.15)

Особенности:

Переносить робота-газонокосилку несколько раз в неделю в дополнительную зону и активизировать команду «Запуск кошения». (⇒ 15.5)

Учитывать производительность. (⇒ 14.4)

При необходимости установить два отдельных окашиваемых участка с двумя базовыми станциями.



Скашиваемый участок вокруг отдельно стоящего здания.

Базовая станция:

Местоположение (1) на краю скашиваемого участка.

Дом [A] выделен в закрытую зону, поэтому базовую станцию невозможно установить в непосредственной близости от дома.

Проложить сетевой кабель от дома к базовой станции в подходящем кабелепроводе.

Закрытая зона:

Установка вокруг дома, исходя от соединительного участка, установленного в правом углу с краю.

Расстояния от провода: (⇒ 12.3)

27 см или **9 см** расстояние до края (2)

Программирование:

После определения размера скашиваемого участка никаких других согласований не требуется.

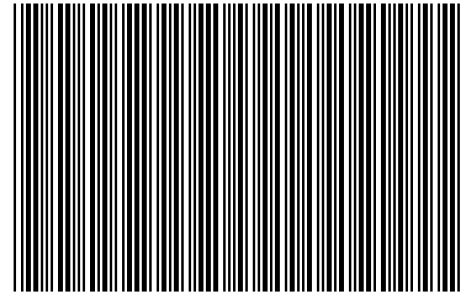
Особенности:

В зоне заостренного угла газона (3) уложить ограничительный провод, как показано на рисунке – исключать углы меньше 90°. (⇒ 9.6)

Зону в углу газона следует регулярно обрабатывать подходящим триммером для газонов.

MI 632, MI 632 P
MI 632 C, MI 632 PC

 **VIKING**[®]



0478 131 9225 A

A **OST 1**