



Husqvarna®



Kasutusjuhend HUSQVARNA AUTOMOWER® 310/315

Enne seadme kasutamist lugege kasutusjuhend hoolikalt läbi ja veenduge, et kõik juhised oleksid täiesti arusaadavad.



ET, Eesti keel

Sisukord

1 Sissejuhatus

1.1 Märgukiri	3
1.2 Toote kirjeldus.....	3
1.3 Seadme tutvustus	6
1.4 Sümbolid tootel.....	7

2 Ohutus

2.1 Ohutuse määratlused.....	8
2.2 Üldised ohutuseeskirjad.....	8
2.3 Ohutusjuhised kasutamisel.....	8

3 Paigaldus

3.1 Tutvustus.....	11
3.2 Ettevalmistused.....	11
3.3 Laadimisjaam.....	12
3.4 Aku laadimine.....	14
3.5 Piirdekaabel.....	14
3.6 Piirdekaabli ühendamine.....	19
3.7 Juhtkaabli paigaldamine.....	19
3.8 Kogu paigaldise kontrollimine.....	21
3.9 Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine.....	21
3.10 Laadimisjaama testdokkimine.....	21
3.11 Juhtpaneel.....	21
3.12 Menüüstruktuur.....	22
3.13 Taimer.....	23
3.14 Security (Turvalisus).....	25
3.15 Teated.....	26
3.16 Ilmataimer.....	26
3.17 Paigaldamine.....	26
3.18 Settings (Seaded).....	31
3.19 Tarvikud.....	33
3.20 Menüüstruktuuri ülevaade.....	36
3.21 Menüüstruktuuri ülevaade.....	37
3.22 Aiaplaneeringu näited.....	38

4 Töö

4.1 Pealüliti.....	42
4.2 Alustamine.....	42
4.3 Töörežiim – käivitamine.....	42
4.4 Töörežiim Park (Parkimine).....	43
4.5 Peatamine.....	43
4.6 Väljalülitamine.....	43
4.7 Taimer ja ooterežiim.....	43
4.8 Tühjenenud aku laadimine.....	44
4.9 Lõikekõrguse reguleerimine.....	44

5 Hooldamine

5.1 Sissejuhatus – hooldus.....	45
5.2 Robotniiduki puhastamine.....	45
5.3 Lõiketerade vahetamine.....	45
5.4 Aku.....	46

5.5 Talvine hooldus.....	46
--------------------------	----

6 Veatsing

6.1 Sissejuhatus – tõrkeotsing.....	47
6.2 Fault messages (Veateated).....	47
6.3 Teabeteated.....	51
6.4 Laadimisjaama märgutuli.....	52
6.5 Sümptomid.....	52
6.6 Piirdekaabli katkestuste otsimine.....	53

7 Transportimine, hoiulepanek ja utiliseerimine

7.1 Transportimine.....	56
7.2 Ladustamine talvel.....	56
7.3 Pärast talveks hoiulepanekut.....	56
7.4 Keskkonnateave.....	56
7.5 Aku eemaldamine ringlussevõtmiseks.....	56

8 Tehnilised andmed

8.1 Tehnilised andmed.....	58
----------------------------	----

9 Garantii

9.1 Garantiitingimused.....	60
-----------------------------	----

10 EÜ vastavusdeklaratsioon

10.1 EÜ vastavusdeklaratsioon.....	61
------------------------------------	----

1 Sissejuhatus

1.1 Märgekiri

Seerianumber:	
PIN-kood:	
Edasimüüja:	
Edasimüüja telefoninumber:	

Kui robotniiduk varastatakse, andke sellest kindlasti ettevõttele Husqvarna teada. Võtke ühendust kohaliku Husqvarna esindajaga ja edastage robotniiduki seerianumber, et toote varguse saaks registreerida rahvusvahelises andmebaasis. See on oluline samm robotniidukite varguste tõkestamisel, mille abil vähendatakse huvi varastatud robotniidukite ostmise ja müümise vastu.

Toote üheksakohaline seerianumber on näha toote andmesildil ja pakendil.



www.husqvarna.com

1.2 Toote kirjeldus

Õnnitleme teid selle kvaliteettoote valimise puhul. Husqvarna robotniiduki parimate töötulemuste saavutamiseks vajate teadmisi seadme tööpõhimõtete kohta. See kasutusjuhend sisaldab olulist teavet robotniiduki, selle paigaldamise ja kasutamise kohta. Täienduseks sellele kasutusjuhendile leiate juhendvideoid ja juhiseid Husqvarna veebisaidilt www.husqvarna.com.

Ärge unustage, et seadme kasutaja vastutab seadmest tingitud ohtude ja õnnetuste ning varakahjude eest.

Husqvarna tegeleb pidevalt oma toodete edasiarendamisega ja jätab endale õiguse muuta eelneva etteteatamiseta toodete konstruktsiooni, välimust ja funktsioone.

1.2.1 Jõudlus

Robotniiduki maksimaalsel jõudlusel kasutamiseks soovitatavad muruplatsi suurused on toodud jaotises *Tehnilised andmed lk 58*.

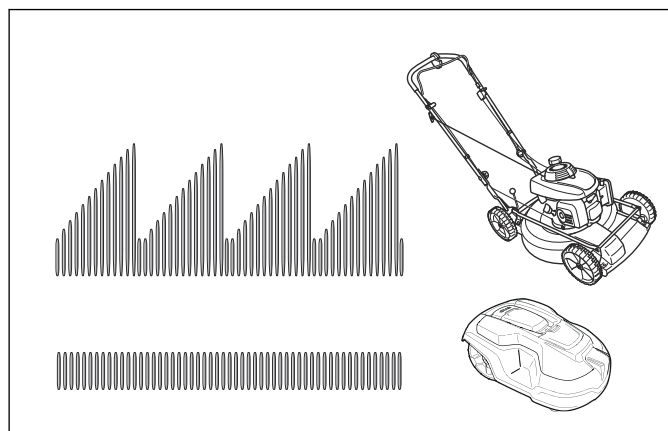
See, kui suurt ala robotniiduk suudab niita, oleneb peamiselt terade seisukorrast ning muru tüübist, kasvukiirusest ja niiskusest. Tähtis on ka aia kuju. Kui aed koosneb peamiselt avatud muruväljakutest, suudab robotniiduk tunnis niita rohkem kui aias, mis koosneb mitmetest puude, lillepeenarde ja läbikäikudega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

Olenevalt aku olekust ja murust niidab täielikult laetud robotniiduk 60 kuni 80 minutit. Seejärel laaditakse robotit

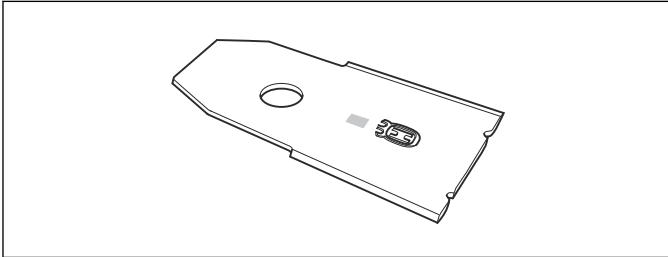
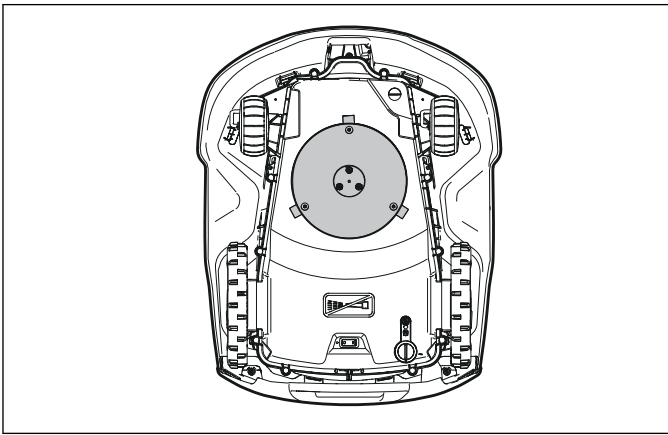
60 kuni 70 minutit. Laadimisaeg võib muu hulgas sõltuda näiteks välistemperatuurist.

1.2.2 Niitmistehnika

Robotniiduki süsteem põhineb efektiivsuse ja energiasäästlikkuse põhimõttel. Erinevalt tavapärastest muruniidukitest lõikab robotniiduk rohukõrred läbi, mitte ei rebi neid maha. Selline niitmiski viib muudab muru kvaliteetsemaks. Lõigatud muru pole vaja kokku koguda ja tänu väikestele rohutükkidele väheneb vajadus muru väetada. Lisaks on niiduk heitmevaba, käepärane ja hoiab muru alati korras.



Parima töötulemuse saavutamiseks soovime robotniidukiga niita peamiselt kuiva ilmaga. Robotniiduk võib niita ka vihmaga, kuid sel juhul koguneb märk rohi robotniidukile ning järskudel nõlvadel on libisemisoht suurem.



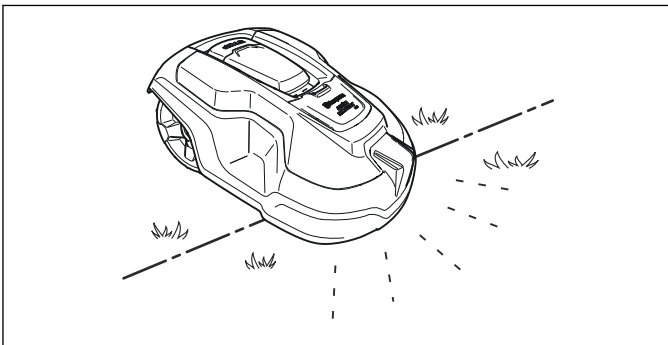
Parima niitmistulemuse saavutamiseks peavad löiketerad olema heas seisukorras. Selleks et hoida löiketerasid võimalikult kaua teravana, on oluline hoida muru puhas okstest, väikestest kividest ja muudest esemetest.

Parima niitmistulemuse saavutamiseks tuleb terasid regulaarselt vahetada. Vt jaotist *Löiketerade vahetamine lk 45*.

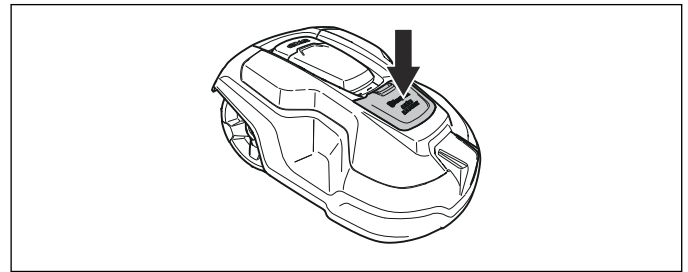
1.2.3 Töövõtted

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

Kui robotniiduki kere pörkab vastu takistust või läheneb piirdekaablile, siis niiduk tagurdab ja valib uue suuna. Robotniiduki esi- ja tagaosas asuvad andurid tuvastavad niiduki lähenemise piirdekaablile. Robotniiduki esiosa möödub piirdekaablist alati teatud kaugusel, enne kui niiduk ümber pöörduv. Vajaduse korral saab seda kaugust vastavalt paigaldusele muuta.

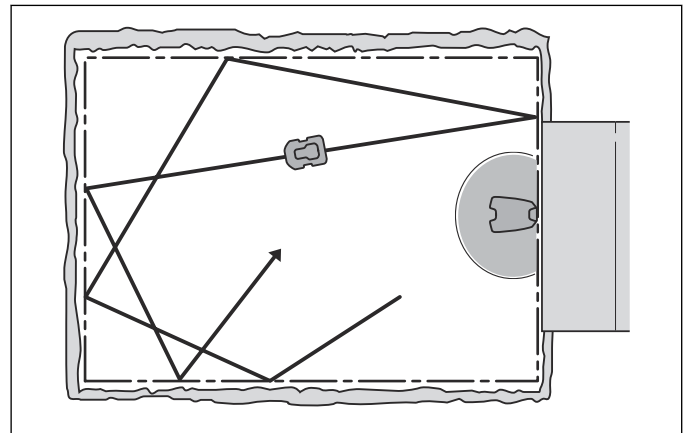


Robotniiduki peal asuv nupp **STOP** on ette nähtud peamiselt niiduki töö katkestamiseks. Nupu **STOP** vajutamisel avaneb luuk, mille taga asub juhtpaneel. Juhtpaneelil toimub robotniiduki seadistamine. Nupp **STOP** jääb allavajutatud olekusse, kuni luuk uuesti suletakse. Koos nupuga **START** toimib see käivitustakistina.



1.2.4 Liikumismuster

Kuna robotniiduk ei järgi liikumisel kindlat mustrit, siis on liikumismuster on alati erinev. Selline niitmiskiis võimaldab muru niita ühtlaselt ja liikumisejärgi jätmata.



1.2.5 Laadimisjaama leidmine

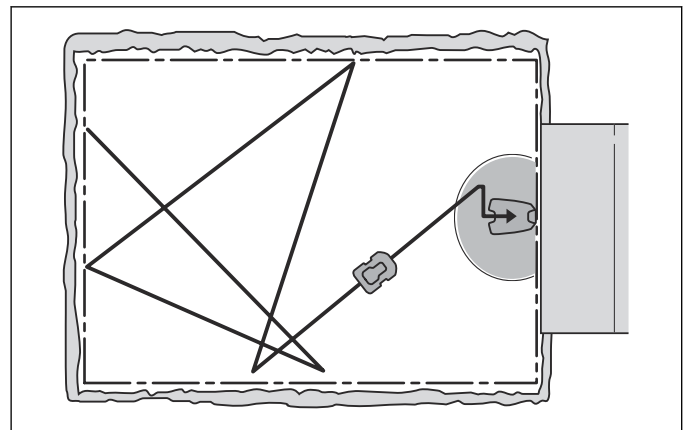
Niiduki saab seadistada laadimisjaama otsima kuni kolmel erineval viisil. Neid kolme otsimismeetodit kombineerib robotniiduk automaatselt nii laadimisjaama võimalikult kiireks leidmiseks kui ka selleks, et jätta murule võimalikult vähe jälgi.

Kui seadistate niidukit käsitsi, saab neid kolme otsimismeetodit kombineerida, et optimeerida laadimisjaama otsing vastavalt niidetava aia kujule, vt *Paigaldamine lk 26*.

1.2.5.1 1. otsimismeetod: irregulaar (korrapäratu)

Robotniiduk töötab korrapäratult, kuni jõuab laadimisjaama lähedale.

Selle otsimismeetodi eeliseks on, et robotniiduk ei jäta murule jälgi. Puuduseks on, et otsimisaeg on pisut pikk.



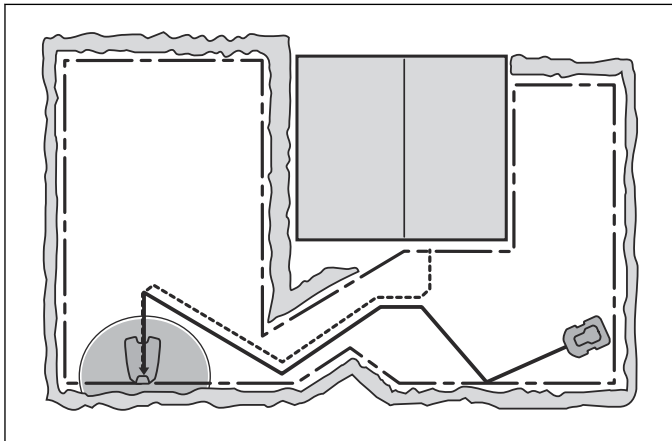
1.2.5.2 2. Otsimismeetod: follow guide wire (juhtkaabli järgimine)

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

Juhtkaabel on kaabel, mis paigaldatakse laadimisjaamast suunaga mõne kaugema tööpiirkonna poole või läbi kitsa käigu ning ühendatakse seejärel piirderingiga. Vt jaotist *Juhtkaabli paigaldamine lk 19*.

Selle otsimismeetodi puhul on robotniidukil lihtsam leida mitme või suure saarekese, kitsa käigu või järsu nõlva taga asuvat laadimisjaama.

Selle otsimismeetodi eeliseks on lühem otsimisaeg.



1.2.5.3 3. otsimismeetod: follow boundary wire (piirdekaabli järgimine)

Robotniiduk liigub korrapäratult, kuni jõuab piirderingini. Seejärel liigub robotniiduk piki piirderingi

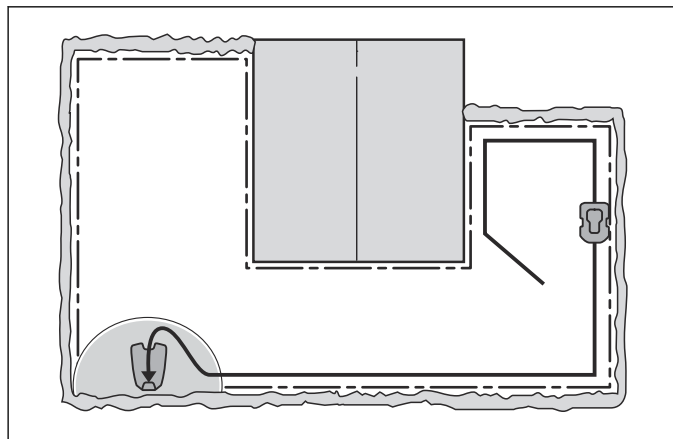
laadimisjaamani. Robotniiduk valib päripäeva või vastupäeva liikumissuuna juhuslikult.

See otsimismeetod sobib aia puhul, kus on avatud muruväljak, laiad käigud (laiemad kui u 3 m) ja mitte ühtegi või mõni üksik väike saareke.

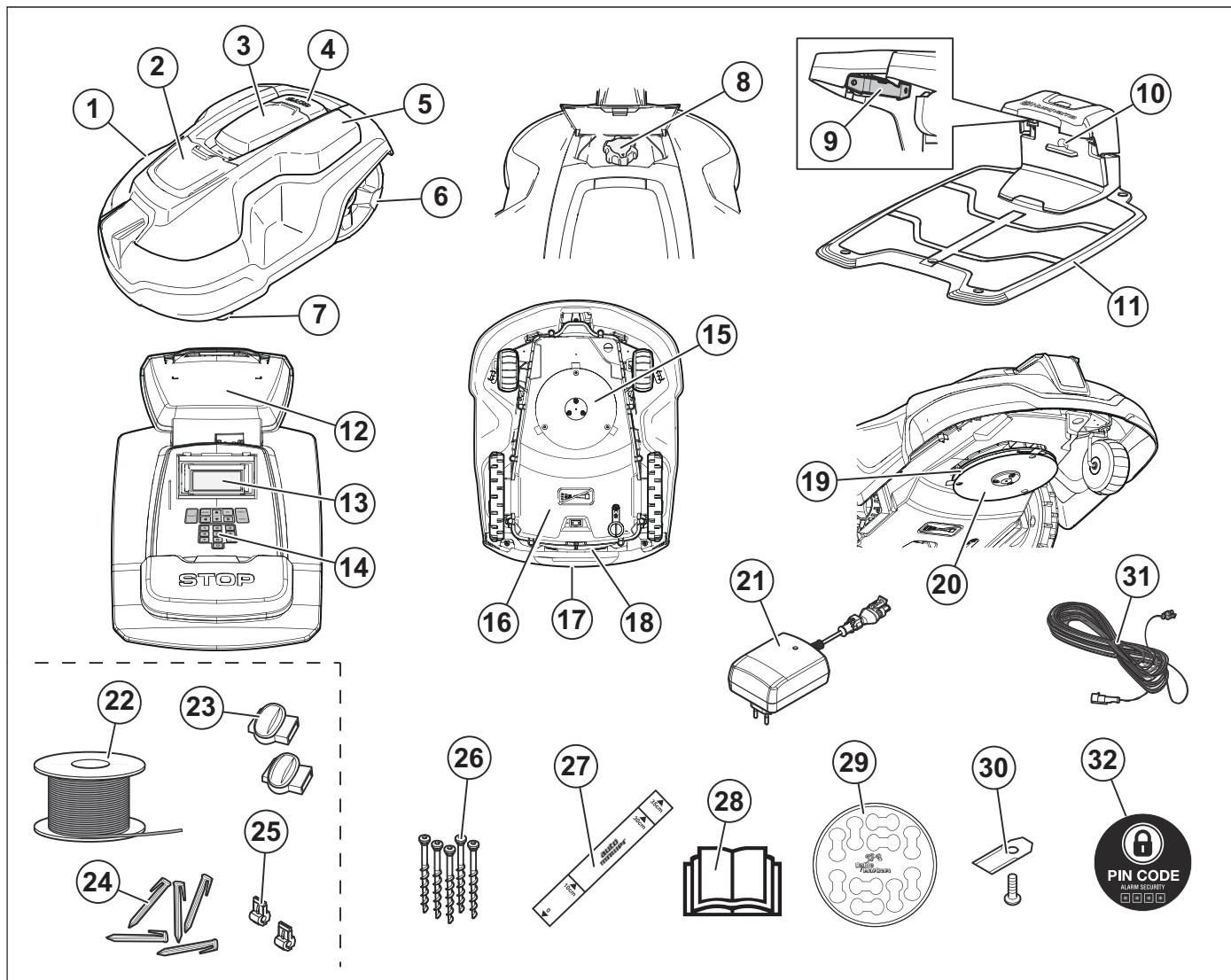
Selle otsimismeetodi eeliseks on, et puudub juhtkaabli paigaldamise vajadus.

Puuduseks on, et piki piirderingi võivad murule tekkida mõned jäljed. Kui aias on kitsaid käike või mitmeid saarekesi, on ka otsimisaeg pikem.

Reeglina kasutatakse seda otsimismeetodit ainult siis, kui robotniiduk ei suuda vajaliku aja jooksul leida laadimisjaama 1. või 2. otsimismeetodiga.



1.3 Seadme tutvustus



Joonisel olevad numbrid tähistavad järgmist.

- | | |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Korpus 2. Lõikekõrguse reguleerimiskoha luuk 3. Ekraani ja klahvistiku luuk 4. Stoppnupp 5. Eemaldatav kate 6. Tagarattad 7. Esirattad 8. Lõikekõrguse seadistus 9. Kontaktriba 10. LED-lamp laadimisjaama ja piirdekaabli töö kontrollimiseks 11. Laadimisjaam 12. Andmesilt 13. Ekraan 14. Klahvistik 15. Lõikesüsteem 16. Raamikarp, sisaldab elektroonikat, akut ja mootoreid 17. Käepide | <ol style="list-style-type: none"> 18. Pealüliti 19. Lõiketera ketas 20. Liugplaat 21. Toiteallikas (toiteallika välimus võib olenevalt turust olla erinev) 22. Ringikaabel piirderingi ja juhtkaablina kasutamiseks¹ 23. Ringikaabli muhvid² 24. Klambrid³ 25. Ringikaabli pistmik⁴ 26. Laadimisjaama kinnituskruvid 27. Mõõteriist piirdekaabli paigaldamise hõlbustamiseks (mõõteriist võetakse karbi küljest lahti) 28. Kasutusjuhend ja lühijuhend 29. Juhtmemärgid 30. Lisaterad 31. Madalpingekaabel 32. Hoiatussilt |
|--|--|

¹ Kuulub eraldi müüdavasse paigalduskomplekti.

² Vt märkust 1

³ Vt märkust 1

⁴ Vt märkust 1

1.4 Sümbolid tootel

Robotniidukil leiduvad järgmised sümbolid. Tutvuge nendega hoolikalt.



HOIATUS! Enne robotniiduki kasutamist lugege kasutusjuhendit.



HOIATUS! Enne niiduki hooldamist või tõstmist kasutage blokeerivat seadist.

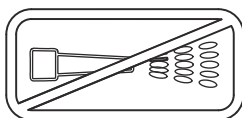
Robotniiduki saab käivitada üksnes siis, kui pealüliti on asendis 1 ning on sisestatud õige PIN-kood. Enne seadme kontroll- ja/või hooldustoimingute alustamist keerake pealüliti asendisse 0.



HOIATUS! Kui seade töötab, hoidke sellest ohutusse kaugusesse. Hoidke käed ja jalad liikuvatest teradest eemal.



HOIATUS! Ärge sõitke seadmel. Ärge pange jalgu või käsi seadme korpuse lähedusse või selle alla.



Ärge mitte kunagi kasutage robotniiduki puhastamiseks kõrgsurvepesurit või voolavat vett.



Lukustusfunktsioon



See toode vastab rakenduvatele EÜ direktiividele.



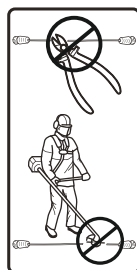
Ümbruse mürasaaste. Toote emissioonid on esitatud peatükis *Tehnilised andmed lk 58* ja andmesildil.



Toodet ei tohi kasutusest kõrvaldada koos tavaliste olmejäätmetega. Veenduge, et toote utiliseerimisel järgitakse kohalikke eeskirju.



Raam sisaldab elektrostaatilisele lahendusele (ESD) tundlikke komponente. Raam tuleb sulgeda asjatundlikul viisil. Seetõttu tohivad raami avada vaid volitatud hooldustehnikud. Purunenud tihend võib põhjustada garantii muutumise täielikult või osaliselt kehtetuks.



Madalpingekaablit ei tohi lühendada, pikendada või jätkata.

Ärge kasutage trimmerit madalpingekaabli lähedal. Olge ettevaatlik, kui trimmerdate servadel, kuhu on paigaldatud kaablid.

Enne toote kasutamist või tõstmist aktiveerige blokeeriv seadis.

2 Ohutus

2.1 Ohutuse määratlused

Mõistetega „hoiatus”, „ettevaatust” ja „märkus” juhitakse tähelepanu eriti olulistele kohtadele kasutusjuhendis.



HOIATUS: Tähistab kasutusjuhendi juhiste eiramise korral kasutaja või kõrvalseisjate kehavigastuse või surmaga lõppeva õnnetuse ohtu.



ETTEVAATUST: Tähistab kasutusjuhendi juhiste eiramise korral seadme, muude esemete

või läheduses asuvate objektide kahjustamise ohtu.

Märkus: Tähistab antud olukorras vajalikku lisateavet.

2.2 Üldised ohutuseeskirjad

Kasutusjuhendist arusaamise lihtsustamiseks kasutatakse selles järgmisi tunnuseid.

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

2.2.1 TÄHTIS! LUGEGE SEE TEKST ENNE KASUTAMIST HOOLIKALT LÄBI JA HOIDKE SEE ALLES EDASISEKS KASUTAMISEKS

Seadme operaator vastutab seadmest tingitud ohtude ning õnnetuste ning varaliste kahjude eest.

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

Seda seadet tohivad kasutada lapsed alates 8. eluaastast ja isikud, kellel on vähenenud füüsilised, sensoorsed või vaimsed võimed või puudulikud teadmised ja kogemused, kui neid jälgib või juhendab vastutav isik, kes tagab, et nad kasutavad seadet ohutult ning mõistavad seotud ohtusid. Kohalikud kehtivad eeskirjad võivad piirata kasutaja lubatud vanust. Lapsed ei tohi seadet ilma järelevalveta puhastada ega hooldada.

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

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

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

Aku eemaldamisel tuleb seade toitevõrgust lahutada.



HOIATUS: Robotniiduki valesti kasutamine võib lõppeda õnnetusega.



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

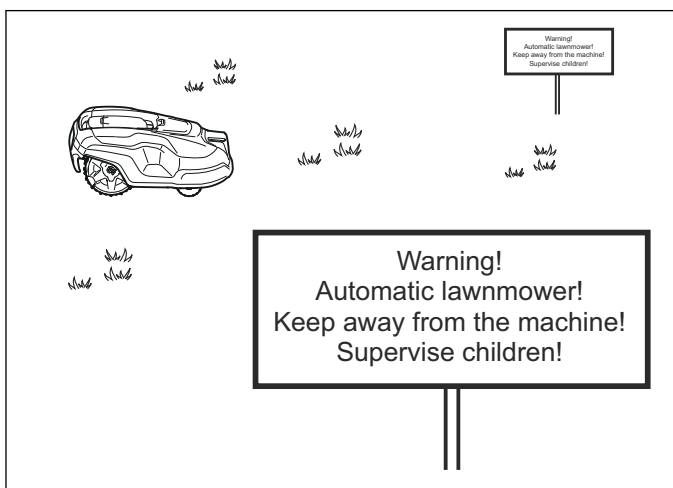


HOIATUS: Hoidke käed ja jalad liikuvatest teradest eemal. Ärge mitte kunagi pange käsi või jalgu töötava mootoriga robotniiduki lähedusse või selle alla.

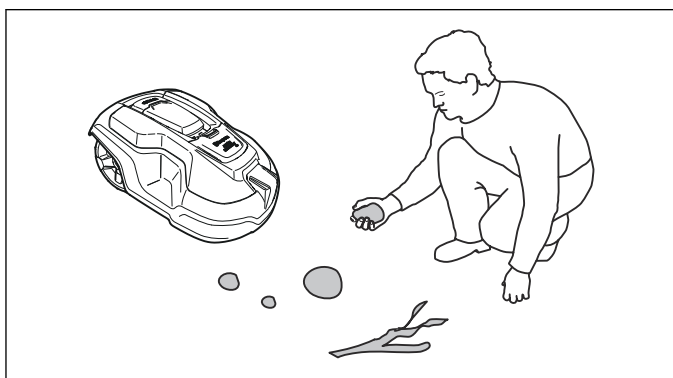
2.3 Ohutusjuhised kasutamisel

2.3.1 Kasutamine

- Robotniiduk on mõeldud muru niitmiseks lagedatel ja tasastel aladel. Seadmega tohib kasutada ainult tootja soovitatud lisatarvikuid. Kõik muud kasutusviisid on väärad. Tootja kasutus- ja hooldusjuhiseid tuleb täpselt järgida.
- Kui robotniidukit kasutatakse avalikes kohtades, tuleb selle tööpiirkond tähistada hoiatusmärkidega. Märkidel peab olema järgmine tekst: **Hoiatus! Automaatne muruniiduk! Hoidke seadmest eemale! Jälgige lapsi!**



- Kasutage parkimisfunktsiooni **PARK** või lülitage seade pealülitist välja, kui niidualas on inimesi, eriti lapsi, või loomi. Muruniiduk tuleks programmeerida selliselt, et see töötaks siis, kui niiduala on vaba (nt öösel). Vt jaotist *Taimer lk 23*.
- Robotniidukit võivad kasutada, hooldada ja remontida ainult isikud, kes on selle eriomaduste ja ohutusjuhistega täielikult kursis. Lugege kasutusjuhend enne robotniiduki kasutamist põhjalikult läbi ja veenduge, et kõik juhised on täiesti arusaadavad.
- Robotniiduki algse konstruktsiooni muutmine on keelatud. Kõik muudatused teostate omal vastutusel.
- Veenduge, et murul ei oleks kive, oksa, tööriistu, mänguasju ega muid esemeid, mis võivad löiketera kahjustada. Murul asuvad esemed võivad ühtlasi põhjustada robotniiduki ummistuse ja sel juhul võib eseme eemaldamiseks ja töö jätkamiseks minna vaja spetsialisti abi. Enne ummistuste eemaldamist seadke põhilüliti asendisse 0.



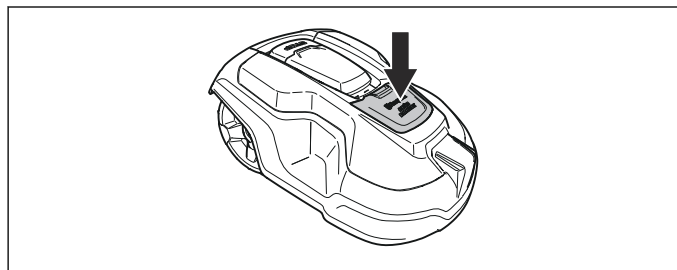
- Käivitage robotniiduk vastavalt juhistele. Kui pealüliti on asendis 1, hoidke kindlasti käed ja jalad keerlevatest teradest eemale. Ärge kunagi pange käsi ega jalgu robotniiduki alla.
- Ärge puudutage ohtlikke liikuvaid osi (nt löiketera ketast) enne, kui need on täielikult seiskunud.
- Ärge kunagi tõstke robotniidukit üles ega kandke seda ringi ajal, mil pealüliti on asendis 1.
- Ärge lubage robotniidukit kasutada isikutel, kes ei oska seda kasutada ega tea selle tööpõhimõtteid.
- Robotniidukil ei tohi lasta kokku põrgata inimeste või teiste elusolenditega. Kui inimene või muu elusolend satub niiduki teele, tuleb niiduk kohe seisata. Vt jaotist *Peatamine lk 43*.

- Ärge asetage esemeid robotniiduki või selle laadimisjaama peale.
- Ärge lubage kasutada robotniidukit, mille kaitse, löiketera ketas või kere on kahjustada saanud. Samuti ei tohi kasutada defektsete terade, kruvide, mutrite või kaablitega robotniidukit. Ärge ühendage ega puudutage kahjustatud kaablit enne, kui see on toiteallikast lahutatud.
- Ärge kasutage robotniidukit, kui selle pealüliti ei tööta.
- Kui robotniidukit ei kasutata, lülitage see alati pealülitist välja. Robotniidukit saab käivitada üksnes siis, kui pealüliti on asendis 1 ning sisestatud on õige PIN-kood.
- Robotniidukit ei tohi mitte kunagi kasutada vihmutiga samal ajal. Kasutage niiduki ja vihmuti üheaegse töötamise välistamiseks taimerifunktsiooni (vt *Taimer lk 23*).
- Husqvarna ei garanteeri täielikku ühilduvust robotniiduki ja muud tüüpi traadita süsteemide vahel, milleks võivad olla kaugjuhtimispuldud, raadiosaatjad, silmusvõimendid, maa-alused elektrilised loomapiirded vms.
- Sisseehitatud alarm on väga vali. Olge ettevaatlik, eriti kui robotniidukit käsitsetakse siseruumides.
- Maapinnas asuvad metallesemad (nt raudbetoon või mutivõrgud) võivad põhjustada seadme tööseisaku. Metallesemad võivad põhjustada piirdesignaali häireid, millega võib omakorda kaasneda seadme tööseisak.
- Robotniidukit ei tohi kunagi kasutada temperatuuridel alla 0 °C ja üle 45 °C. See võib toodet kahjustada.

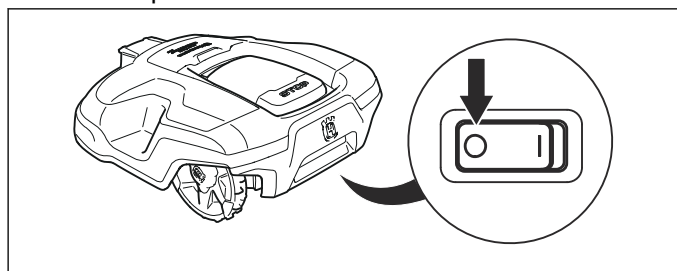
2.3.2 Robotniiduki tõstmine ja liigutamine

Niiduki ohutuks toimetamiseks tööalale või tööalalt ära toimige järgmiselt.

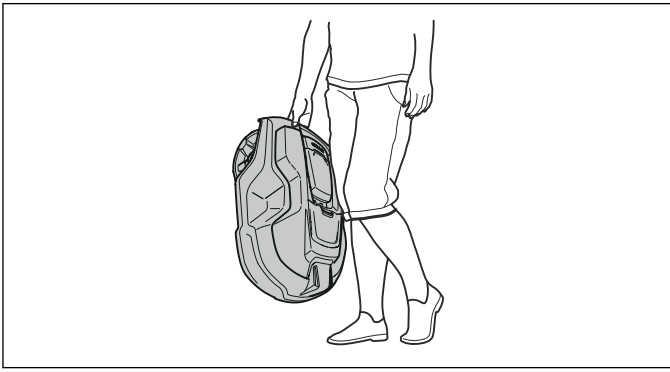
1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **STOP**. Kui turvalisustase on seadistatud keskmiseks või kõrgeks (vt *Security (Turvalisus) lk 25*), tuleb sisestada PIN-kood. PIN-kood on neljakohaline ja see valitakse robotniiduki esmakordsel käivitamisel. Vt jaotist *Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine lk 21*.



2. Seadke pealüliti asendisse 0.



3. Kandke robotniidukit seadme all oleva käepideme abil nii, et löiketera ketas asuks kehast eemal.



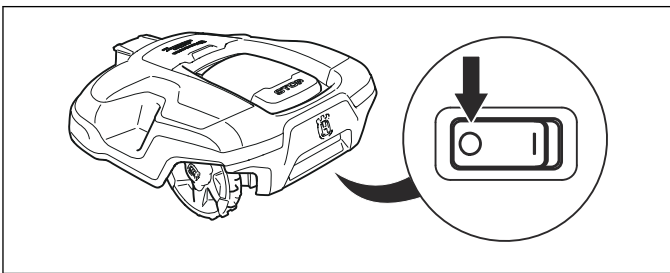
ETTEVAATUST: Ärge tõstke robotniidukit ajal, mil see on laadimisjaamas. See võib kahjustada nii laadimisjaama kui ka robotniidukit. Enne robotniiduki tõstmist vajutage nuppu **STOP** ja tõmmake niiduk laadimisjaamast välja.

2.3.3 Hooldamine



HOIATUS: Enne robotniiduki kummuliikeeramist tuleb pealüliti alati seada asendisse 0.

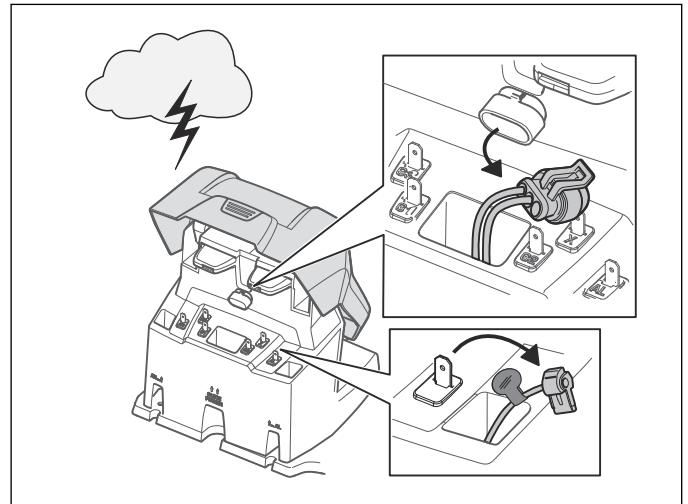
Pealüliti tuleb seada asendisse 0 enne mis tahes tööde alustamist raami juures, nt enne puhastustoimingute teostamist või löiketerade vahetamist.



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

Kontrollige robotniidukit iga nädal ning vahetage välja kahjustunud või kulunud osad. Vt jaotist *Sissejuhatus – hooldus lk 45*.

2.3.4 Äikese ajal



Robotniiduki ja laadimisjaama elektrikomponentide kahjustamise ohu vähendamiseks soovitame äikeseohu korral lahti võtta kõik laadimisjaama ühendused (toide, piirdekaabel ja juhtkaablid).

1. Veenduge, et taasühendamise hõlbustamiseks oleksid kaablid märgistatud kaasasolevate märgistega. Laadimisjaama ühenduspunktid on tähistatud järgmiselt: AR, AL ja G1.
2. Ühendage lahti kõik kaablid ja toiteallikas.
3. Kui äikeseoht on möödunud, ühendage uuesti kõik kaablid ja toiteallikas. Väga oluline on iga kaabli ühendamine täpselt õigesse kohta.

3 Paigaldus

3.1 Tutvustus

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

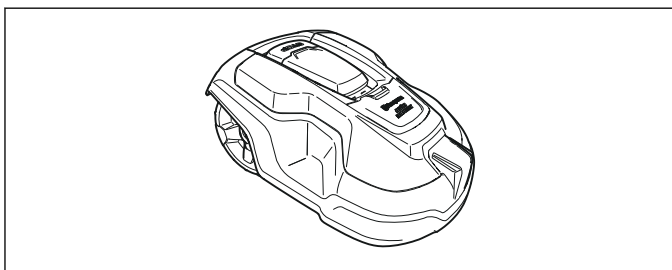
Enne paigaldamise alustamist tutvuge pakendi kogu sisuga.

Automower 310/315	
Robotniiduk	✓
Laadimisjaam	✓
Toiteallikas	✓
Madalpingekaabel	✓
Laadimisjaama kruvid	5 tk
Kuuskantvõti	✓
Mõõteriist	✓
Juhtmemärgid	✓
Kasutusjuhend ja kiirjuhend	✓
Lisaterad	9 tk
Hoiatussilt	✓

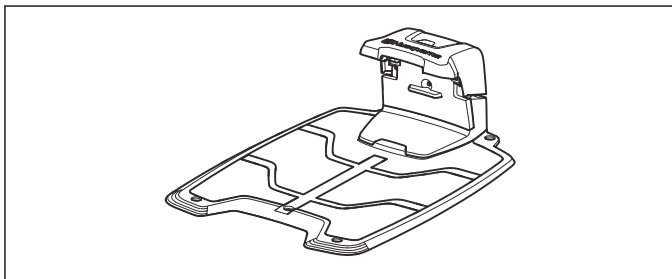
3.1.1 Peamised paigalduskomponendid

Robotniiduki paigaldamine hõlmab järgmist 4 põhikomponenti.

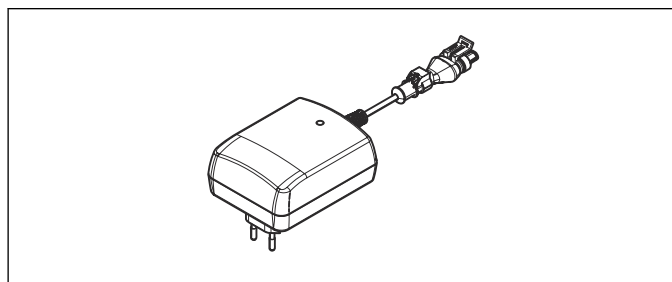
1. Robotniidukit, mis niidab muru korrapäratu mustris järgi.



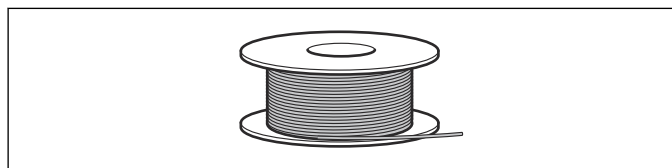
2. Laadimisjaama, kuhu robotniiduk tagasi pöördub, kui aku laetuse tase liiga madalale langeb.



3. Toiteallikat, mis ühendatakse laadimisjaama 100–240 V seinakontaktiga. Toiteallikas on ühendatud seinakontakti ja laadimisjaamaga 10 m pikkuse madalpingekaabliga. Lisavarustusena saab osta 3 m ja 20 m madalpingekaablid. Toiteallika osi ei tohi muuta ega lahti võtta. Näiteks ei tohi madalpingekaablit lühendada ega pikendada.



4. Piirdekaablit, mis paigaldatakse muruplatsi servade ümber ning ühtlasi ümbritsetakse sellega esemed ja taimed, millega robotniiduk kokku ei tohi põrgata. Piirdekaablit kasutatakse samaaegselt ka juhtkaablina. Piirderingi maksimaalne lubatud pikkus on 800 m.



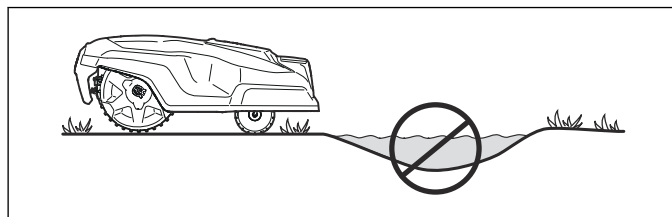
3.2 Ettevalmistused

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

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

Veebisaidilt www.husqvarna.com leiate paigaldusprotsessi täpsemad kirjeldused ja näpunäited.

1. Kui tööalas olev muru on pikem kui 10 cm, niitke see tavalise muruniitja abil. Koguge lõigatud rohi kokku.
2. Täitke augud ja õnarused, et takistada vihmavee kogunemist lompidena. Veelompides kasutamine võib toodet kahjustada. Vt jaotist *Garantiitingimused lk 60*.



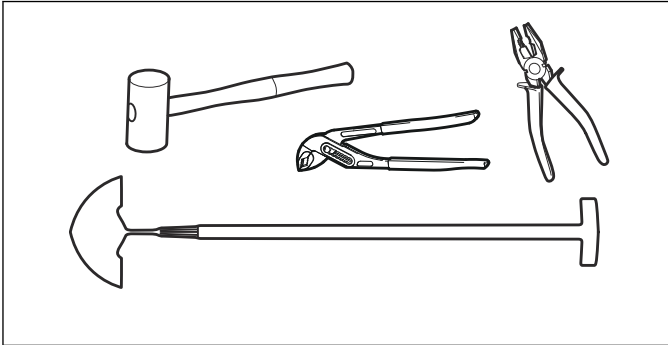
3. Enne paigaldamise alustamist lugege hoolikalt läbi kõik paigaldamise juhised.
4. Veenduge, et kõik paigaldamiseks vajalikud osad on olemas. Vt jaotist *Seadme tutvustus lk 6*.

- Robotniiduk
- Laadimisjaam
- Toiteallikas
- Madalpingekaabel
- Laadimisjaama kruvid
- Mõõteriist

3.2.1 Paigaldustööriistad

Paigaldamiseks läheb vaja ka järgmisi tööriistu.

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



3.3 Laadimisjaam

Laadimisjaamal on 3 funktsiooni:

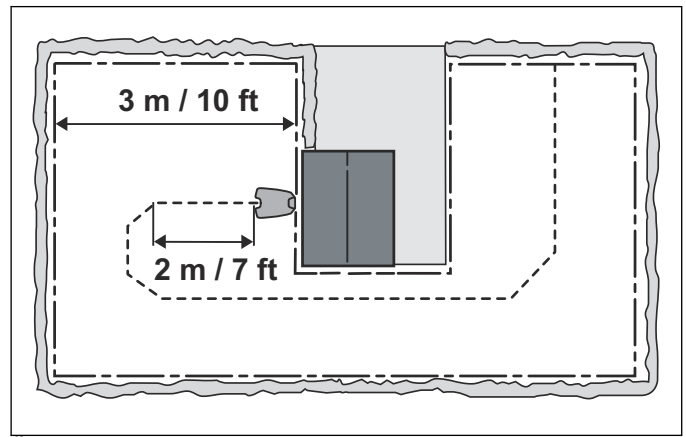
- saata piirdekaabli kaudu juhtsignaale;
- saata juhtkaabli kaudu juhtsignaale, et robotniiduk leiaks laadimisjaama;
- laadida robotniiduki akut.

3.3.1 Laadimisjaama parim asukoht

Laadimisjaamale parimat asukohta valides võtke arvesse järgmisi tingimusi.

- Jätke laadimisjaama ette vähemalt 3 m vaba ruumi.
- Laadimisjaamast paremale ja vasakule peab olema võimalik paigaldada sirge piirdekaabel pikkusega vähemalt 1,5 m. Muu asukoht võib põhjustada olukorra, kus robotniiduk siseneb laadimisjaama küljelt ega saa dokkimist edukalt lõpetada.
- See peab asuma seinakontakti lähedal. Komplekti kuuluva madalpingekaabli pikkus on 10 meetrit.
- Laadimisjaam tuleb asetada tasasele pinnale, kus ei ole teravaid esemeid.
- Laadimisjaam peab olema kaitstud veepritsmete eest (nt kastmissüsteem).
- Seda ei tohi paigaldada otsese päikesevalguse kätte.
- Kui tööpiirkonnas asub mõni suurem kallak, tuleks laadimisjaam paigaldada kallaku jalamile.
- Soovituslik nõue, mis aitab laadimisjaama võõraste isikute vaateväljast eemal hoida.

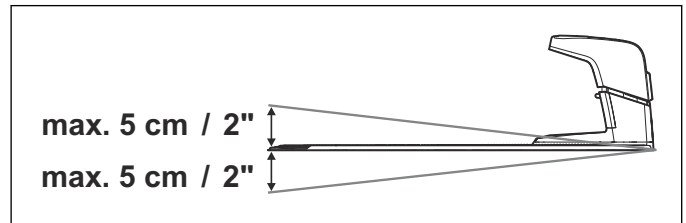
Laadimisjaam tuleb paigutada nii, et selle ette jääb vaba ruumi (vähemalt 3 m). Samuti peaks see asuma tööpiirkonna keskel, et robotniidukil oleks kergem jõuda kõigi tööpiirkonna osadeni.



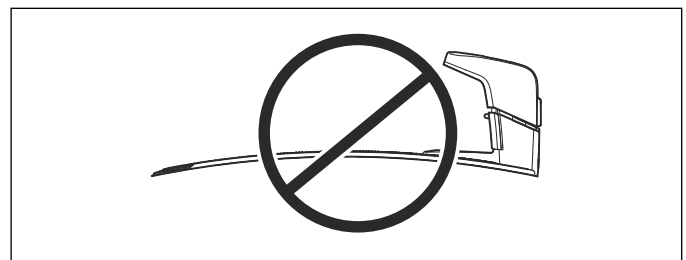
Ärge paigaldage laadimisjaama tööpiirkonnas mõnda piiratud kohta ega nurka. Nii on robotniidukil laadimisjaama leidmine raske.



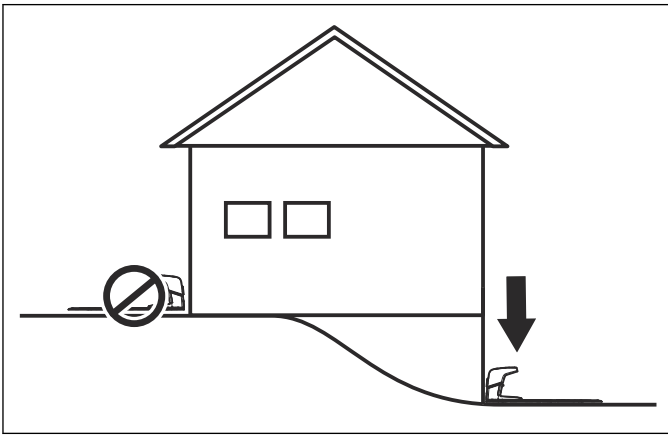
Laadimisjaam tuleb paigutada suhteliselt tasasele maapinnale. Laadimisjaama esiosa ei tohi olla kõrgemal või madalamal kui selle tagaosa, vt allolevat pilti.



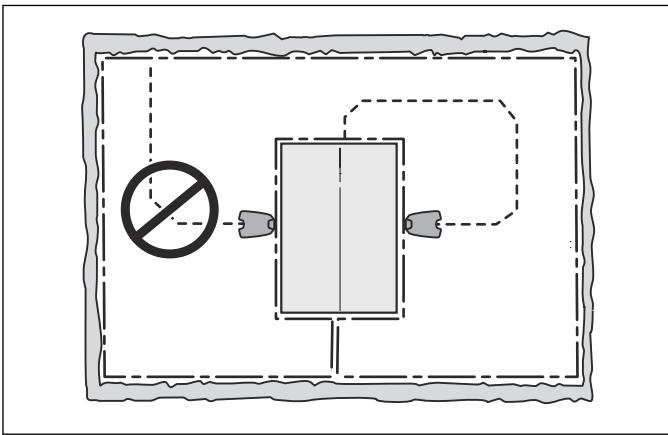
Laadimisjaama ei tohi paigutada nii, et selle alusplaat võiks vänduda.



Kui paigaldamine toimub tööpiirkonnas, kus on järsk kallak, tuleks laadimisjaam paigutada kallaku jalamile. Nõnda on robotniidukil juhtkaablile järgnedes hõlpsam laadimisjaama sõita.



Laadimisjaama ei tohiks paigaldada saarele, kuna see piirab juhtkaabli optimaalse paigutamise võimalusi. Kui laadimisjaam tuleb siiski saarele paigaldada, peab ka juhtkaabel saarega ühendatud olema. Saarte kohta lugege lisateavet jaotisest *Piirded tööpiirkonna sees lk 16*.



3.3.2 Toiteallika ühendamine

Toiteallika paigalduskoha valikul arvestage järgmiste tingimustega.

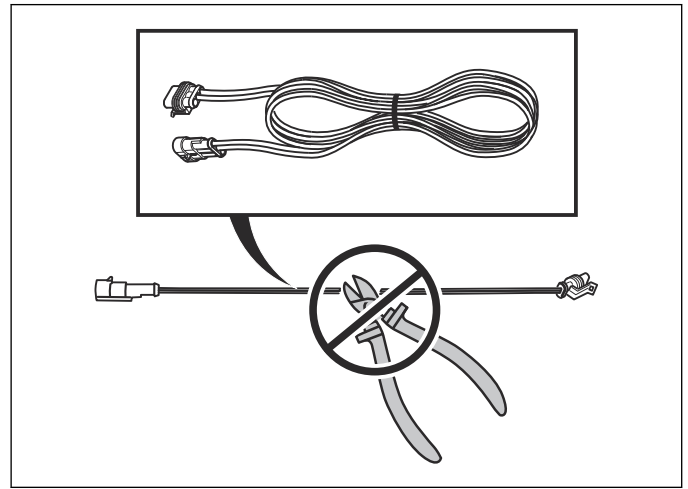
- See peaks asuma laadimisjaama lähedal.
- See peaks olema vihma eest kaitstud.
- Seda ei tohi paigaldada otsese päikesevalguse kätte.

Toiteallikale tuleb leida hästi õhutatud katusealune koht. Kui toiteallikas on ühendatud õues asuva pistikupesaga, peab ka see olema ette nähtud välistingimustes kasutamiseks. Toiteallika pistikupesaga ühendamisel on soovitatav kasutada maandusega lühisekaitset (RCD-d).

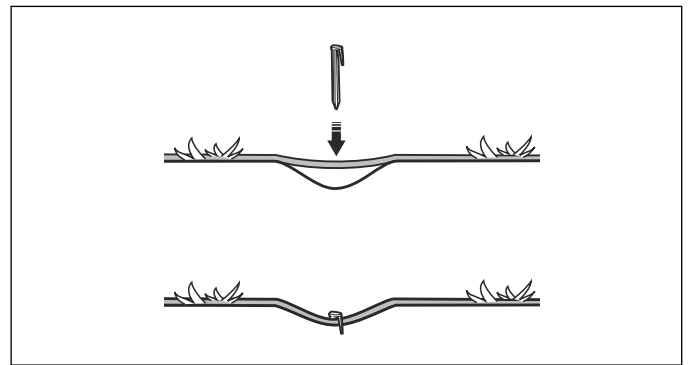


HOIATUS: kehtib Ameerika Ühendriikidele ja Kanadale. Välitingimustesse paigaldatud toiteallikas võib põhjustada elektrilöögiohtu. Pistiku ühendamiseks ja eemaldamiseks paigaldage üksnes kattega A-klassi rikkevoolukaitsme ehk lühisekaitsmega pistikupesaga, millel on ilmastikukindel korpus.

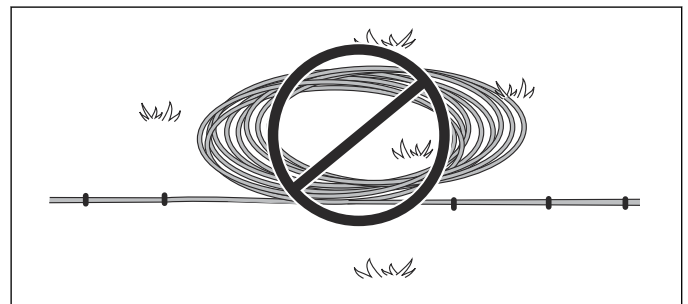
Toiteallika osi ei tohi muuta ega lahti võtta. Näiteks ei tohi madalpingekaablit lühendada ega pikendada. Lisatarvikuna saab osta madalpingekaablid pikkusega 3 m või 20 m.



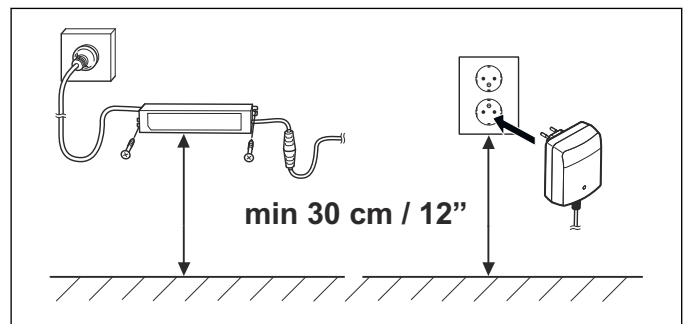
Madalpingekaabli võib paigaldada risti üle tööala juhul, kui kinnitate selle maa külge või kaevate pinnasesse. Lõikekõrgus peab olema selline, et lõiketera ei saaks kahjustada madalpingekaablit.



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



HOIATUS: Ärge asetage toiteallikat mingil juhul kohta, kus sellel on oht jääda vee alla (see peab olema vähemalt 30 cm kõrgusel maapinnast). Toiteallikat ei tohi asetada maapinnale.





HOIATUS: Toiteallika osi ei tohi mitte mingil juhul muuta ega lahti võtta. Madalpingekaablit ei tohi lühendada ega pikendada.



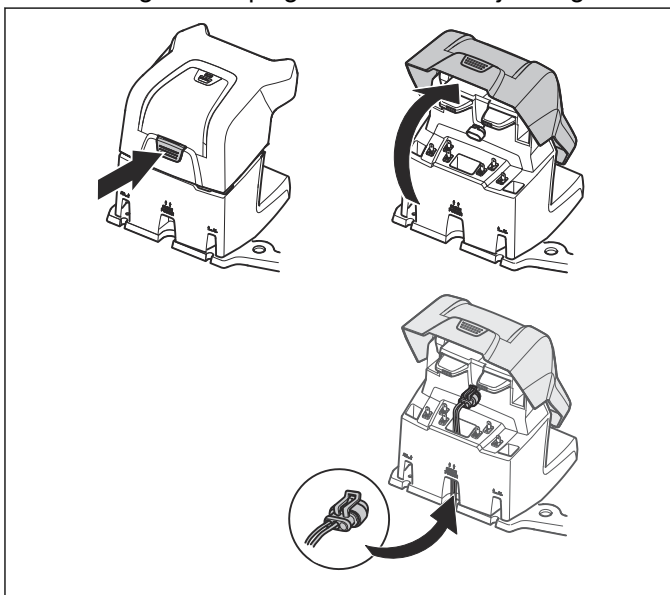
HOIATUS: Kasutage laadimisjaama lahtiühendamiseks pistikut (nt enne laadimisjaama puhastamist või piirdekaabli parandamist).



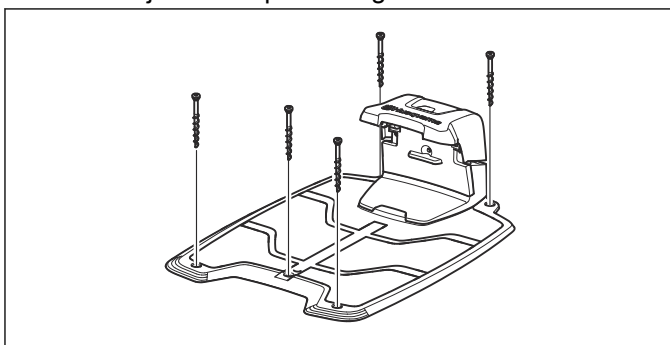
ETTEVAATUST: Paigaldage madalpingekaabel ja reguleerige löikekõrgust nii, et löiketera ei saaks mingil juhul kaabliga kokku puutuda.

3.3.3 Laadimisjaama paigaldamine ja ühendamine

1. Asetage laadimisjaam sobilikku kohta.
2. Kallutage laadimisjaama kaitsekatet ettepoole ja ühendage madalpingekaabel laadimisjaamaga.



3. Ühendage toiteallika toitekaabel 100–240V seinakontakti. Kui toiteallikas on ühendatud õues asuva pistikupesaga, peab ka see olema ette nähtud välistingimustes kasutamiseks. Vt jaotist *Toiteallika ühendamine lk 13*.
4. Kinnitage laadimisjaam komplekti kuuluvate kruvide abil maapinna külge. Veenduge, et kruvid on täies pikkuses süvendisse kruvitud. Kui laadimisjaam asetatakse vastu seina, on otstarbekam enne ühendada kõik kaablid ja alles seejärel kinnitada laadimisjaam maapinna külge.



ETTEVAATUST: Laadimisjaama plaadile lisaavade tegemine on keelatud. Selle maapinnale kinnitamiseks tohib kasutada ainult olemasolevaid avasid.



ETTEVAATUST: Ärge astuge laadimisjaama plaadile ega kõndige üle selle.



3.4 Aku laadimine

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

Asetage robotniiduk piirde- ja juhtkaabli paigaldamise ajaks laadimisjaama.

Tühja aku laadimiseks kulub umbes 80–100 minutit.



HOIATUS: Laadige robotniidukit üksnes selleks ettenähtud laadimisjaamas. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilöögi, ülekuumenemise või söövitava vedeliku lekke akust. Elektrolüüdilekke korral loputage veega, silmasattumise korral pöörduge arsti poole.

Märkus: Robotniidukit ei saa kasutada enne paigaldamise lõpetamist.

3.5 Piirdekaabel

Piirdekaablit saab paigaldada ühel järgmisena kirjeldatud viisidest.

- Kinnitage kaabel klambrite abil maapinna külge.
Kui soovite esimese paari kasutusnädala jooksul piirderingi asukohta muuta, kinnitage piirdekaabel klambritega maapinna külge. Mõne nädala jooksul on muru piisavalt kasvanud ning kaabel pole enam nähtav. Kasutage haamrit/plastvasarat ja klambreid.
- Matke kaabel maha.

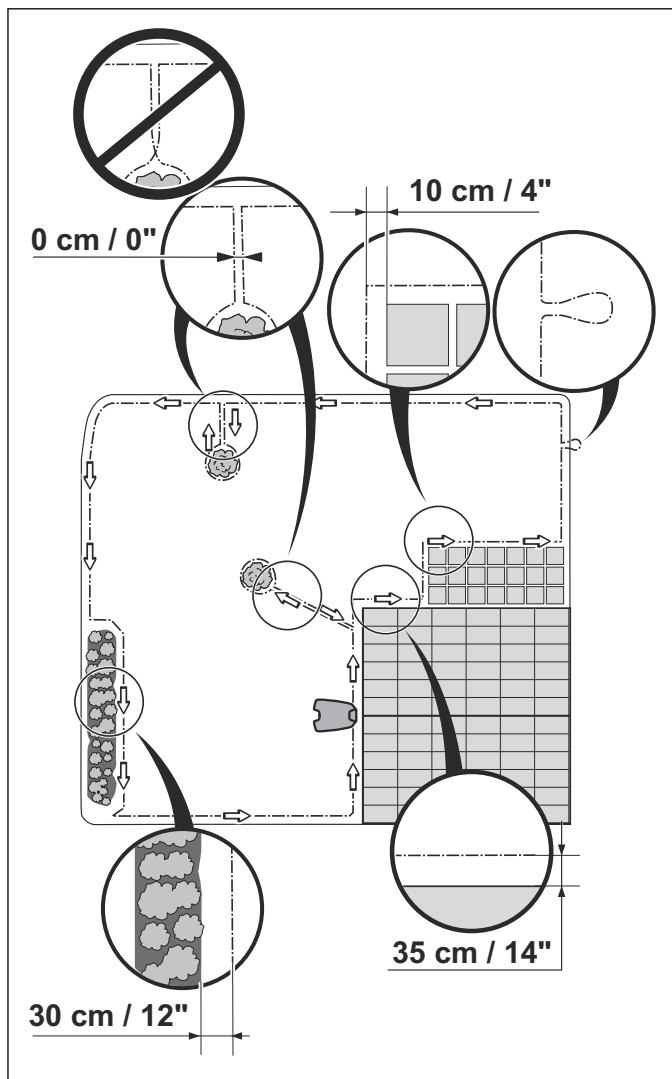
Kui teil on kavas muru õhutada, matke piirdekaabel pinnasesse. Vajaduse korral saab meetodeid kombineerida, nii et osa kaablist on maa külge klammerdatud ja osa pinnasesse kaevatud. Kaablile kanali rajamiseks võib kasutada näiteks äärelõikurit või sirge servaga labidat. Veenduge, et piirdekaabel oleks maapinnas vähemalt 1 cm sügavusel, kuid mitte sügavamal kui 20 cm.

3.5.1 Mõelge piirdekaabli paigaldamise eelnevalt läbi.

Piirdekaabli paigaldamisel tuleb täita järgmisi nõudeid.

- Kaabel ümbritseb tööpiirkonda ringina. Kasutage algset piirdekaablit. Selle spetsiaalne konstruktsioon peab tõhusalt vastu pinnase niiskusele.
- Robotniiduk ei tohi tööpiirkonna üheski punktis olla kaablist kaugemal kui 35 m.
- Kaabel ei tohi olla pikem kui 800 meetrit.
- Komplekti kuulub u 20 cm lisakaablit, millega hiljem ühendatakse juhtkaabel. Vt jaotist *Piirdekaabli paigaldamine lk 18*.

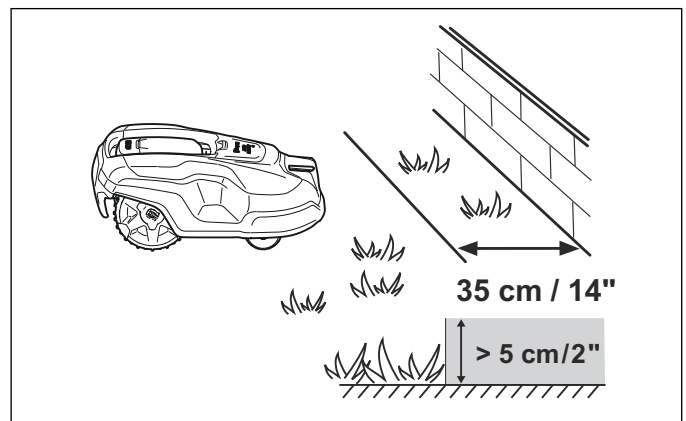
Allpool joonisel on näidatud, kuidas piirdekaablit tööpiirkonnas ja takistuste ümber paigaldada. Õige kauguse mõõtmiseks kasutage kaasasolevat mõõteriista. Vt jaotist *Seadme tutvustus lk 6*.



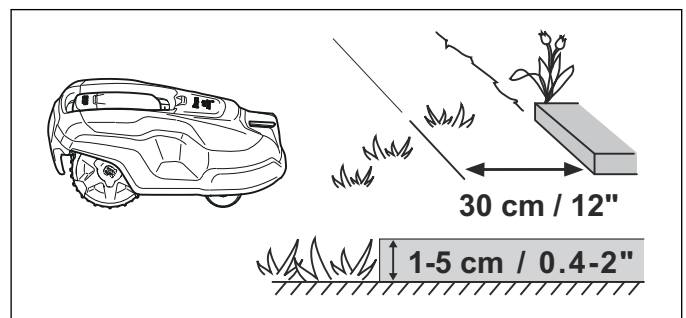
3.5.2 Tööpiirkonna piirid

Sõltuvalt sellest, mille kõrval tööpiirkond asub, tuleb piirdekaabel paigaldada erinevatest takistustest erinevale kaugusele.

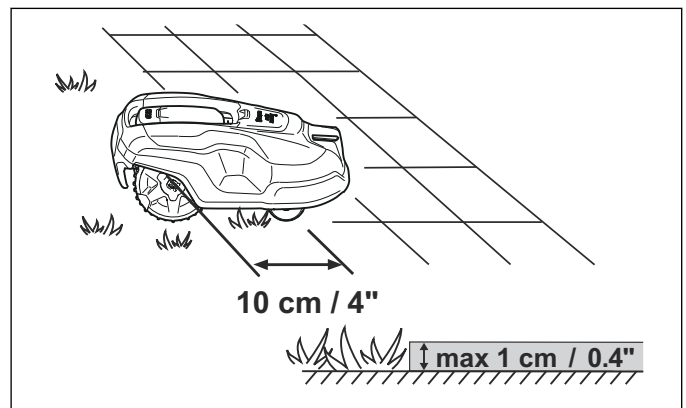
Kui tööalaga piirneb kõrge takistus (kõrgus vähemalt 5 cm), nt sein või tara, tuleb piirdekaabel paigaldada takistusest 35 cm kaugusele. See väldib robotniiduki kokkupõrkeid takistustega ja vähendab kere kulumist. Liikumatu takistuse ümbert ei niideta muru u 20 cm ulatuses.



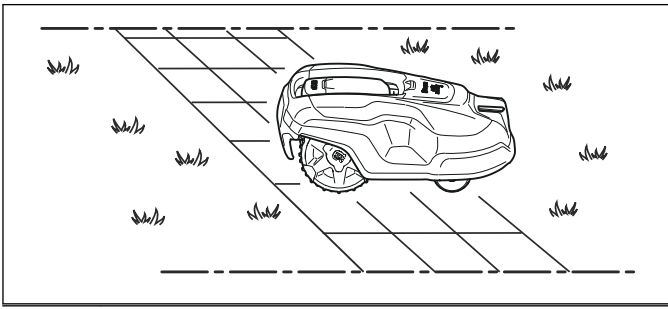
Kui tööalaga piirneb madal süvend, lillepeenar või väike kõrgend, nt madal äärekivi (1-5 cm), tuleks piirdekaabel paigaldada 30 cm kaugusele tööpiirkonna sisse. See takistab ratastel kraavi või vastu äärekivi sõitmast, mis võiks põhjustada robotmuruniiduki liigset kulumist. Kraavi/äärekivi kõrvalt ei niideta muru u 15 cm ulatuses.



Kui tööpiirkond piirneb kivisillutisega või sarnase teega, mis paikneb muruga samal tasapinnal (+/- 1 cm), võib robotmuruniidukil lasta veidi üle teeserva liikuda. Piirdekaabel tuleks sel juhul paigaldada 10 cm kaugusele teeservast. Kogu sillutatud tee serva jääv muru niidetakse.



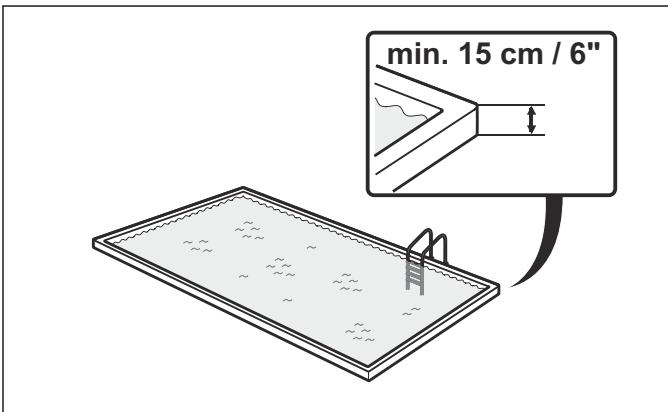
Kui kivisillutisega tee, mis asub muruga samal tasapinnal, jagab tööpiirkonna mitmeks osaks, on võimalik lasta robotniidukil üle tee sõita. Otstarbekas võib olla piirdekaabli paigaldamine kivisillutise alla. Samuti võib piirdekaabli paigaldada kivide liitekohta. Veenduge, et plaadid oleks muruga samal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



ETTEVAATUST: Robotniiduk ei tohi mitte kunagi sõita üle kruusa, multši või muude sarnaste materjalide, mis võivad löiketerasid kahjustada.

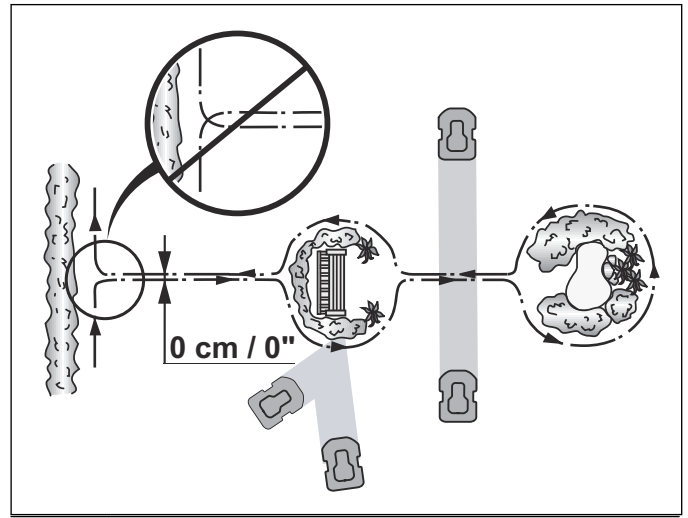


ETTEVAATUST: Kui tööpiirkonna kõrval asub mõni veekogu, kallak, järsak või üldkasutatav tee, tuleb lisaks piirdekaablile paigaldada ka ääris või muu sarnane takistus. See peab olema vähemalt 15 cm kõrgune. See vältib robotniiduki sattumise tööpiirkonnast väljapoole.



3.5.3 Piirded tööpiirkonna sees

Piirdekaabli abil saab eraldada tööpiirkonna sees asuvaid alasid, luues saarekesi kokkupõrget mitte taluvate takistuste, nt lillepeenarde, põõsaste ja pusrkkaevude ümber. Paigaldage kaabel kuni eraldatava alani, juhtige see ümber ala ja seejärel sama teed mööda tagasi. Klambrite kasutamisel tuleks tagasitulev kaabel paigaldada olemasolevate klambrite alla. Kui saarekeseni ja tagasi kulgevad kaablid paigaldatakse teineteise lähedale, võib robotniiduk kaablist üle sõita.

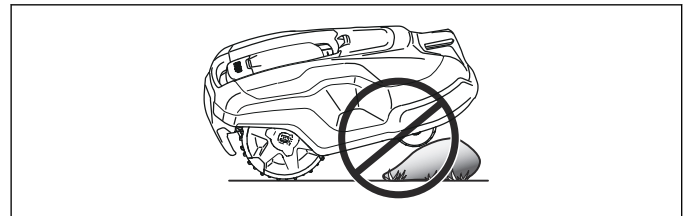


ETTEVAATUST: Piirdekaabel ei tohi saarele sisenedes ja sealt väljudes iseendaga ristuda.

Kokkupõrget taluvaid takistusi, nt puid või üle 15 cm kõrgusi põõsaid, ei ole vaja piirdekaabliga eraldada. Seda tüüpi takistusega kokku põrgates pöörab robotniiduk ümber.

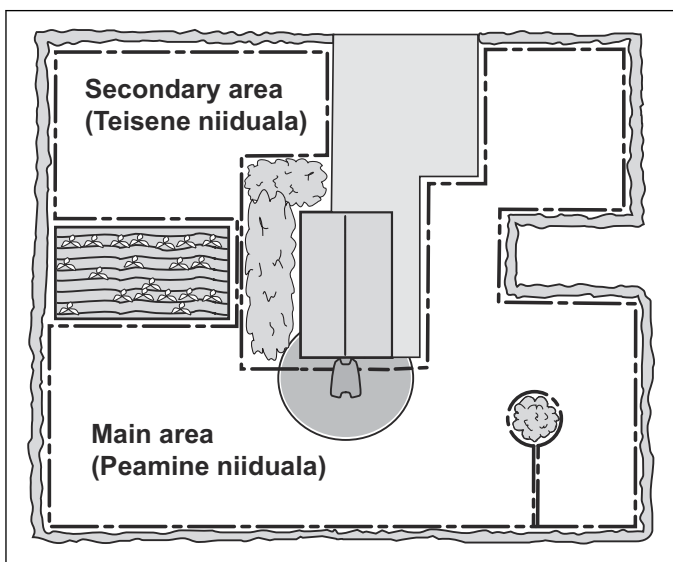
Kuid ohutu ja vaikse töö tagamiseks soovitame kõik liikumatud objektid tööpiirkonnas ja selle läheduses isoleerida.

Kerge kaldega takistused, nt kivid või maapinnale tõusvate juurtega puud, tuleb eraldada või eemaldada. Vastasel juhul võib robotniiduk seda tüüpi takistuse peale libiseda ning seadme terad võivad kahjustatud saada.



3.5.3.1 Teised tööpiirkonnad

Kui tööpiirkond koosneb kahest alast, mille vahel on robotniidukil raske liikuda, soovitame tekitada teise tööpiirkonna. Selle näiteks on 40% kalded või teed, mis on kitsamad kui 60cm. Vedage piirdekaabel ümber teise tööpiirkonna, nii et see moodustaks peamisest tööpiirkonnast väljapoole jääva saare. Kui soovite niita ka teiseses niidualas, tuleb robotniiduk käsitsi peamisest niidualast teisesesse niidualasse transportida.



Kasutada tuleb töörežiimi *Secondary area* (Teisene niiduala), kuna robotniiduk ei suuda ise teisest niidualast laadimisjaama tagasi sõita. Vt jaotist *Töörežiim – käivitamine lk 42*. Selles režiimis ei otsi robotniiduk kunagi laadimisjaama, vaid niidab kuni aku tühjakssaamiseni. Kui aku saab tühjaks, robotniiduk peatub ja ekraanile ilmub teade *Needs manual charging* (Vajab käsitsi laadimist). Asetage robotniiduk aku laadimiseks laadimisjaama. Kui kohe pärast laadimist on vaja niita peamist tööpiirkonda, tuleb enne luugi sulgemist vajutada nuppu **START** ja valida *Main area* (Peamine niiduala).

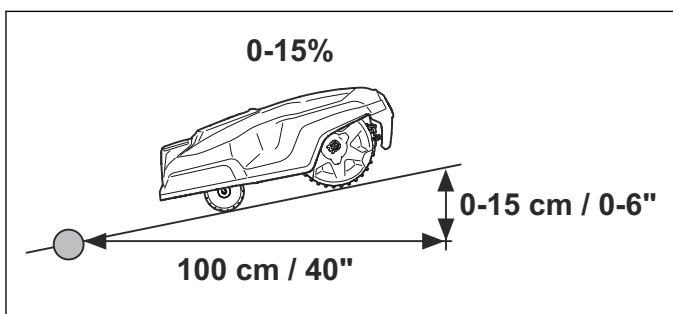
3.5.3.2 Käiguteed niitmise ajal

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

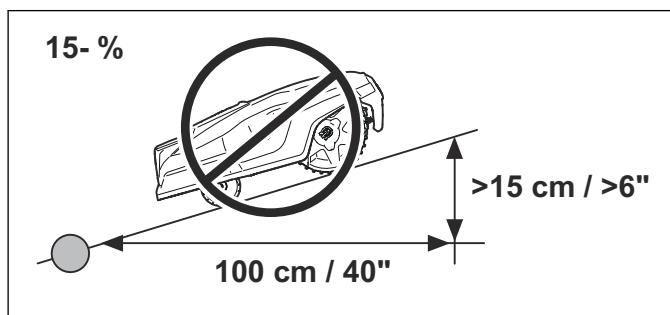
3.5.3.3 Kallakud

Robotniiduk on võimeline töötama kallakutel. Suurim lubatud kalle on määratletud protsendina (%) ja see arvutatakse kõrguse erinevusena sentimeetrites iga meetri kohta.

Piirdekaabli saab paigaldada kuni 15% kallakuga nõlvadele.



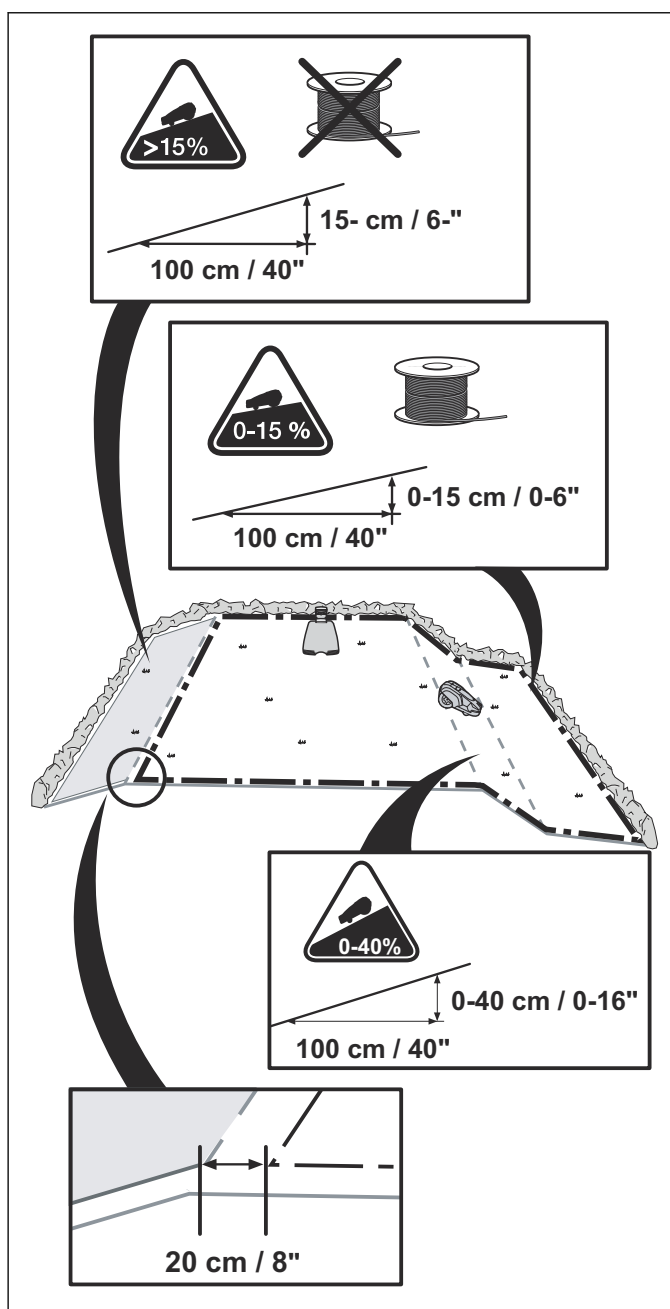
Piirdekaablit ei tohiks paigaldada nõlvadele, mille kallak on suurem kui 15%. Esineb oht, et robotniidukil tekib seal raskusi pööramisega. Sellisel juhul robotniiduk peatub ja kuvatakse teade *Outside working area* (Väljaspool tööpiirkonda). Oht on suurim niiskete ilmastikuolude korral, kuna rattad võivad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



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

Tööpiirkonna sees saab robotniiduk niita nõlvu, mille kallak on kuni 40%. Suurema kallakuga piirkonnad tuleb piirdekaabliga eraldada.

Kui tööpiirkonna servaala mõne osa kallak on üle 15%, tuleb piirdekaabel paigaldada kalde algusest 20 cm tasase maa poole.



3.5.4 Piiirdekaabli paigaldamine

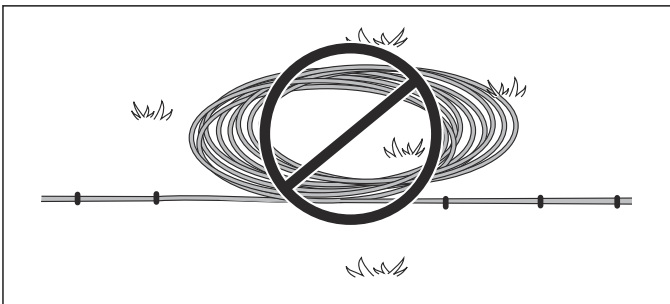
Kui kavatsete piiirdekaabli klambritega pinnasele kinnitada.

- Niitke muru kaabli kavandatud asukohas tavalise muruniiduki või trimmeriga väga madalaks. Sellisel juhul on lihtsam kaablit maapinna lähedale paigaldada ning ühtlasi väheneb ka oht, et robotniiduk kaablit või selle isolatsiooni vigastab.
- Paigaldage piiirdekaabel kindlasti maapinna lähedale ja paigutage vaiad tihedalt. Kaabel peab olema maapinna lähedal, et niiduk seda läbi ei lõikaks, enne kui rohujuured on selle kohal kinni kasvanud. Muru niitmine väga madalaks kohe pärast kaabli paigaldamist võib kaabli isolatsiooni kahjustada. Isolatsioonikahjustused võivad põhjustada märgatavaid häireid alles mitu nädalat või kuud hiljem. Selle vältimiseks tuleb esimesel nädalal pärast paigaldamist alati valida kõige suurem niitmiskõrgus ning vähendada seda ühe astme võrra iga kahe nädala tagant, kuni jõutakse soovitud lõikekõrguseni.
- Lööge klambrid haamriga maapinna sisse. Olge klambrite paigaldamisel ettevaatlik ning veenduge, et kaabel ei ole pingul. Vältige järske paindeid.

Kui kavatsete piiirdekaabli maha matta, tehke järgmist.

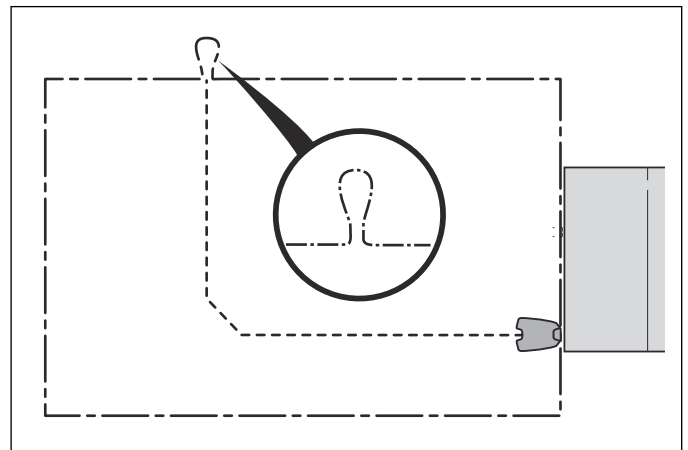
- Veenduge, et piiirdekaabel on maapinnas vähemalt 1 cm sügavusel, kuid mitte sügavamal kui 20 cm. Kaablile kanali rajamiseks võib kasutada näiteks äärelõikurit või sirge servaga labidat.

Märkus: Üle jäävat kaablit ei tohi asetada rullidel väljapoole piiirdekaablit. See võib robotniiduki töö katkestada.



3.5.4.1 Juhtkaabli ühendamiseks vajalik aas

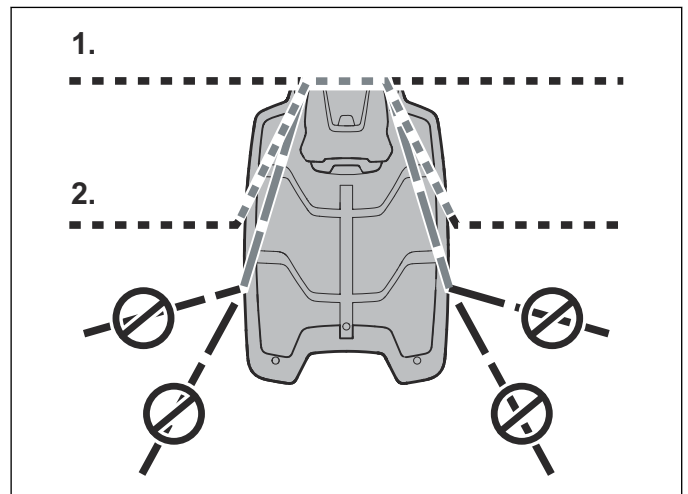
Selleks, et juhtkaablit oleks lihtsam piiirdekaabliga ühendada, soovime 20 cm lisapiirdekaabli abil tekitada aasa kohas, kus juhtkaabel hiljem ühendatakse. Juhtkaabli asukoht tasub välja mõelda juba enne piiirdekaabli paigaldamist. Vt jaotist *Piiirdekaabli paigaldamine lk 18*.



3.5.4.2 Piiirdekaabli paigaldamine laadimisjaama suunas

Laadimisjaama suunas kulgeva piiirdekaabli saab paigaldada täielikult väljapoole laadimisjaama (vt joonisel võimalust 1). Kui laadimisjaam peab jääma osaliselt väljapoole tööpiirkonda, saab kaabli paigaldada ka laadimisjaama aluse alla (vt joonisel võimalust 2).

Kuid suurem osa laadimisjaamast ei tohi jääda väljapoole tööpiirkonda, sest muidu oleks robotniidukil laadimisjaama leidmine raske (vt joonis).



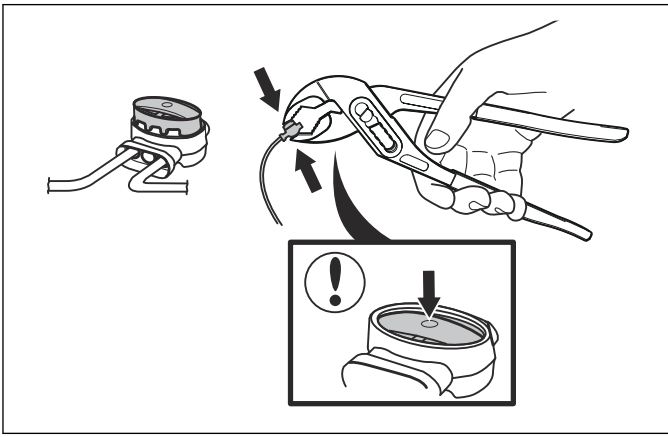
3.5.4.3 Piiirdekaabli jätkamine



ETTEVAATUST: Kahejuhtmelised kaablid ja kruvitavad klemmiplokid, mis on isoleerpaelaga isoleeritud, ei ole jätkamiseks piisavad. Pinnases leiduv niiskus põhjustab kaabli oksüdeerumist, mille tagajärjel mõne aja möödudes ahel katkeb.

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

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



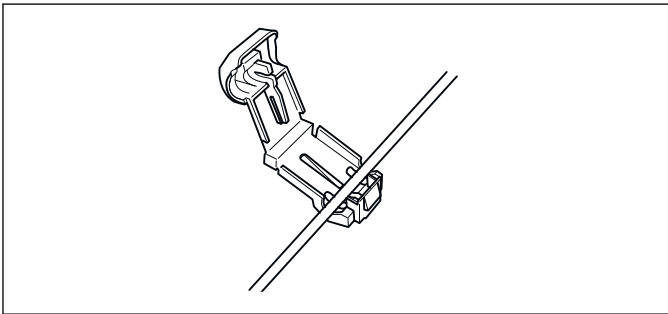
3.6 Piirdekaabli ühendamine



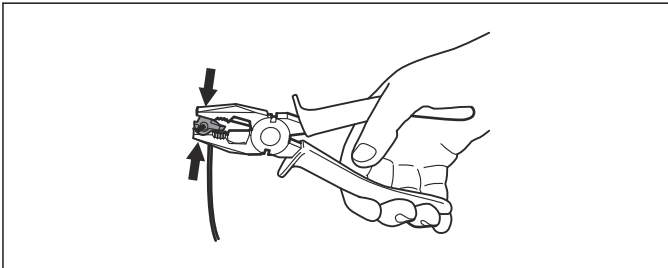
ETTEVAATUST: Piirdekaabel ei tohi laadimisjaamaga ühendamisel iseendaga ristuda. Parempoolne kaabliots tuleb ühendada laadimisjaama parempoolse ja vasakpoolne kaabliots vasakpoolse klemmi külge.

Ühendage piirdekaabel laadimisjaamaga.

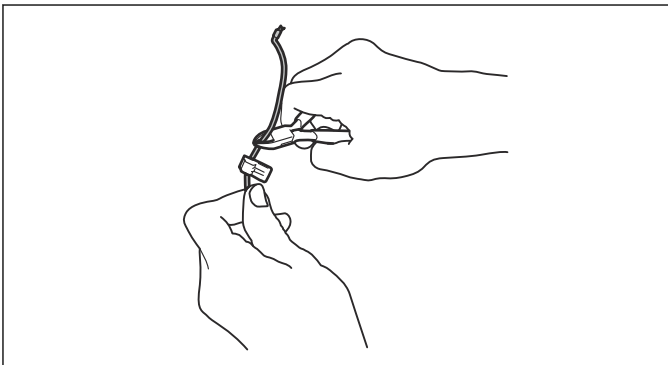
1. Avage konektor ja asetage kaabel konektori haaratsisse.



2. Vajutage konektorid tangide abil kokku. Vajutage, kuni kuulete klõpsatust.



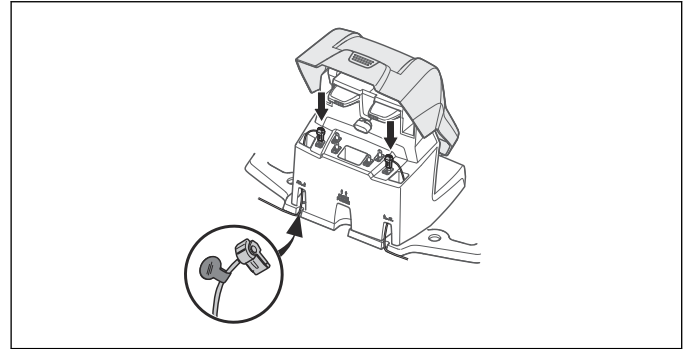
3. Lõigake üleliigne piirdekaabel ära. Lõigake konektoritest 1–2 cm kauguselt.



4. Kallutage laadimisjaama kaitsekate ettepoole ja suunake kaabliotsad laadimisjaama tagaosas

asuvatest kanalitest üles. Vajutage konektor laadimisjaamal olevatele metallklemmidele, mis on tähistatud kirjadega AL (vasakpoolne) ja AR (parempoolne).

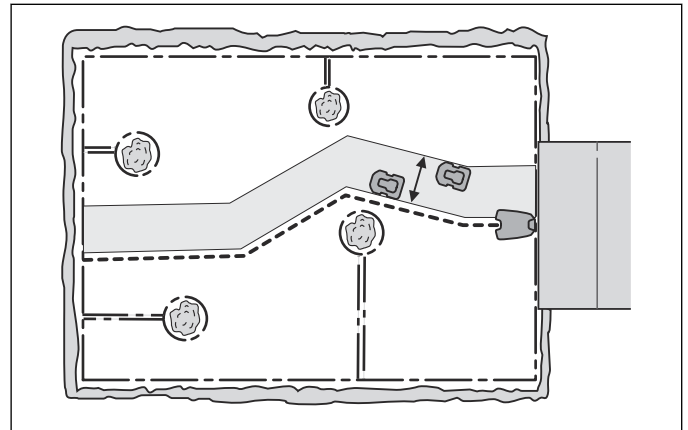
5. Märgistage juhtmed kaasasolevate juhtmemärkidega. See hõlbustab kaablite õiget ühendamist, nt pärast laadimisjaama hoiustamist talvel siseruumides.



3.7 Juhtkaabli paigaldamine

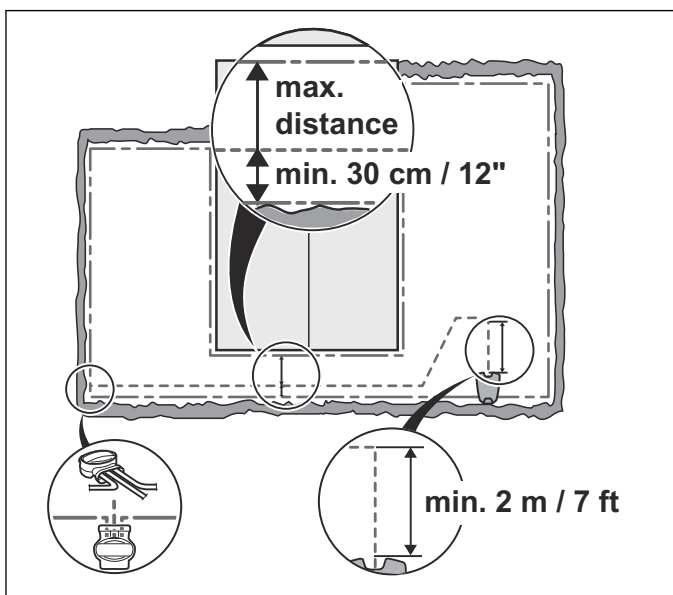
Robotniiduk kasutab juhtkaablit selleks, et leida tagasitee laadimisjaama juurde, kuid lisaks juhib see robotniidukit laadimisjaama juurest aia kõrvalistesse osadesse.

Nii piirde- kui ka juhtkaabli jaoks kasutatakse sama kaablrulli. Juhtkaabli võib kinnitada klambritega või maha matta, nagu piirdekaabliigi.



Robotniiduk töötab juhtkaablist erinevatel kaugustel, et vähendada sissetallatud jälgede teket. Kaabli kõrval olevat ala, mida mööda robotniiduk liigub, nimetatakse koridoriks. Mida laiem on paigaldamisel lubatud koridor, seda väiksem on jälgede tekkimise oht.

„Näoga” laadimisjaama poole olles liigub robotniiduk alati juhtkaablist vasakul. Nõnda jääb koridor juhtkaablist vasakule poole. „Näoga” laadimisjaama poole olles tuleb paigaldamisel juhtkaablist vasakule poole kindlasti võimalikult palju vaba ruumi jätta.



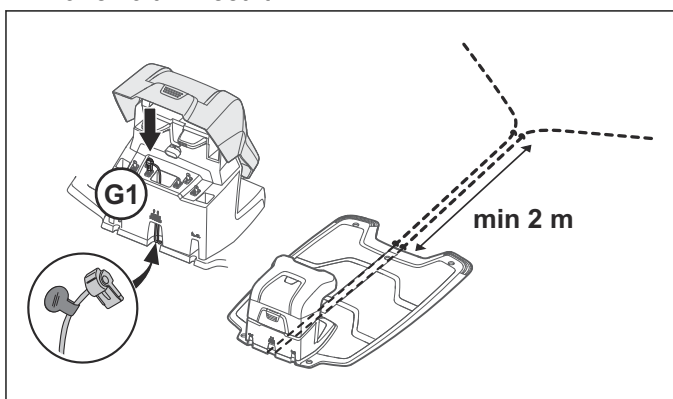
Juhtkaabli võib kinnitada klambritega või maha matta, nagu piirdekaabli.



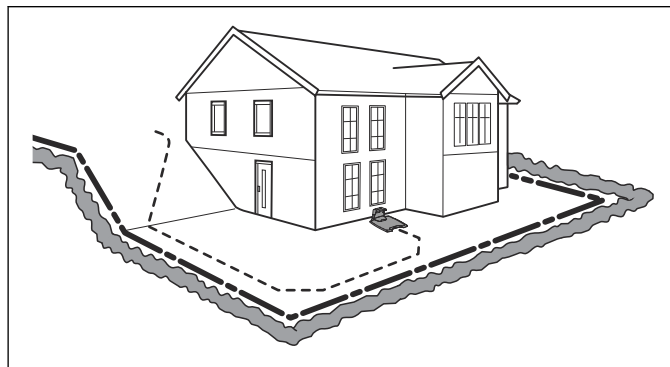
ETTEVAATUST: Jätke näoga laadimisjaama poole vaadates juhtkaablist vasakule võimalikult palju vaba ruumi. Juhtkaablit ei tohi paigaldada piirdekaablile lähemal kui 30 cm.

3.7.1 Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine

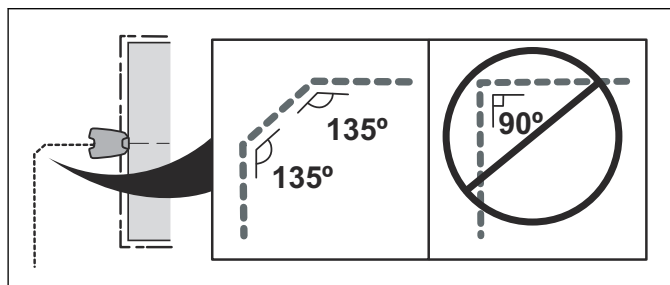
1. Enne juhtkaabli paigaldamist ja ühendamist on tähtis arvestada juhtkaabli pikkust, eriti suurte või keerukate paigaldiste puhul. Kui juhtkaabel on pikem kui 400 meetrit, võib robotniidukil tekkida juhtkaabli järgimisega raskusi. Juhtkaablis liigub vool alati juhtkaabli ja piirderingi ühenduskohas vasakule.
2. Kallutage laadimisjaama kaitsekate ettepoole ja suunake juhtkaabel üles juhtühendusse viivast ühest või kahest kanalist tähisega GUIDE (juht).
3. Kinnitage juhtkaablile konnector samamoodi nagu piirdekaabli puhul, vastavalt juhistele jaotises *Piirdekaabli ühendamine lk 19*. Ühendage see laadimisjaama kontaktklemmiga, millel on tähis G1.
4. Märgistage juhtmed kaasasolevate juhtmemärkidega. See hõlbustab kaablite õiget taasühendamist, nt pärast laadimisjaama hoiundamist talvel siseruumides.
5. Suunake juhtkaabel otse laadimisaluse alusest avast läbi ja seejärel otse välja aluse esiservast vähemalt 2 meetrit.



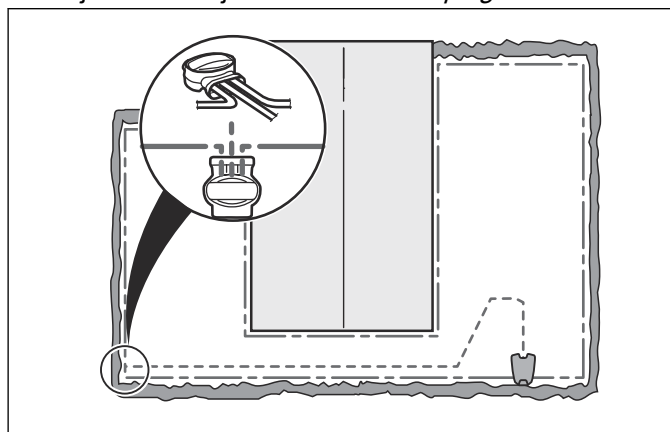
Kui juhtkaabel tuleb paigaldada järsule kallakule, tasub kaabel paigaldada kallaku suhtes nurga all. Nõnda on robotniidukil lihtsam kallakule paigaldatud juhtkaablile järgneda.



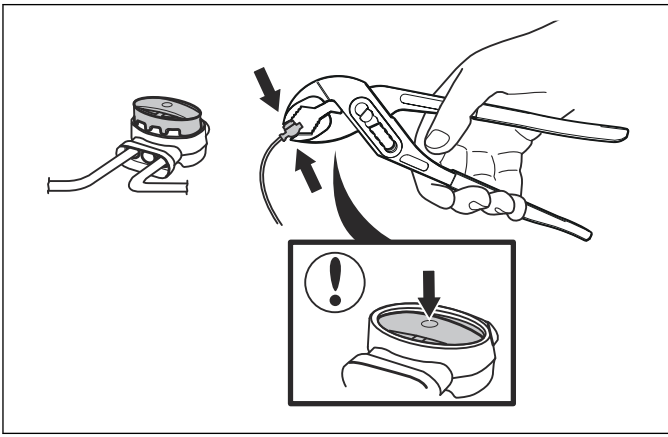
Vältige kaabli paigaldamist terava nurga all. Nii on robotniidukil juhtkaablile järgnemine raske.



6. Suunake juhtkaabel piirderingi punktini, kus toimub juhtkaablite ühendamine.
7. Lõigake piirdekaabel läbi, kasutades nt traadilõikurit. Juhtkaabli ühendamine on hõlpsam, kui piirdekaablisse on tehtud aas, nagu eelnevalt kirjeldatud. Vt jaotist *Piirdekaabli paigaldamine lk 18*.



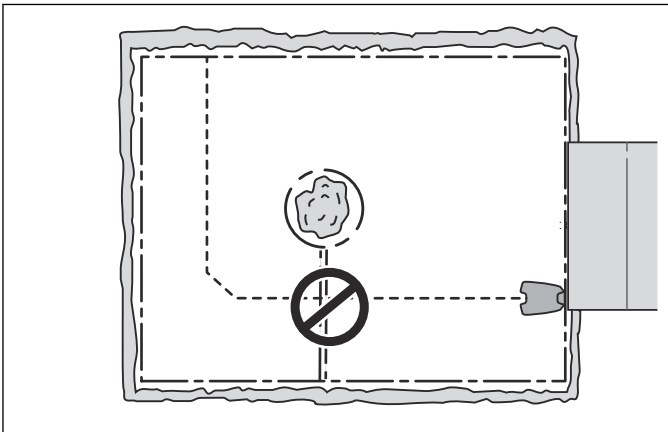
8. Ühendage juhtkaabel piirdekaabliga, kasutades muhvi.
 - a) Sisestage piirdekaabel ja juhtkaabel muhvi. Veenduge, et mõlemad kaablid on täielikult muhvi sisestatud ja otsad on teisel pool muhvi asuvas läbipaistvas piirkonnas näha.
 - b) Suruge muhvil olev nupp tangide abil täielikult alla. Pole tähtis, millistesse avadesse kaablid ühendatakse



9. Klammerdage maa külge / kaevake pinnasesse jätkatud osa.

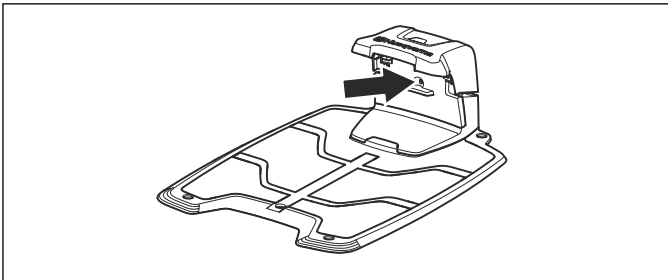


ETTEVAATUST: Juhtkaabel ei tohi minna üle piirdekaabli, nt üle saart moodustava piirdekaabli.



3.8 Kogu paigaldise kontrollimine

Kontrollige ringisignaali – selleks jälgige laadimisjaamal vastavat märgutuld.



Kui ühtlane või vilkuv roheline tuli ei põle, vt jaotist *Laadimisjaama märgutuli lk 52*.

3.9 Esmakordne käivitamine ja kalibreerimine

Peale pealüliti esmakordset lülitamist asendisse 1 tuleb robotniiduki menüüst alustada käivitusjada ja teha juhtsignaali automaatkalibreerimine.

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

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

- Keel

- Riik
- Date (Kuupäev)
- Time (Kellaaeg)
- Isikliku PIN-koodi valimine ja kinnitamine. Lubatud on kõik kombinatsioonid, v.a „0000”.

Märkus: Märkige PIN-kood kasutusjuhendi alguses asuvale märkmelehele *MEMO*.

3. Asetage robotniiduk laadimisjaama ja vajutage nuppu **START**. Robotniiduk alustab seejärel juhtkaabli kalibreerimist.

Vajutage nuppu **START** ja sulgege luuk. Kalibreerimiseks tagurdab robotniiduk laadimisjaamast välja ja teostab kalibreerimistoimingut laadimisjaama ees. Selle lõppedes võib niitmine alata.

3.10 Laadimisjaama testdokkimine

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

Testfunktsiooni leiate robotniiduki menüüst *Installation > Find charging station > Guide > More > Test guide* (Paigaldamine > Leia laadimisjaam > Juhis > Veel > Testijuhis). Lisateavet leiate jaotisest *Boundary > More > Test right / Test left (Piire > Rohkem > Testi paremalt / Testi vasakult) lk 29*.

Kui ei paigaldada ühtegi juhtkaablit, tuleb test teostada piirdekaabliga nii päripäeva kui vastupäeva.

Eespool kirjeldatud testi edukaks läbimiseks tuleb juhtsüsteem eelnevalt kalibreerida.

3.11 Juhtpaneel

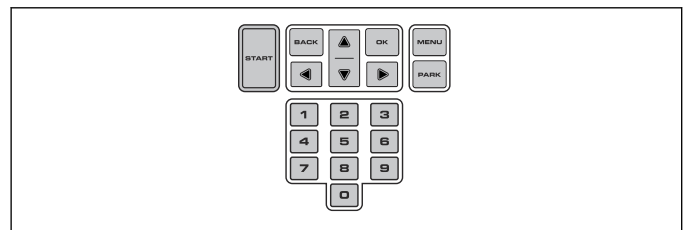
3.11.1 Juhis: juhtpaneel

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

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

3.11.2 Klahvistik –

Klahvistik koosneb kuuest nupurühmast.



- Nuppu **START** kasutatakse robotniiduki käivitamiseks. Harilikult on see viimane vajutatav nupp enne luugi sulgemist.
- Nuppe **BACK** (Tagasi) ja **OK** kasutatakse menüüs liikumiseks. Nuppu **OK** kasutatakse ka menüüs seadistuste kinnitamiseks.
- **Nooleklahve** kasutatakse menüüs liikumiseks, samuti teatud seadistussuvandite valimiseks.

- Nuppu **MENU** (Menüü) kasutatakse peamenüü avamiseks.
- Nuppu **PARK** (Pargi) kasutatakse robotniiduki saatmiseks laadimisjaama.
- **Numbriklahve** kasutatakse nt PIN-koodi, kellaaja, väljumissuuna ja muude seadistuste sisestamiseks.

3.11.3 Display (Ekraan)

Nupu **STOP** vajutamisel ja luugi avanemisel kuvatakse ekraanil järgmine teave.



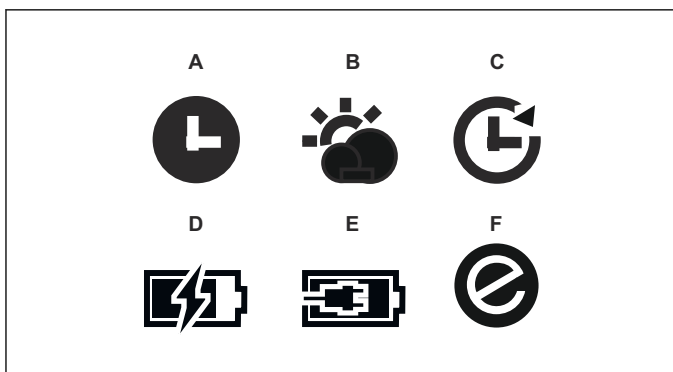
- Tööteave, nt *MOWING*, *PARKED* (NIIDAB, PARGITUD) või *TIMER* (TAIMER). Kui nuppu **STOP** vajutatakse robotniiduki töötamise ajal, kuvatakse olek, mis oli aktiivne vahetult enne seiskamist, nt *MOWING* (NIIDAB) või *SEARCHING* (OTSIMINE). Teade *READY* (VALMIS) kuvatakse, kui robotniiduk pole üheski töörežiimis, nt kui pealüliti on just sisse lülitatud.
- Kuupäev ja kellaeg näitavad praegust aega.

3.11.4 Ekraanil kuvatavad sümbolid

Must kellasümbol (A) näitab, kui taimeri seadistus ei luba niidukil niita. Kui ilmataimer ei luba niidukil niita, kuvatakse sümbol (B) (ei kehti mudelite Automower 310 kohta). Kui valitakse töörežiim Override timer (Tühista taimer), kuvatakse sümbol (C).

Aku olek näitab aku laadimisolekut. Kui robotniiduk laeb akut, kuvatakse akusümboli (D) kohal ka välgunool. Kui robotniiduk asetatakse laadimisjaama, kuid laadimist ei toimu, kuvatakse (E).

Kui robotniiduk on seatud olekusse *ECO mode* (ECO-režiim), kuvatakse ECO sümbol (F).



3.11.5 Alammenüüd

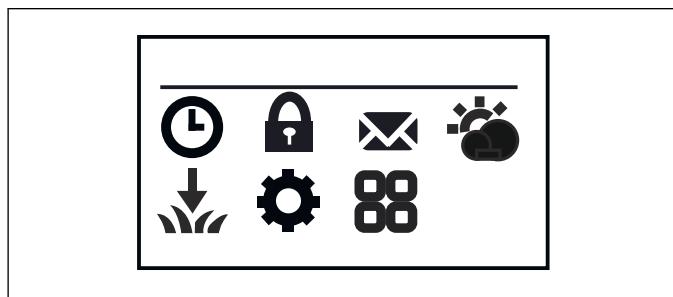
Iga jaotise all on rida alammenüüsid. Nende abil saate kasutada kõiki funktsioone, millega robotniidukit seadistada.

Teatud alammenüüd sisaldavad funktsioone, mida saab vasakult tähistada. See tähendab, et need võimalused on ära valitud. Märgistage kastike või eemaldage märgistus, vajutades **OK**.

3.12 Menüüstruktuur

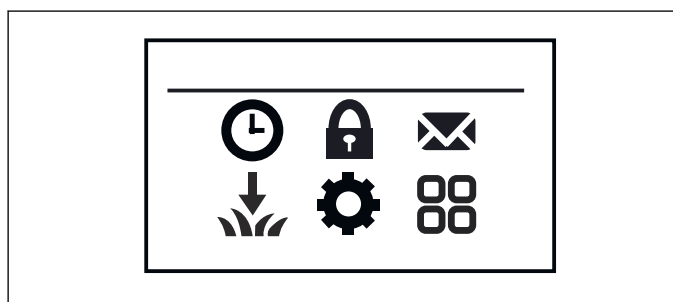
Mudeli Automower 315 peamenüüs on seitse valikut.

- *Timer* (Taimer)
- *Turvalisus*
- *Messages* (Teated)
- *Weather timer* (Ilmataimer)
- *Installation* (Paigaldamine)
- *Settings* (Seaded)
- *Accessories* (Lisavarustus)



Mudeli Automower 310 peamenüüs on kuus valikut.

- *Timer* (Taimer)
- *Turvalisus*
- *Messages* (Teated)
- *Installation* (Paigaldamine)
- *Settings* (Seaded)
- *Accessories* (Lisavarustus)



3.12.1 Peamenüü



Timer (Taimer)

Taimerifunktsioon sobib suurepäraselt selliste perioodide määramiseks, mil robotniiduk niita ei tohiks (nt ajal, kui lapsed aias mängivad). Vt jaotist *Taimer* lk 23



Turvalisus

Selles menüüs saab teha turvalisuse ning robotniiduki ja laadimisjaama vahelise ühenduse seadistusi. Valida saab kolme turvaseme vahel. *Low* (Madal), *Medium* (Keskmine) ja *High* (Kõrge) Vt jaotist *Security* (Turvalisus) lk 25.



Teated

Selles menüüs saab lugeda veateateid ja ja teabesõnumeid. Mõnede kõige levinumate veateadete puhul on lisatud näpunäiteid ja soovitusi, mis aitavad viga kõrvaldada. Vt jaotist *Teated lk 26*.



Ilmataimer

Ainult mudelitel Automower 315

See funktsioon võimaldab robotniidukil automaatselt kohandada niitmisaegu vastavalt rohu kasvamisele. Kui ilm soodustab rohu kasvu, niidab robotniiduk sagedamini, ja kui rohu kasv on aeglasem, töötab robotniiduk automaatselt harvemini. Vt jaotist *Ilmataimer lk 26*.



Paigaldamine

See menüüfunktsioon võimaldab kohandada paigaldust. Paljude tööpiirkondade puhul puudub vajadus tehaseseadistuste muutmiseks, kuid sõltuvalt niiduala keerukusest võib käsitsi seadistamine parandada niitmistulemusi. Vt jaotist *Paigaldamine lk 26*.



Seaded

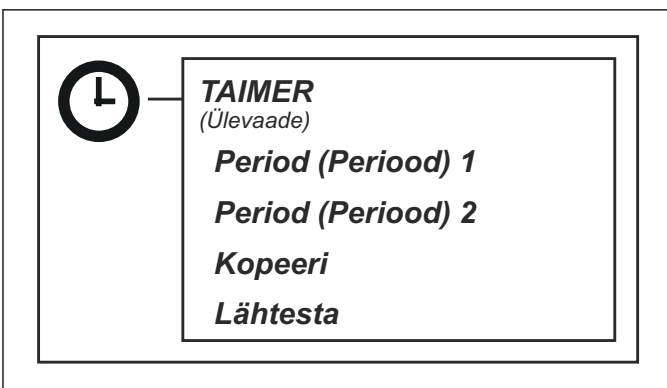
See valik võimaldab muuta robotniiduki üldisi seadistusi, nt kuupäev ja kellaaeg. *ECO-režiimi* ja *spiraallõikamise* saab välja lülitada ning seadistused saab salvestada eri *profiilidesse* (ainult Automower 315 korral). Vt jaotist *Settings (Seaded) lk 31*.



Tarvikud

See menüü võimaldab hallata robotniiduki tarvikute (nt Automower Connecti) seadistust. Teabe saamiseks robotniidukile saadaolevate lisatarvikute kohta pöörduge Husqvarna kohaliku esindaja poole. Vt jaotist *Tarvikud lk 33*.

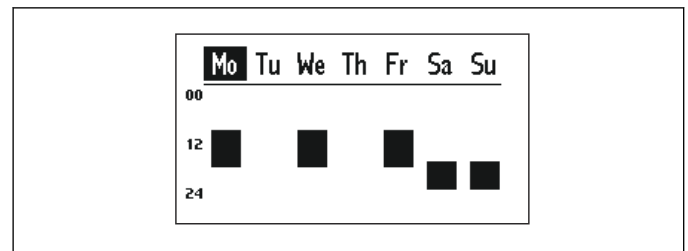
3.13 Taimer



Parima niitmistulemuse saavutamiseks ei tohiks muru liiga tihti niita. Kui robotniidukil lubatakse liiga palju niita, võib muru jätta tallatud mulje. Lisaks põhjustab see robotniiduki liigset kulumist. Kui tööpiirkond on väiksem kui robotniiduki maksimaalne lubatud tööpiirkond, saab muru kvaliteeti veelgi parandada, niites seda hoopis ülepäeviti, mitte iga päev paar tundi. Lisaks sellele mõjub murule hästi, kui see saab iga kuu vähemalt kolmepäevase niitmispuhkuse.

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

Tööajad ja -päevad kuvatakse robotniiduki ekraanil jaotises Overview (Ülevaade). Aktiveeritud niitmisaega päeva kohta näidatakse musta tulbaga. Ülejäänud ajal asub robotniiduk laadimisjaamas.



Tehases on robotniiduki taimer välja lülitatud, mis tähendab, et niiduk töötab ööpäevaringselt seitse päeva nädalas. See on sobiv seadistus juhul, kui robotniiduki tööala suurus vastab maksimaalsele lubatud tööpiirkonna suurusele, vt *Tehnilised andmed lk 58*.

Kui tööpiirkond on sellest väiksem, tuleks kasutada muru ja niiduki kulumise vähendamiseks taimerit. Taimeri seadistamisel võtke arvesse, et robotniiduk niidab ligikaudu tabelis Tööjõudlus loetletud ruutmeetrite arvu tunnis ja päevas. Vt jaotist *Taimeri seadistamine lk 43*.

Allolevas tabelis on muru pindalal põhinevad taimeriseadistuste soovitusel. Toodud ajad on vaid näited. Neid võib olla vajalik reguleerida vastavalt aia tingimustele ning nt aastaajast olenevale muru kvaliteedile ja kasvukiirusele. Kasutage tabelit järgmiselt.

- Leidke tööpiirkond, mis sarnaneb enim esitatud muru pindalale.
- Valige sobiv arv tööpäevi nädalas (mõne tööpiirkonna puhul võib olla vaja seitset päeva).
- Töötundide arv päevas näitab, mitu tundi päevas lubatakse robotniidukil valitud tööpäevade jooksul töötada.
- Soovitatud ajaintervall näitab ajaintervalli, mis vastab vajalikele töötundidele päevas.

Soovi korral on võimalik konfigurida kaks tööperioodi päevas. Igal päeval võivad olla ainuomased tööperioodid, kuid võimalik on kopeerida ka praeguse päeva tööperiood kõigile nädalapäevadele.

3.13.1 Taimeri soovitused: Automower 310

Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Ajaintervalli soovitus
250 m ²	5	6,5	07.00–13.00
	7	4.5	07.00–11.30
500 m ²	5	12,5	07.00–19.00
	7	9	07.00–15.30
750 m ²	5	18	06.00–24.00
	7	13,5	07.00–20.30
1000 m ²	7	18	06.00–24.00

3.13.2 Taimeri soovitused: Automower 315

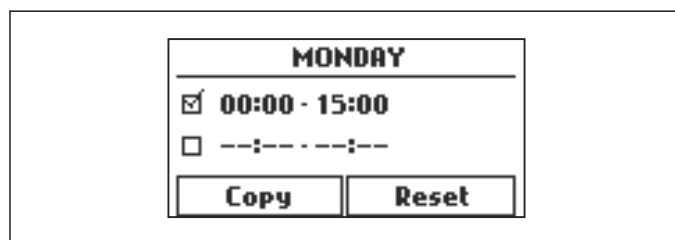
Tööpiirkond	Tööpäevi nädalas	Töötunde päevas	Ajaintervalli soovitus
250 m ²	5	5,5	07.00–12.30
	7	4	07.00–11.00
500 m ²	5	10,5	07.00–17.30
	7	7,5	07.00–14.30
750 m ²	5	15,5	07.00–22.30
	7	11	07.00–18.00
1000 m ²	5	21	03.00–24.00
	7	15	07.00–22.00
1250 m ²	7	18,5	05.30–24.00
1500 m ²	7	22	02.00–24.00

3.13.3 Päeva redigeerimine

Valige esmalt menüüs Overview (Ülevaade) parem- ja vasak-**nooleklahvi** abil redigeeritav päev ja seejärel valige **OK**.

Päeva kohta saab sisestada kuni kaks ajavahemikku. 1. *perioodi* jaoks ajavahemiku sisestamiseks veenduge esmalt, et perioodile vastav märkeruut *Period 1* (1. periood) on ära märgitud. Äramärgimiseks / äramärgimise tühistamiseks valige märkeruut ja klõpsake nuppu **OK**. Sisestage numbriklahvide abil aeg.

2. *periood* sisestatakse samal viisil kui 1. *periood*. Kaks ajavahemikku võib olla kasulik näiteks selleks, et vabastada muru teatud kellaajal muudeks tegevusteks. Sisestage näiteks 1. perioodi *Period 1* väärtuseks 00.00–15.00 ja 2. perioodi *Period 2* väärtuseks 21.00–24.00. Niiduk on sel juhul ajavahemikus 15.00–21.00 hoiul laadimisjaamas.

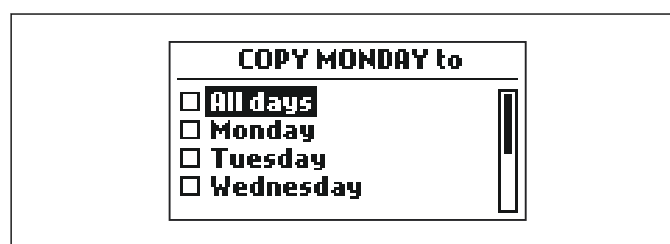


Niitmise kogu päevaks keelamiseks tühistage mõlema perioodi märkeruutude äramärgimine.

3.13.4 Kopeeri

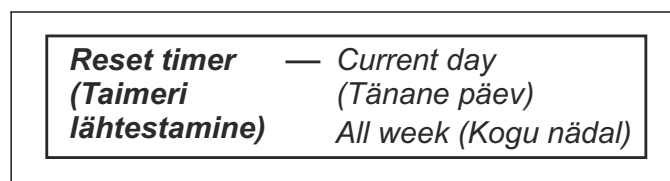
Selle funktsiooni abil saab kopeerida praeguse päeva seaded teistele päevadele.

Märkige valik *Copy* (Kopeeri), kasutades selleks **nooleklahve** ja vajutage nuppu **OK**. Kursori päevade vahel liigutamiseks kasutage üles- ja alla-**nooleklahve**. Ajad kopeeritakse päevadele, millel on tähistus **OK**.



3.13.5 Reset (Lähtesta)

See funktsioon lähtestab taimeri tehaseseadetele, mille järgi on robotniidukil lubatud töötada 24 tundi ööpäevas iga päev.



3.13.5.1 Current day (Tänane päev)

Lähtestatakse vahekaardisüsteemis valitud päev.

Tehaseseadete järgi on robotniidukil lubatud töötada 24 tundi ööpäevas.

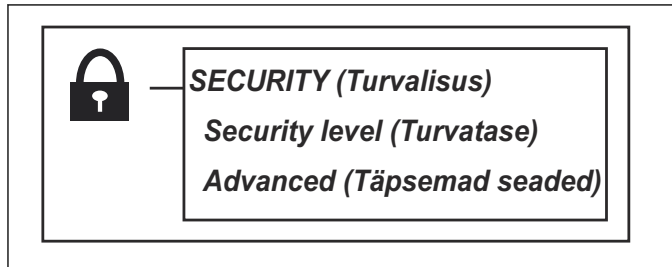
3.13.5.2 All week (Kogu nädal)

Lähtestatakse kõik nädalapäevad.

Tehaseseadete järgi on robotniidukil lubatud töötada 24 tundi ööpäevas iga päev.

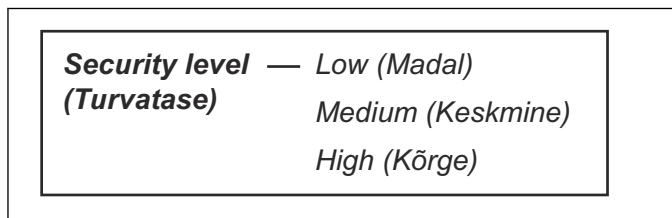
3.14 Security (Turvalisus)

Selle menüüvaliku alt saab teha turvalisuse ning robotniiduki ja laadimisjaama ühendusega seotud seadistusi.



3.14.1 Security level (Turvatase)

Valida saab 3 turvalisustaseme vahel.



Turvatasemed *Low* (Madal) ja *Medium* (Keskmine) ei lase robotniidukit kasutada ilma PIN-koodi teadmata. Turvataseme *High* (Kõrge) puhul lisandub hoiatus, mis hakkab piiksuma, kui määratud aja jooksul ei sisestata õiget PIN-koodi.

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

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

3.14.1.1 Time lock (Ajaluukk)

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

3.14.1.2 PIN request (PIN-koodi nõudmine)

Selle funktsiooni rakendamisel nõuab robotniiduk PIN-koodi siis, kui pealüliti on asendis *1* ja iga kord, kui

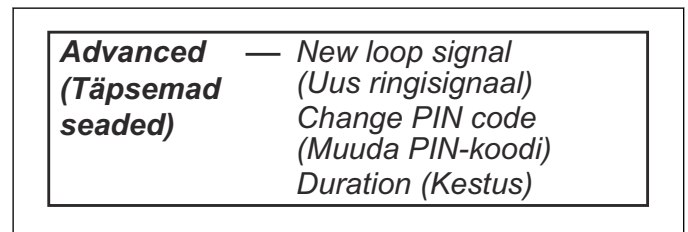
avatakse niiduki luuk. Robotniiduki kasutamiseks tuleb sisestada õige PIN-kood.

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

3.14.1.3 Alarm (Alarm)

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

3.14.2 Advanced (Täpsemad seaded)



3.14.2.1 New loop signal (Uus ringisignaali)

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

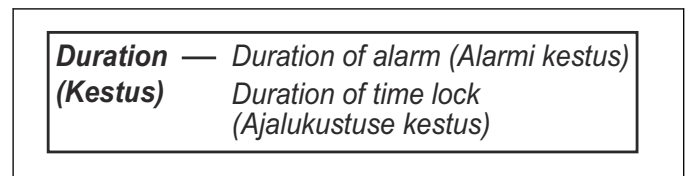
1. Asetage robotniiduk laadimisjaama.
2. Valige menüüst *New loop signal* (Uus ringisignaali).
3. Vajutage nuppu **OK** ja oodake ära kinnitus, et ringisignaali on loodud. Tavaliselt kulub selleks u 10 sekundit.

3.14.2.2 Change PIN code (Muuda PIN-koodi)

Sisestage uus PIN-kood ja vajutage **OK**. Kinnitamiseks sisestage sama kood uuesti ja vajutage **OK**. PIN-koodi muutmisel ilmub ekraanile teade *PIN code changed* (PIN-kood muudetud).

Kirjutage uus PIN-kood üles vastavale märkmelehe reale. Vt jaotist *Märgukiri lk 3*.

3.14.2.3 Duration (Kestus)



Duration of alarm (Alarmi kestus)

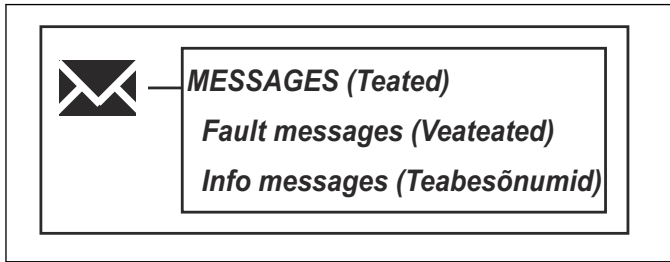
Funktsiooni *Alarm* (Turvatase *High*) käivitamisel saab valida ka alarmiheli kõlamise aja pikkuse. Valida saab numbriga vahemikus 1 kuni 20 minutit.

Duration of time lock (Ajaluukustuse kestus)

Sätendada saab päevade arvu, mille möödumisel tuleb enne kasutamist sisestada PIN-kood. Valida saab 1–90 päeva.

3.15 Teated

Sellest menüüst saate leida vea- ja teabeteated. Mõnede kõige levinumate veateadete puhul on lisatud näpunäiteid ja soovitusi, mis aitavad viga kõrvaldada.



3.15.1 Fault messages (Veateated)

Kui robotniiduki töö mingil põhjusel katkeb, nt niiduk jääb kinni langenud oksa alla, kuvatakse niiduki ekraanil teade katkestuse ja selle toimumisaja kohta.

Kui sama veateade kordub, võib see viidata vajadusele paigaldist või robotniidukit reguleerida. Lisateavet teadete võimalike põhjuste kohta vt jaotisest *Fault messages (Veateated)* lk 47.

Loend hõlmab 50 viimast veateadet järjestatuna kuupäeva alusel, kus esikohal on viimati toimunud sündmus.

Veateate kuvamise kuupäeva ja kellaaja vaatamiseks valige vastav veateade ja vajutage nuppu **OK**.

Samuti näidatakse näpunäiteid ja soovitusi, mis aitavad viga kõrvaldada.

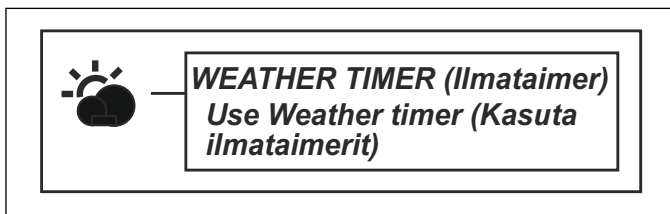
3.15.2 Info messages (Teabesõnumid)

Ekraanil kuvatud teated, mis ei ole olnud tingitud veast, salvestatakse pealkirja *Info messages (Teabesõnumid)* alla. Näiteks võib sõnum olla *Slope too steep* (Liiga järsk kallak). Lisateavet teadete võimalike põhjuste kohta vt jaotisest *Teabeteated* lk 51.

Loend hõlmab 50 viimast veateadet järjestatuna kuupäeva alusel, kus esikohal on viimati toimunud sündmus.

3.16 Ilmataimer

Kehtib ainult mudeli Automower 315 puhul.



Ilmastikutaimer võimaldab robotniidukil muru kasvukiirusest sõltuvalt automaatselt niiduaegu reguleerida.

Ilmataimeri sisselülitamisel vajab robotniiduk aega otsustamiseks, milline on antud tööpiirkonnas optimaalne niitmisaeg. Seetõttu võib optimaalsete niitmistulemuste saavutamiseni kuluda paar päeva.

Robotniiduk ei saa töötada kauem taimeriseadistusega määratud ajast. Ilmataimeri optimaalseks kasutamiseks on seetõttu soovitatav taimeriseadistamisel eemaldada märgistus ainult kellaegadelt, mil robotniiduk ei tohi

töötada. Muud ajad peaksid olema ilmataimer poolt kasutatavad.

Ilmataimer sisselülitamisel on väga tähtis regulaarselt kontrollida, kas lõiketera ketas on puhas ja kas lõiketerad on heas seisukorras. Lõiketera ketta vööri ümber kogunenud rohi või nürid lõikekettad võivad mõjutada ilmataimerit tööd.

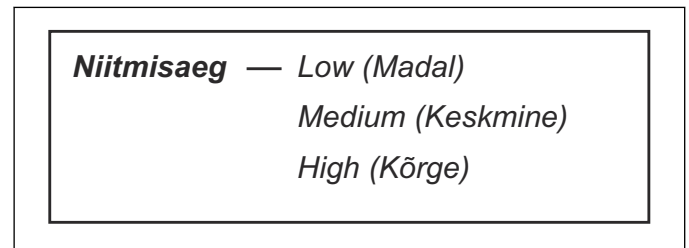
3.16.1 Ilmataimer sisselülitamine

Ilmataimer sisselülitamiseks märkige vastav ruut ja vajutage nuppu **OK**.

3.16.2 Niitmisaeg

Kui ilmataimerifunktsiooni *Weather timer* kasutamisel ei ole niitmistulemused optimaalsed, võib osutada vajalikuks lõikeaja seadete *Cutting time* reguleerimine.

Mida pikem lõikeaeg valitakse, seda kauem lubatakse robotniidukil töötada.

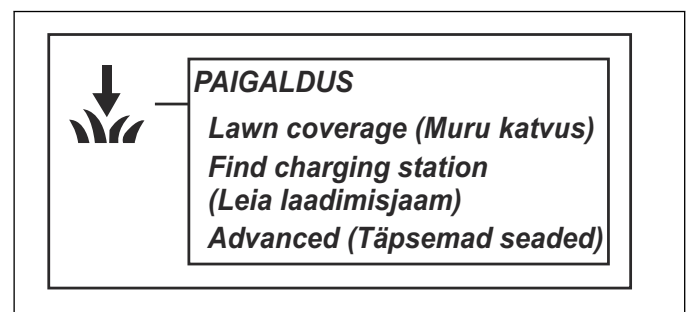


3.16.2.1 Lõikeaja reguleerimine

1. asetage kursor väljale *Cutting time* (Lõikeaeg) ja vajutage nuppu **OK**.
2. Suurendage või vähendage **parem- ja vasaknooleklahvide** abil lõikeaega kolme eelseadistatud intervalliga.

3.17 Paigaldamine

Paljude tööpiirkondade puhul puudub vajadus tehaseadistuste muutmiseks, kuid sõltuvalt niiduala keerukusest võib käsitsi seadistamine mõnikord parandada niitmistulemusi.



3.17.1 Lawn coverage (Muru katvus)

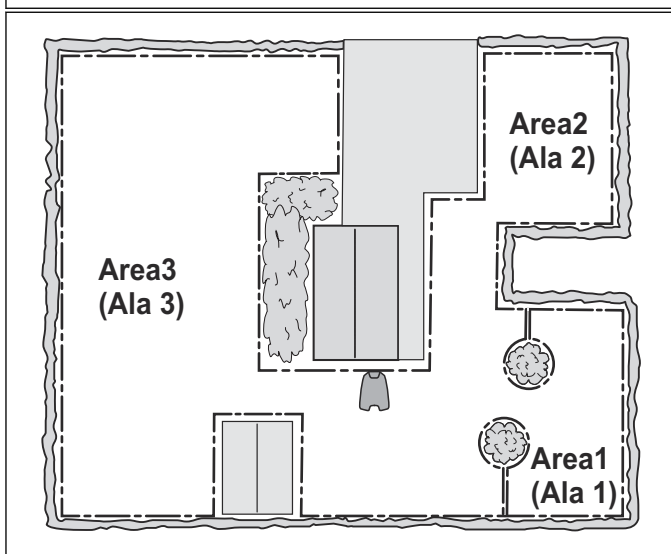
Selle menüüfunktsiooni abil juhitakse robotniiduk tööpiirkonna kaugemate aladeni. Keerukates aedades, kus on näiteks palju kitsaste käikudega ühendatud alasid, saab seadistuste muutmise abil niitmistulemust märkimisväärselt parandada.

Seadistada saab kuni kolm kaugpiirkonda. Valige **vasak- ja paremnooleklahvi** abil piirkond ja seejärel vajutage nuppu **OK**.

Lawn coverage — Area (Ala) 1
(Muru katvus)

Area (Ala) 2

Area (Ala) 3



Robotniiduki suunamiseks kaugpiirkondadesse tuleb teha rida erivalikuid.

Lawn coverage (Muru katvus)

Area 1, 2 or 3 — How? (Kuidas?)
(Ala 1, 2 või 3)

How far? (Kui kaugele?)

How often? (Kui tihti?)

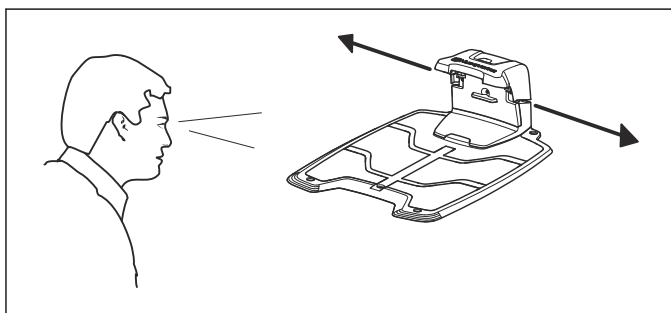
Keela

More (Lisateave)

Tehaseeaded võimaldavad robotniidukil järgneda juhtkaablile 300 meetrit 20% kordadest, kui see lahku laadimisjaamast. Kui juhtkaabel on vähem kui 300 m pikk, järgib niiduk seda kohani, kus juhtkaabel piirdekaabliga ühendatud on.

3.17.1.1 Area 1, 2 or 3 > Kuidas?

Valige paremale, vasakule või Guide (Juhik), olenevalt sellest, mis suunas robotniiduk peaks minema. Suund (paremal või vasakul) arvestatakse näoga laadimisjaama poole seistes.



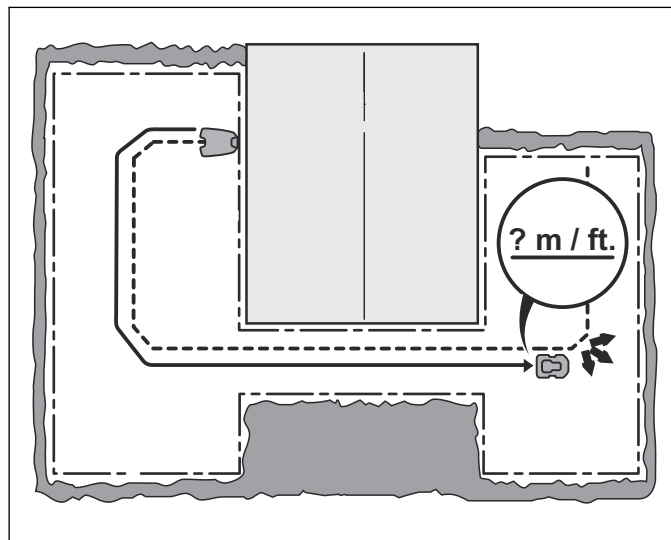
Vahetage erinevaid suvandeid **parem- ja vasaknooleklahvide** abil.

3.17.1.2 Area 1, 2 or 3 > How far? (Kui kaugel?)

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

Vahetage erinevaid suvandeid **parem- ja vasaknooleklahvide** abil.

Nõuanne! Kasutage funktsiooni *Test (Area 1, 2 or 3 > More > Test)*, et määrata kindlaks, kui kaugel kaugpiirkond asub. Meetrites määratud vahemaa kuvatakse niiduki ekraanil nupu **STOP** vajutamise järel. Vt jaotist *Kuidas mõõta vahemaad kaugpiirkonnani? lk 28*. Näidikul kuvatava mõõdetud vahemaa saab otse salvestada valitud kaugpiirkonnana. Uus mõõdetud kaugus tühistab parajasti kehtiva väärtuse.



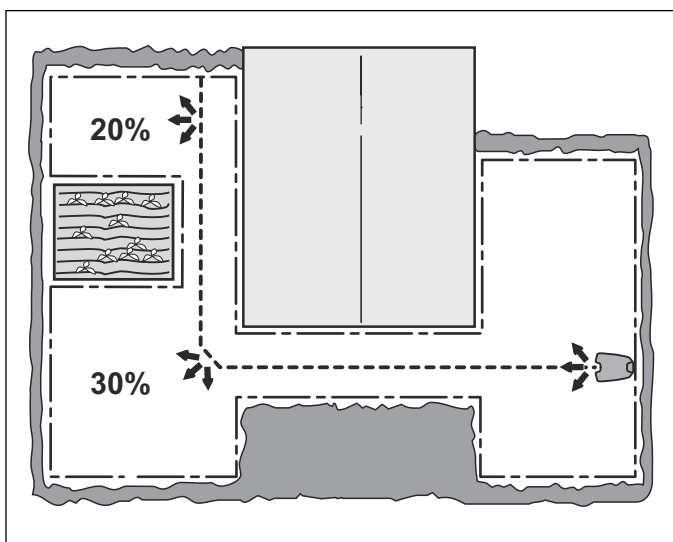
3.17.1.3 Area 1, 2 or 3 > How often? (Kui sageli?)

See, kui sageli tuleb robotniidukit kaugpiirkonda suunata, valitakse suhtena laadimisjaamast väljumise kordade koguarvu. Kõigil ülejäänud kordadel alustab robotniiduk niitmist laadimisjaama juurest.

Valige protsent, mis vastab kaugpiirkonna suurusele võrreldes kogu tööpiirkonna suurusega. Kui kaugpiirkond moodustab näiteks poole kogu tööpiirkonnast, tuleb valida 50%. Kui kaugpiirkond on väiksem, tuleb valida vastavalt väiksem number. Kui tegemist on mitme alaga, pidage silmas, et koguarv ei saa ületada 100%.

Võrrelge näidetega: *Aiaplaneeringu näited lk 38*.

Määrake protsendiosa **numbriklahvide** abil.



3.17.1.4 Area 1, 2 or 3 > Disable (Keela)

Kõiki alasid saab lubada ja keelata ilma, et seadistusi oleks vaja uuesti sisestada. Valige *Disable* (Keela) ja vajutage nuppu **OK**.

3.17.1.5 Area 1, 2 or 3 > More > Test (1., 2. või 3. piirkond > Rohkem > Test)

Valitud seadistuste testimist tuleks pidada paigaldamise tavaliseks osaks.

Kasutades funktsiooni *Test*, liigub robotniiduk juhtkaablist kaugeima punktini, mis on lubatud valitud koridori laiuse puhul.

3.17.1.6 Test: Area 1, 2 or 3

Valitud seadistuste testimiseks tehke järgmist.

1. Asetage robotniiduk laadimisjaama.
2. Kasutage ekraanil *Lawn coverage overview* (Muru katvuse ülevaade) testitava piirkonna valimiseks **alla-, vasak- ja paremnooleklahve**. Vajutage nuppu **OK**.
3. Valige *More* (Lisateave) ja vajutage nuppu **OK**.
4. Valige *Test* ja vajutage nuppu **OK**.
5. Vajutage nuppu **START** ja sulgege luuk.
6. Robotniiduk lahku laadimisjaamast ja suundub juhtkaablile järgnedes kaugpiirkonna poole. Kontrollige, kas robotniiduk suudab juhtkaablile järgnedes liikuda kuni vajaliku vahemaa lõpuni.
7. Test on edukalt läbitud, kui robotniiduk suudab ilma probleemideta järgneda juhtkaablile kuni nõutud alguspunktini.

3.17.1.7 Kuidas mõõta vahemaa kaugpiirkonnani?

1. Parkige robotniiduk laadimisjaama.
2. Sisestage menüüfunktsioonis *Area 1, 2 or 3 > How far?* (Kui kaugel?) vahemaa, mis igal juhul ületab tegelikku kaugust. Suurim võimalik sisestatav kaugus on 500 meetrit.
3. Valige *Area 1, 2 or 3 > More > Test* (Rohkem > Test) ja vajutage nuppu **OK**.
4. Vajutage nuppu **START** ja sulgege luuk.
5. Soovitud positsioonil vajutage nuppu **STOP**. Ekraanil kuvatakse nüüd vahemaa. Saadud arvu

saab nüüd salvestada menüüs *Area 1, 2 or 3 > How far?* (Kui kaugel?).

3.17.1.8 Area 1, 2 or 3 > More > Reset (Rohkem > Lähtesta).

Ala individuaalse seadistuse saab selle funktsiooni abil lähtestada tehaseaadetele. Piirkonna seadistuse lähtestamiseks valige *Area 1, 2 or 3 > More > Reset* (Rohkem > Lähtesta), kasutades selleks **vasak- ja paremnooleklahve** ja seejärel vajutage nuppu **OK**.

3.17.2 Find charging station (Leia laadimisjaam)

Robotniiduki saab seadistada laadimisjaama otsima ühel kuni kolmel erineval viisil: *Guide* (Juhik), *Boundary loop* (Piirdekaabel) ja *Charging station* (Laadimisjaam). Tehaseaadistuse järgi kombineeritakse neid kolme otsinguviisi automaatselt, et leida laadimisjaam võimalikult kiiresti ja samas minimaalse jälgede jätmise ohuga.

Väga keerukates aedades, kus on nt kitsaste vahekäikudega ühendatud palju erinevaid alasid, saab laadimisjaama leidmiseks kuluvat aega vähendada allpool kirjeldatud käsitsiseadistuste tegemisega.

Robotniiduk alustab laadimisjaama otsingut alati korrapäratu otsimismeetodiga.

Kui pärast teatud ajavahemiku möödumist ei ole robotniiduk korrapäratu otsimismeetodiga laadimisjaama leidnud, hakkab see otsima ka juhtkaableid ja veel teatud aja möödudes ka piirdekaablit, et järgneda ühele neist ja jõuda nii laadimisjaamani. Nimetatud ajavahemik on määratletud minutites ja seda nimetatakse viiteajaks.

Näide

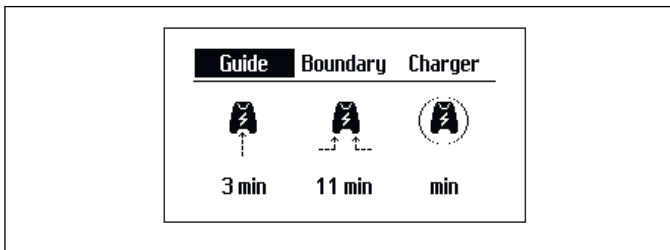
3 minuti pikkune viiteaeg juhikuni (*Guide*) ja 11 minuti pikkune viiteaeg piirderingini (*Boundary loop*). Sellisel juhul otsib robotniiduk laadimisjaama korrapäratult 3 minutit ja seejärel otsib juhtkaableid 8 minutit. Kui robotniiduk selle aja jooksul juhtkaableid ei leia, asub see otsima piirderingi.

Loomulikult on võimalik määrata nii juhtkaabli kui ka piirderingi otsimiseks sama viiteaeg, nt 5□minutit. Sellisel juhul otsib robotniiduk laadimisjaama korrapäratult 5 minutit, seda leidmata jätkab niiduk kas järgnedes juhtkaablitele või piirderingile, olenevalt sellest, milleni jõuab esimesena.

Üldiselt vähendab pikk viiteaeg jälgede jäämise ohtu (robotniiduk leiab laadimisjaama sagedamini korrapäratu otsimismeetodi abil), kuid pikendab samas otsimisaega. Lühike viiteaeg annab vastupidise tulemuse, st lühem otsimisaeg suurema jälgede jäämise ohuga piki juhtkaableid ja/või piirdekaablit.

3.17.2.1 Overview (Ülevaade)

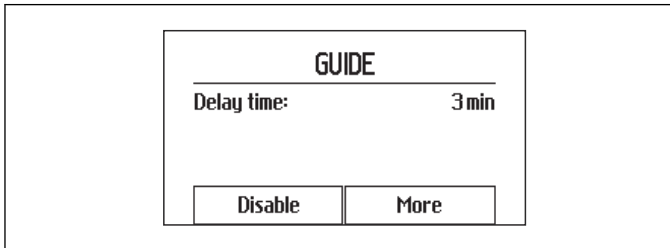
See ülevaade võtab kokku iga otsimismeetodi puhul tehtavad seadistused. Meetodi seadistuse muutmiseks valige **vasak- ja paremnooleklahvi** abil meetod ja seejärel valige **OK**.



3.17.2.2 Juhik

Sisestage viiteaeg **numbriklahvide** abil.

Harilikult määratletakse viiteaeg numbriga vahemikus 0□kuni 10 minutit.



3.17.2.3 Guide > Disable/Enable (Juhik > Keela/luba)

Tavaliselt ei pea juhiku-meetodit inaktiveerima isegi siis, kui juhtkaablit pole paigaldatud. Juhiku-meetodi keelamiseks valige *Disable* (Keela) ja seejärel vajutage nuppu **OK**.

3.17.2.4 Guide > More > Test guide (Juhik > Rohkem > Testi juhikut)

Valitud seadistuste testimist tuleks pidada paigaldamise tavaliseks osaks.

1. Asetage robotniiduk juhtkaablist umbes 3 m kaugusele, nii et selle esiosa jääb juhtkaabli poole.
2. Testfunktsiooni leiata menüüst, kui valite *Installation* (Paigaldus) > *Find charging station* (Leia laadimisjaam) > *Guide* (Juhik).
3. Valige *More* (Rohkem) ja vajutage nuppu **OK**.
4. Valige *Test guide* (Testi juhikut) ja vajutage **OK**.
5. Vajutage nuppu **START** ja sulgege luuk.
6. Kontrollige, kas robotniiduk järgneb juhtkaablile kuni laadimisjaamani ning dokib seejärel laadimisjaamaga. Test on edukalt läbitud vaid siis, kui robotniiduk suudab juhtkaablile kogu selle pikkuses laadimisjaama järgneda ja dokib edukalt esimesel katsel. Kui robotniiduk ei suuda esimesel katsel edukalt dokkida, üritab see dokkimist automaatselt korrata. Paigaldamine loetakse ebaõnnestunuks, kui robotniiduk peab laadimisjaamaga dokkimiseks tegema kaks või enam katset.

3.17.2.5 Guide > More > Reset (Juhik > Rohkem > Lähtesta)

Iga meetodi konkreetsed seaded, *Guide*'i (Juhiku) saab lähtestada tehase vaikeväärtustele.

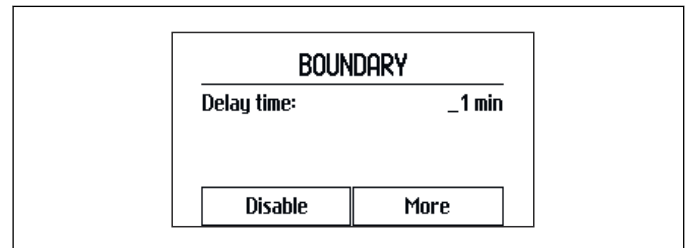
1. Lähtestamiseks valige **vasak- ja paremnoole** abil meetod ning valige seejärel **OK**.
2. Valige *More* (Rohkem), seejärel *Reset* (Lähtesta) ja vajutage nuppu **OK**.

3.17.2.6 Piirdering

Sisestage viiteaeg **numbriklahvide** abil.

See aeg on tavaliselt pikem kui suvandil *Guide* (Juhik), sest enamasti on parem, kui robotniiduk liigub laadimisjaama juhtkaablile järgnedes. Viiteaeg määratakse tavaliselt arvuna vahemikus 10–20 minutit, kuid see võib olla ka lühem, kui juhtkaablit ei ole paigaldatud ja on ebatõenäoline, et robotniiduk suudab leida laadimisjaama korrapäratu otsimismeetodiga.

Kui robotniiduk möödub piirdekaablile järgnedes juhtkaablist, lõpetab niiduk otsimise piki piirdekaablit ja hakkab liikuma laadimisjaama poole hoopis juhtkaablile järgnedes.



3.17.2.7 Boundary loop > Disable/Enable (Piirdering > Keela/luba)

Kui paigaldise puhul on piirderingile järgnemine täiesti sobimatu, tuleb eemaldada märgistus märkeruudust Boundary method (Piirdemeetod). Piirdemeetodi keelamiseks valige *Disable* (Keela) ja seejärel vajutage nuppu **OK**.

3.17.2.8 Boundary > More > Test right / Test left (Piire > Rohkem > Testi paremalt / Testi vasakult)

Valitud seadistuste testimist tuleks pidada paigaldamise tavaliseks osaks.

1. Asetage robotniiduk piirdekaablist umbes 3 m kaugusele, nii et selle esiosa jääb kaabli poole.
2. Testfunktsiooni leiata menüüst, kui valite *Installation* (Paigaldus) > *Find charging station* (Leia laadimisjaam) > *Boundary* (Piire).
3. Valige *More* (Lisateave) ja vajutage nuppu **OK**.
4. Valige *Test right/Test left* (Testi paremalt / Testi vasakult) ja vajutage nuppu **OK**.
5. Vajutage nuppu **START** ja sulgege luuk.
6. Kontrollige, kas robotniiduk järgneb juhtkaablile kuni laadimisjaamani ning dokib seejärel laadimisjaamaga. Test on edukalt läbitud vaid siis, kui robotniiduk suudab juhtkaablile kogu selle pikkuses laadimisjaama järgneda ja dokib edukalt esimesel katsel. Kui robotniiduk ei suuda esimesel katsel edukalt dokkida, üritab see dokkimist automaatselt korrata. Paigaldamine loetakse ebaõnnestunuks, kui robotniiduk peab laadimisjaamaga dokkimiseks tegema kaks või enam katset.

Põhjuseks, miks ei suuda robotniiduk kaablile järgneda, on tavaliselt kaabli lähedal asuvad eraldamata takistused või et juhtkaabel ei ole kallakule paigaldatud nurga all. Kontrollige, kas laadimisjaam, piirdekaabel ja juhtkaabel on paigaldatud vastavalt jaotistes *Piirdekaabli paigaldamine lk 18, Mõelge piirdekaabli paigaldamistee*

eelnevalt läbi. Ik 15 ja Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine Ik 20 esitatud juhistele.

Kasutades funktsiooni *Test* (Test) liigub robotniiduk maksimaalse vahemaa valitud koridoriga määratletud kaablist.

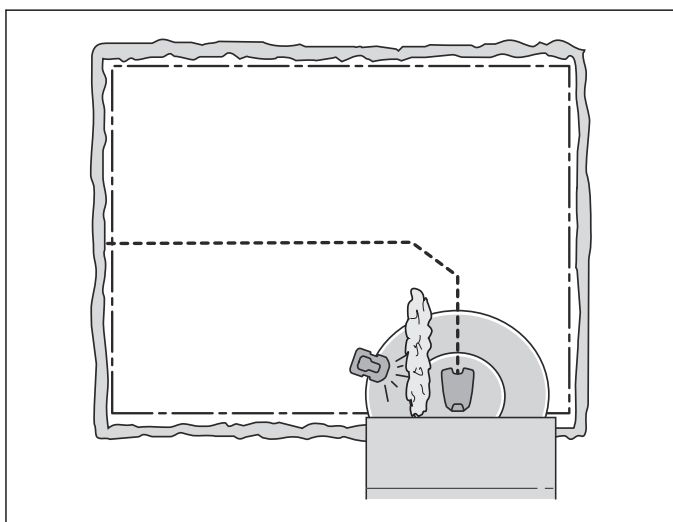
3.17.2.9 Boundary > More > Reset (Piire > Rohkem > Lähtesta)

Iga meetodi konkreetset seadistused, *Boundary* (Piirde) saab lähtestada tehase vaikeväärtustele.

1. Lähtestamiseks valige **vasak- ja paremnoole** abil meetod ning valige seejärel **OK**.
2. Valige *More* (Rohkem), seejärel *Reset* (Lähtesta) ja vajutage nuppu **OK**.

3.17.2.10 Charging station range (Laadimisjaama signaal)

Harvadel juhtudel võib olla vajalik vähendada laadimisjaama signaali ulatust. See võib osutada vajalikuks näiteks siis, kui laadimisjaam paigaldatakse põõsa või seina lähedale, mis takistab robotniidukil laadimisjaamas dokkimist, hoolimata sellest, et see saab luua ühenduse laadimisjaama signaalidega. Sellistel juhtudel on tavaliselt parem liigutada laadimisjaama, ent kui see pole võimalik, saab vähendada laadimisjaama signaali ulatust. Laadimisjaama signaalil on kolm erinevat intervalli: *Max* (Maksimaalne), *Mid* (Keskmine), *Min* (Minimaalne). Tehasesead on *Max* (Maksimaalne).



Märkus: Laadimisjaama signaali ulatust tuleks vähendada ainult erandjuhtudel. Harilikult on otstarbekam paigutada laadimisjaam tööpiirkonnas paremasse kohta.

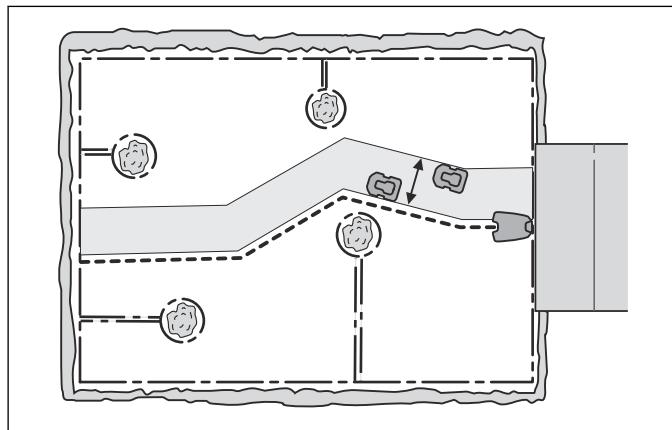
3.17.3 Advanced (Täpsemad seaded)

Menüüvaliku *Advanced* (Täpsemad seaded) all kuvatakse täiendavaid robotniiduki tööd reguleerivaid seadistusi. Selles menüüs asuvaid seadistusi läheb vaja ainult siis, kui on tarvis robotniidukit täpsemalt juhtida, nt keeruliste aedade puhul. Tehasesead on valitud selliselt, et need peaksid sobima enamikule tööpiirkondadele.

Advanced (Täpsemad seaded) — Corridor width (Koridori laius)
Exit angles (Väljumisnurgad)
Reversing distance (Tagurdamise kaugus)
Drive past wire (Möödu kaablist)

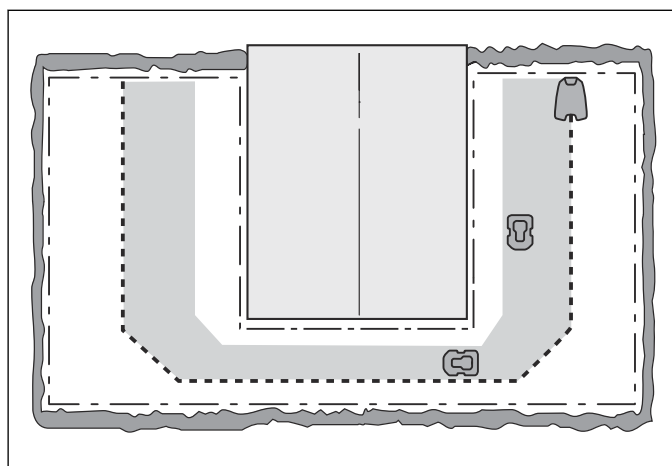
3.17.3.1 Corridor width (Koridori laius)

Koridori laius määrab, kui kaugelt juhtkaablist/piirdekaablist võib robotniiduk minna, kui see liigub kaablile järgnedes laadimisjaama või lahkub sealt. Kaabli kõrval olevat ala, mida mööda robotniiduk liigub, nimetatakse koridoriks.



Kaablist erinevatel kaugustel liikumise eesmärgiks on sissetallatud jälgede tekke ohu vähendamine. Seetõttu on soovitatav valida kõige laiem võimalik koridor, mida tööpiirkonna suurus lubab.

Robotniiduk reguleerib juhtkaablile järgnedes koridori laiust vastavalt tööpiirkonna suurusele. Sisseehitatud automaatseadis võimaldab robotniidukil muuta kaugust kaablist, olenevalt sellest, millises tööpiirkonna osas parajasti asutakse. Näiteks kitsendatakse koridori automaatselt kitsastes käikudes.



Tehaseseadeid saab kasutada paljude tööpiirkondade puhul, st robotniiduk ise saab kasutada sisseehitatud funktsioone, et liikuda võimalikult kõige laiemas koridoris. Keerulisemates aedades, nt kui juhtkaabel on paigaldatud takistuste lähedale, mida ei saa piirderingiga eraldada, saab tööohutust parandada, teostades mõned allkirjeldatud käsitsi seadistused.

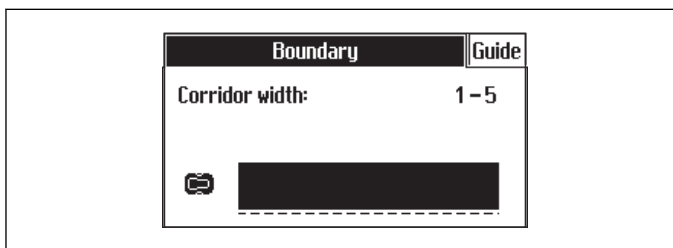
3.17.3.2 Corridor width > Boundary (Koridori laius > Piire)

Piirdekoriidori laius määratakse väärtusevahemikus 1–9. Vahemiku esimene number tähendab lühimat vahemaad piirderingini ja teine number pikimat vahemaad.

Vahemaa, mida robotniiduk piirderingiga hoiab, sõltub tööpiirkonna kujust.

Määrake vajalik vahemik **numbriklahvide** abil.

Tehaseseade on 3-6.



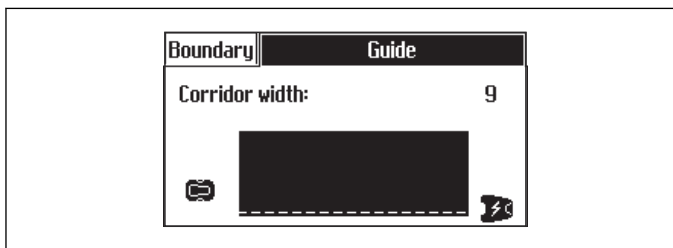
3.17.3.3 Corridor width > Guide (Koridori laius > Juhik)

Juhtkoriidori laiust reguleeritakse automaatselt. Vaid harva on vaja sätteid käsitsi määrata. Juhtkoriidori laiuseks saab määrata väärtuse vahemikus 0 kuni 9.

Kui määratakse väärtus 0, liigub robotniiduk otse juhtkaabli peal.

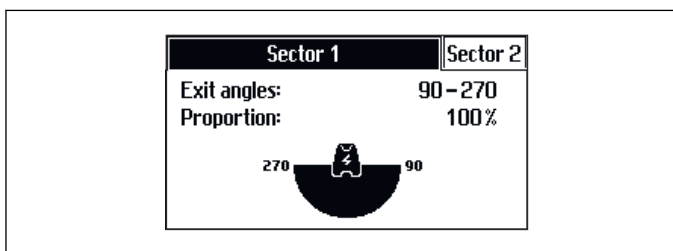
Määrake vajalik väärtus **numbriklahvide** abil.

Tehaseseade on 9.



3.17.3.4 Exit angles (Väljumisnurgad)

Tavaliselt väljub robotniiduk laadimisjaamast 90°–270° sektoris. Väljumisnurka muutes saab kergendada robotniiduki jõudmist suurimasse tööpiirkonda, kui laadimisjaam asub vahekäigus.



3.17.3.5 Exit angles > Sectors (Väljumisnurgad > Sektorid)

Robotniidukile saab seadistada ühe või kaks väljumissektorit. Kui laadimisjaam asub vahekäigus, saab kasutada kahte väljumisnurka, nt 70°–110° ja 250°–290°.

Kahe väljumisnurga kasutamisel tuleb ühtlasi määrata, kui sageli peab robotniiduk väljuma laadimisjaamast 1. sektoris (*Sector 1*). Seda tehakse funktsiooni *Proportion* (Suhe) abil, määrates algsest protsendi.

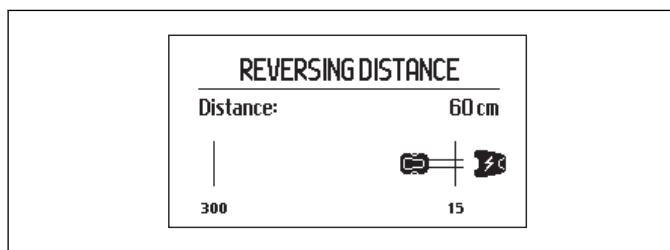
Näiteks tähendab 75%, et robotniiduk väljub laadimisjaamast valikut *Sector 1* (1. sektor) kasutades 75% juhtudest ja valikut *Sector 2* (2. sektor) kasutades 25% juhtudest.

Vajalike nurkade kraadiväärtuste ja suhte protsendiväärtuse sisestamiseks kasutage **numbriklahve**.

3.17.3.6 Reversing distance (Tagurdamise kaugus)

See funktsioon võimaldab määrata, kui kaugele peab robotniiduk enne niitma asumist laadimisjaamast tagurdama. Funktsioon osutub kasulikuks näiteks siis, kui laadimisjaam asub kaugel veranda all või mõnes muus piiratud ruumiga kohas.

Määrake vajalik tagurdamiskaugus sentimeetrites **numbriklahvide** abil. Tehaseseade on 60 cm.

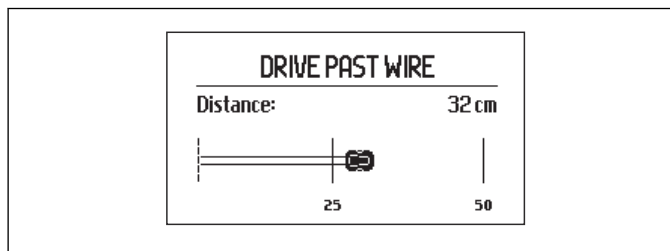


3.17.3.7 Drive past wire (Möödu kaablist)

Robotniiduki esiosa möödub piirdekaablist alati teatud kaugusel, enne kui niiduk ümber pöörduv. Vaikekaugus on 32 cm, aga seda saab vajaduse korral muuta. Valida saab arvu vahemikus 25–50.

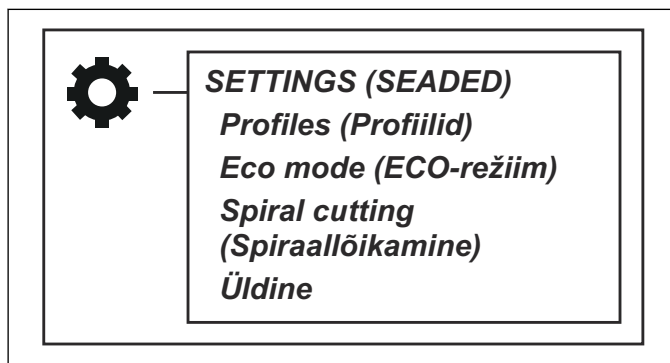
Võtke arvesse, et toodud kaugus on hinnanguline ja sellest ei saa juhendada. Tegelikuses võib kaugus, mille jagu robotniiduk piirdekaablit ületab, varieeruda.

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



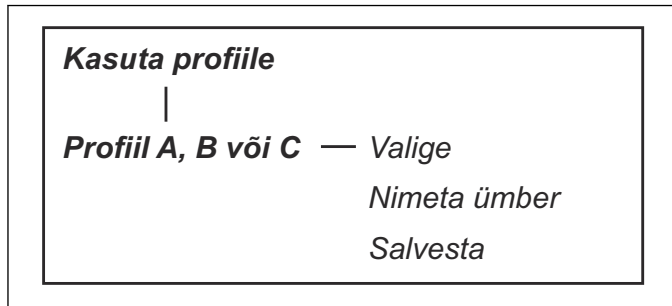
3.18 Settings (Seaded)

See valik võimaldab muuta robotniiduki üldisi seadistusi.



3.18.1 Profiles (Profiilid)

Funktsiooniga *Profiles* (Profiilid) saab salvestada erinevaid kasutajaseadistuste komplekte. Salvestada saab kuni kolm erinevat profiili. Profiilidesse salvestatakse kordumatu ühendus niiduki ja laadimisjaama vahel. See tähendab, et seadistusi saab hõlpsalt salvestada ja taaskasutada, kui näiteks robotniiduk võetakse kasutusele teises aias. See võimaldab ühe robotniidukiga ühendada kuni kolm eri laadimisjaama.



3.18.1.1 Seadete salvestamine profiili

Esmalt teostage niiduki juures seadistused, mida soovite profiili salvestada.

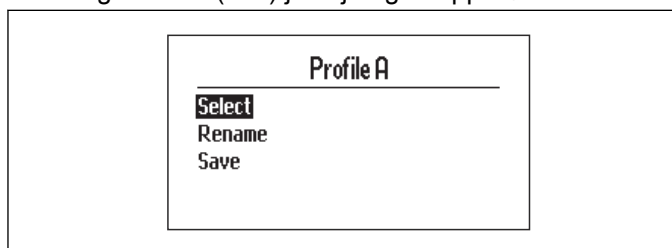
1. Valige *Use Profiles* (Kasuta profile) ja vajutage nuppu **OK**.
2. Valige salvestatav profiil, liigutage kursorit **üles- ja allanooleklahvidega** ja vajutage nuppu **OK**.
3. Valige *Save* (Salvesta) ja vajutage nuppu **OK**, seejärel vajutage **vasaknooleklahvi** ja nuppu **OK**. Kõik kasutajaseadistused on nüüd valitud profiili salvestatud.

Kui valitakse seadistusi, mis ei ole profiili salvestatud, kuvatakse profiili nime kõrval sümbol *.

3.18.1.2 Profiili kasutamine

Profiili aktiveerimiseks ja kasutamiseks, ning seeläbi salvestatud seadistuste kasutamiseks, tuleb toimida järgmiselt.

1. Valige sisselülitatav profiil ja vajutage nuppu **OK**.
2. Valige *Select* (Vali) ja vajutage nuppu **OK**.



Robotniiduk kasutab nüüd profiili salvestatud seadistusi.

3.18.1.3 Profiili nime muutmine

Profiilide nimesid saab muuta, et hiljem oleks lihtsam mees pidada, millised seaded vastavasse profiili on salvestatud.

1. Valige muudetava profiili nimi ja vajutage nuppu **OK**.
2. Valige *Rename* (Nimeta ümber) ja vajutage nuppu **OK**.

3. Liigutage kursorit **nooleklahvide** abil ja vajutage soovitud tähe valimiseks nuppu **OK**. Uue nime salvestamiseks vajutage nuppu **BACK** (Tagasi).

Profiilide nimed kuvatakse menüüs *Settings - Profiles* (Seaded - Profiilid). Valitud profiili nimi on nähtav ka avakuval.

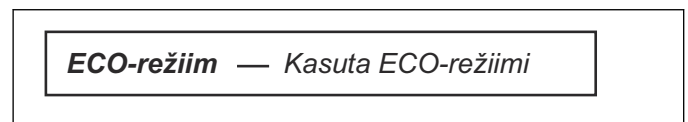
3.18.1.4 Robotniidukiga uue laadimisjaama ühendamine

1. Esmalt salvestage profiil, mida kasutatakse algse laadimisjaamaga.
2. Seejärel seadke niiduk uude laadimisjaama, mis niidukiga ühendatakse.
3. Valige *New loop signal* (Uus ringisignaali), vt jaotist *Advanced (Täpsemad seaded) lk 25*
4. Salvestage uue laadimisjaama jaoks profiil.

Robotniiduki kasutamiseks algse laadimisjaamaga tuleb valida esimene profiil. Robotniiduki kasutamiseks uue laadimisjaamaga tuleb valida selle jaama profiil.

3.18.2 ECO mode (Ökorežiim)

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



Ökorežiim *ECO mode* sobib kasutamiseks, kui läheduses on muid juhtmevabu seadmeid, mida robotniiduk häirib, nt teatud kuuldeseadmed või garaažiuksed.

Kui ökorežiim *ECO mode* on sisse lülitatud, vilgub laadimisjaama märgutuli roheliselt. Ökorežiim *ECO mode* tähendab seda, et robotniiduki saab käivitada ainult laadimisjaamas, mitte tööpiirkonnas.

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

Ökorežiimi *ECO mode* aktiveerimiseks valige *ECO mode* (Ökorežiim) ja vajutage nuppu **OK**.

Märkus: Enne robotniiduki laadimisjaamast eemaldamist vajutage alati nuppu **STOP** (Stopp). Muul viisil pole ökorežiimis *ECO mode* võimalik robotniidukit käivitada.

3.18.3 Spiraallõikamine

Kui robotniiduk liigub alasse, kus andurid tuvastavad keskmisest pikema rohu, võib robotniiduk liikumismustrit muuta. Sel juhul võib niiduk pikema rohuga ala kiiremaks lõikamiseks niita spiraalmustriga.

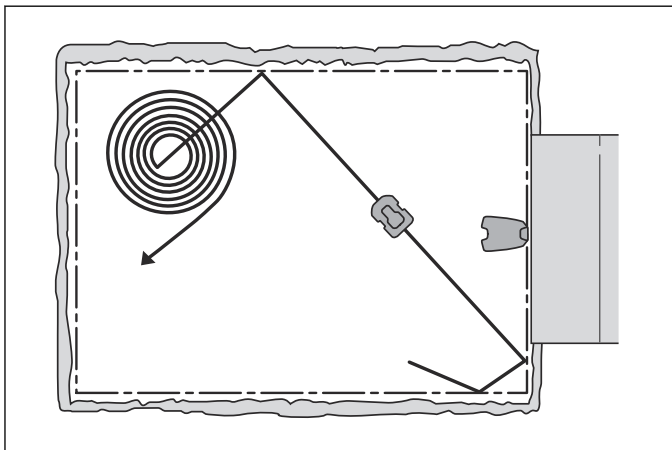
**Use Spiral cutting
(Kasuta spiraalset
lõikamist)**

**Intensity
(Intensiivsus)** — Low- (Madal-)
Low (Madal)
Keskel
High (Kõrge)
High+ (Kõrge+)

Spiraalmustriga lõikamine on vaikumisi aktiveeritud, selle inaktiveerimiseks tühjendage märkeruut.

Intensiivsuse astet saab reguleerida, määrates, kui palju pikem keskmisest peab rohi olema spiraallõikamise alustamiseks. Madala tundlikkuse seadistus *Low- / Low* tähendab, et spiraallõikamist teostatakse harvemini. Kõrge tundlikkuse seadistus *High / High+* tähendab, et spiraallõikamist teostatakse sagedamini.

Muru kulumise ohu vähendamiseks järskudel nõlvadel ei käivitata spiraallõikamist nõlvadel, mille kalle on suurem kui 15%.



3.18.4 General (Üldine)

Seadke keel ja aeg või lähtestage kasutaja sätted tehaseseadetele.

Üldine — Time & date (Kellaeg ja kuupäev)
Keel
Riik
Reset all user settings
(Lähtesta kõik kasutajaseaded)
Teave

3.18.4.1 Time & Date (Kellaeg ja kuupäev)

Selle funktsiooni abil saate määrata praeguse kellaaja ja kuupäeva ning nõutavad vormingud.

Kellaeg ja kuupäev – Sea kellaeg

Sea kuupäev

Kellaaja formaat

Kuupäeva formaat

- **Kellaaja määramine** Sisestage õige kellaeg ja vajutage väljumiseks **OK**.
- **Määrake kuupäev** Sisestage õige kuupäev ja vajutage väljumiseks **OK**.
- **Time format (Kellaaja vorming)**: Liigutage kursor sobivale ajavormingule: 12h või 24h. Väljumiseks vajutage **OK**.
- **Date format (Kuupäeva vorming)**: Viige kursor sobivale kuupäevavormingule:
YYYY-MM-DD (aasta-kuu-päev)
KK-PP-AAAA (kuu-päev-aasta)
PP-KK-AAAA (päev-kuu-aasta)
Väljumiseks vajutage **OK**.

3.18.4.2 Language (Keel)

Selle funktsiooniga määratakse kasutatav keel.

Keele valimiseks: Liigutage kursor soovitud keelele ja vajutage **OK**.

3.18.4.3 Country (Riik)

Selle funktsiooni abil saate valida, millises riigis robotniiduk töötab.

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

3.18.4.4 Reset all user settings (Lähtesta kõik kasutajaseaded)

Selle funktsiooni abil saate lähtestada robotniiduki tehase vaikeseaded.

Järgmisi seadeid siiski ei muudeta.

- Turvatase
 - PIN-kood
 - Ringisignaal
 - Teated
 - Kuupäev ja kellaeg
 - Keel
 - Country (Riik)
1. Valige menüüst *Reset all user settings* (Lähtesta kõik kasutajaseaded) ja vajutage nuppu **OK**.
 2. Kinnitamiseks vajutage **OK**.

3.18.4.5 About (Teave)

Menüüs *About* (Teave) kuvatakse teavet robotniiduki seerianumbri ja erinevate tarkvaraversioonide kohta.

3.19 Tarvikud

Selles menüüs saab seadistada niidukile paigaldatud lisavarustust.



ACCESSORIES (Lisavarustus)

Teave

Automower Connect

Mower house (Niiduki kate)

3.19.1 Information (Teave)

Selles menüüs saab vaadata niidukile paigaldatud lisavarustust. Saadaoleva lisavarustuse kohta lisateabe hankimiseks võtke ühendust kohaliku Husqvarna edasimüüjaga.

3.19.2 Automower Connect

Automower Connect on mudeli Automower 310/315 jaoks saadaval lisavarustusena.

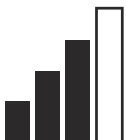
Automower Connect — Sidumine
 Geopiirkond
 Side
 Võrk
 Lähtesta

Automower Connect võimaldab kuvada niiduki menüü teie nutitelefoni ekraanil ja nii saate niiduki seadistusi hõlpsalt kaugjuhtimise teel vaadata ja muuta. Nutitelefoni jaoks ette nähtud mobiilirakenduse abil saate kuvada Automoweri praeguse oleku ja saata niidukile käske peaaegu kõikjal. Varguse korral saadetakse teile häireteatis ja saate jälgida niiduki asukohta.

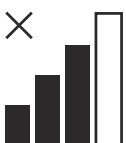
Rakenduse Automower Connect saate alla laadida App Store'is ja Google Plays. Kui olete rakenduse alla laadinud, saate meiliaadressi ja parooli abil luua Automower Connecti konto. Teile saadetakse määratud e-posti aadressil kinnitav e-kiri. Konto kinnitamiseks järgige e-kirjas olevaid juhiseid; teil on selleks aega 24 tundi. Kui te seda 24 tunni jooksul ei kinnita, peate konto uuesti looma.

3.19.2.1 Robotniiduki seisundiikoonid

Kui Automower® Connect on aktiveeritud, kuvatakse robotniiduki ootekuval uued ikoonid.



Tulbad näitavad GPRS-signaali tugevust.



Kui tulpade kõrval on X, on Interneti-serveri ühendusega ilmnenud probleem.



SIM-kaardi sümbol viitab sellele, et probleem on SIM-kaardi või mooduliga. Veenduge, et SIM-kaart toetab 2G andmesidet, et kaardil on piisavalt raha (ettemakstud SIM-kaardi korral) ja et APN-i seaded on õiged.

3.19.2.2 Main menu (Peamenüü)

Automower Connecti peamenüü koosneb järgmistest üksustest:

- *Status* (Olek). Kuvab robotniiduki oleku ja võimaldab robotniidukile käske saata.
- *GeoFence*. Majaga nõopnõel kaardil näitab robotniiduki alguspunkti. Majaga nõopnõela ümber kuvatav ring näitab GeoFence'i raadiust. Teine kaardil kuvatav nõopnõel näitab robotniiduki tegelikku asukohta. Selle funktsiooni abil saate jälgida robotniiduki liikumist, nt varguse korral. Robotniiduki koordinaatide kuvamiseks klõpsake nõopnõela.
- *Settings* (Seaded). Võimaldab vaadata kõiki niiduki menüü seadeid, v.a turvaseadeid.

3.19.2.3 Minu niidukid

Kui valite *My mowers* (Minu niidukid), saate hallata oma kontoga seostatud niidukeid ja lisada uusi niidukeid.

3.19.2.4 Sidumine

Pairing — New pairing
 Remove paired accounts

Rakenduses konto loomise järel saate oma robotniiduki ja nutitelefoni siduda. Kui rakendus selleks märku annab, sisestage 6-kohaline kood, mis kuvatakse robotniiduki ekraanil menüüs *Accessories* (Lisavarustus) > *Automower Connect* (vaja on niiduki PIN-koodi) > *Pairing* (Sidumine) > *New pairing* (Uus sidumine). Samuti sisestage rakendusse niiduki nimi.

3.19.2.5 GeoFence

Geopiirkond — Geopiirkond

Enne GeoFence'i kasutamist tuleb määrata selle keskpunkt (lähtekoht) ja tundlikkus. Seda saab teha ainult niiduki menüüs.

Asetage niiduk aia keskele. Valige *Accessories* (Lisavarustus) > *Automower Connect* (vaja on robotniiduki PIN-koodi) > *GeoFence*. Funktsiooni sisselülitamiseks valige *Activate GeoFence* (Aktiveeri GeoFence) ja vajutage nuppu **OK**. Valige GeoFence'i lähtekoha määramiseks *New center point* (Uus keskpunkt). Vastavalt oma aia omadustele saate muuta GeoFence'i tundlikkust. Tundlikkuse saab seadistada väärtusele *Low* (Madal), *Medium* (Keskmine) või *High* (Kõrge). Mida suurem on tundlikkus, seda kergemini häire aktiveeritakse. Kui häire aktiveerub liiga kergesti,

peaksite GeoFence'i tundlikkuse seadistama väiksemale väärtusele.

Kui robotniidukit pole plaanis pikka aega kasutada (nt soovite selle talveks hoiustada), soovime pealüli välja lülitada. Kui funktsioon GeoFence on aktiveeritud, peate robotniiduki väljalülitamiseks sisestama PIN-koodi. Kui pealüli on välja lülitatud, jääb funktsioon Connect veel 12 tunniks aktiivseks. Pärast seda ei saa robotniidukiga ühendust luua ja funktsioon GeoFence pole enam aktiivne.

3.19.2.6 Communication (Side)

Communication — *SMS phone numbers (Side)*
(Kasuta SMSi)
SMS phone numbers (SMSi telefoninumbrid)

SMS phone numbers (Kasuta SMSi)

Enne SMS-funktsiooni kasutamist tuleb see niiduki menüü kaudu aktiveerida. Valige *Accessories* (Lisavarustus) > *Automower Connect* (vaja on robotniiduki PIN-koodi) > *Communication (Side)* > *Use SMS* (Kasuta SMSi).

SMS phone numbers (SMSi telefoninumbrid)

Nende mobiiltelefonide numbrid, millel on lubatud SMSi kaudu niidukiga ühendust pidada, tuleb sisestada SMS-telefoninumbrite loendisse. Numbrid tuleb sisestada koos riigikoodidega, nt (+)46701234567. Kasutage funktsiooni Test-SMS (SMS test) määratud telefoninumbri kontrollimiseks. Tekstsõnum saadetakse kõikidele loendis olevatele telefoninumbritele. Loendis saab olla kuni kolm numbrit.

Kui SMS-funktsioon on aktiveeritud, saadetakse kõigile loendisse lisatud telefoninumbritele SMS, kui niiduk satub väljapoole GeoFence-raadiust. Robotniidukilt on võimalik ka SMSi kaudu teatud teavet pärida. Kui saadate niidukile SMSi käsuga „GET GPS INFO” (HANGI GPS-TEAVET), saadetakse teile teave niiduki asukoha, GeoFence'i lähtekoha ja raadiuse ning GPS-signaali tugevuse kohta. Võtke arvesse, et saatja telefon peab olema robotniidukis määratud. Niidukist on võimalik saata kuni 10 SMSi kuus.

3.19.2.7 Võrk

Võrk — *SIM kaardi PIN*
APN-i seaded

SIM kaardi PIN

Menüü on kasutatav ainult juhul, kui te ei kasuta Husqvarna-SIMi.

APN-i seaded

Mobiilvõrgu kaudu andmete saatmiseks ja vastuvõtmiseks peab robotniiduk määratlema APN-i seaded. Husqvarna-SIMi seaded on vaikeväärtus.

3.19.2.8 Lähtesta

Kui valite funktsiooni *Reset* (Lähtesta), peate seejärel kinnitama, et soovite teha valiku *Proceed with reset of Automower Connect settings* (Jätka Automower Connecti seadete lähtestamist).

3.19.3 Mower house (Niiduki kate)

See funktsioon hõlmab niiduki katte seadistusi.

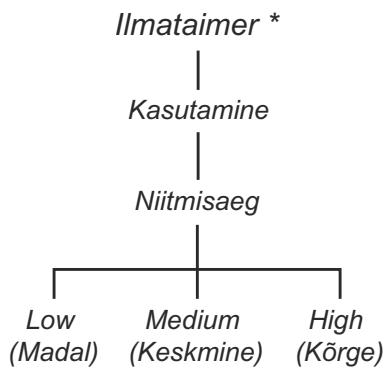
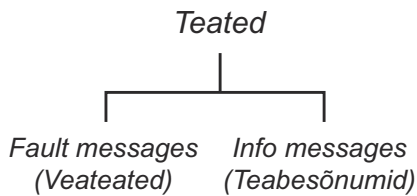
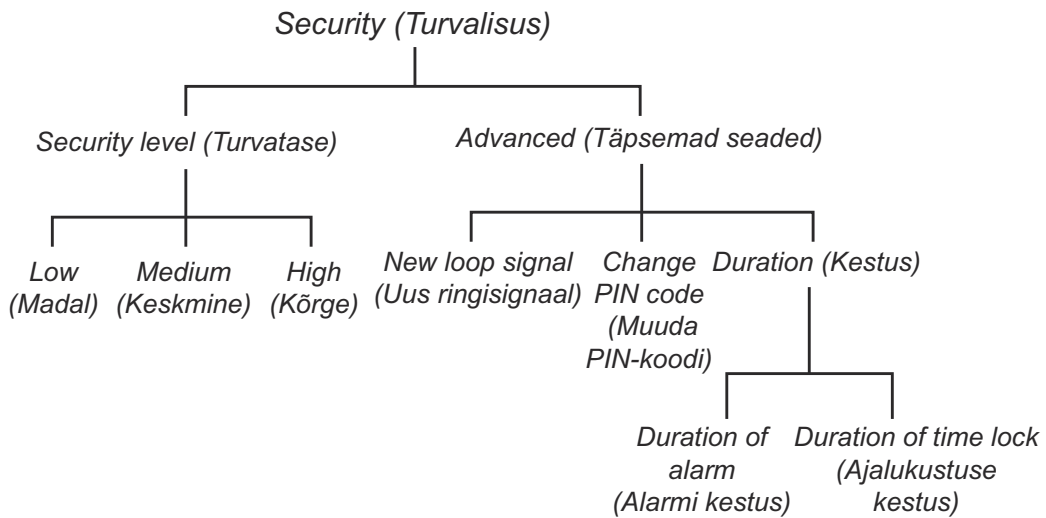
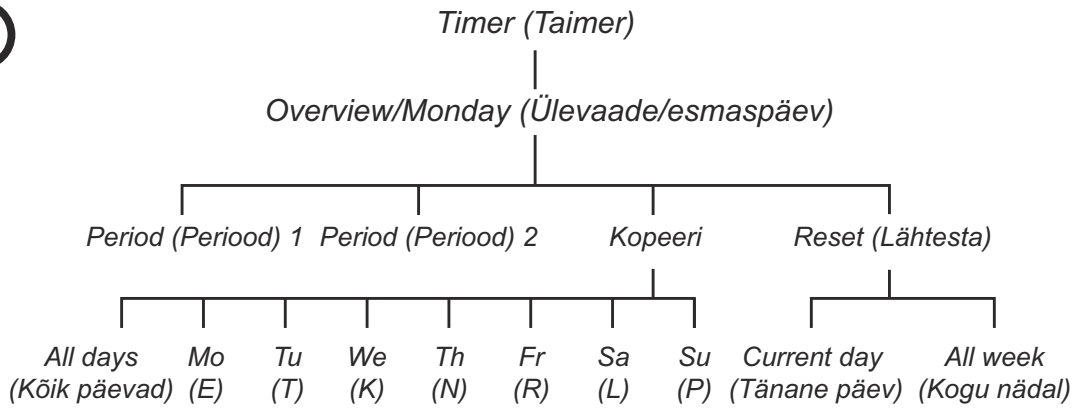
Mower house — *Avoid collision with mower (Niiduki kate)*
(Välidi kokkupõrget niidukiga)

3.19.3.1 Avoid collisions with mower house (Välidi põrkumist niiduki kattega)

Selle suvandi valimisel väheneb niiduki ja katte kulumine, kuid tagajärjeks võib olla ka rohkem löikamata rohtu laadimisjaama ümbruses.

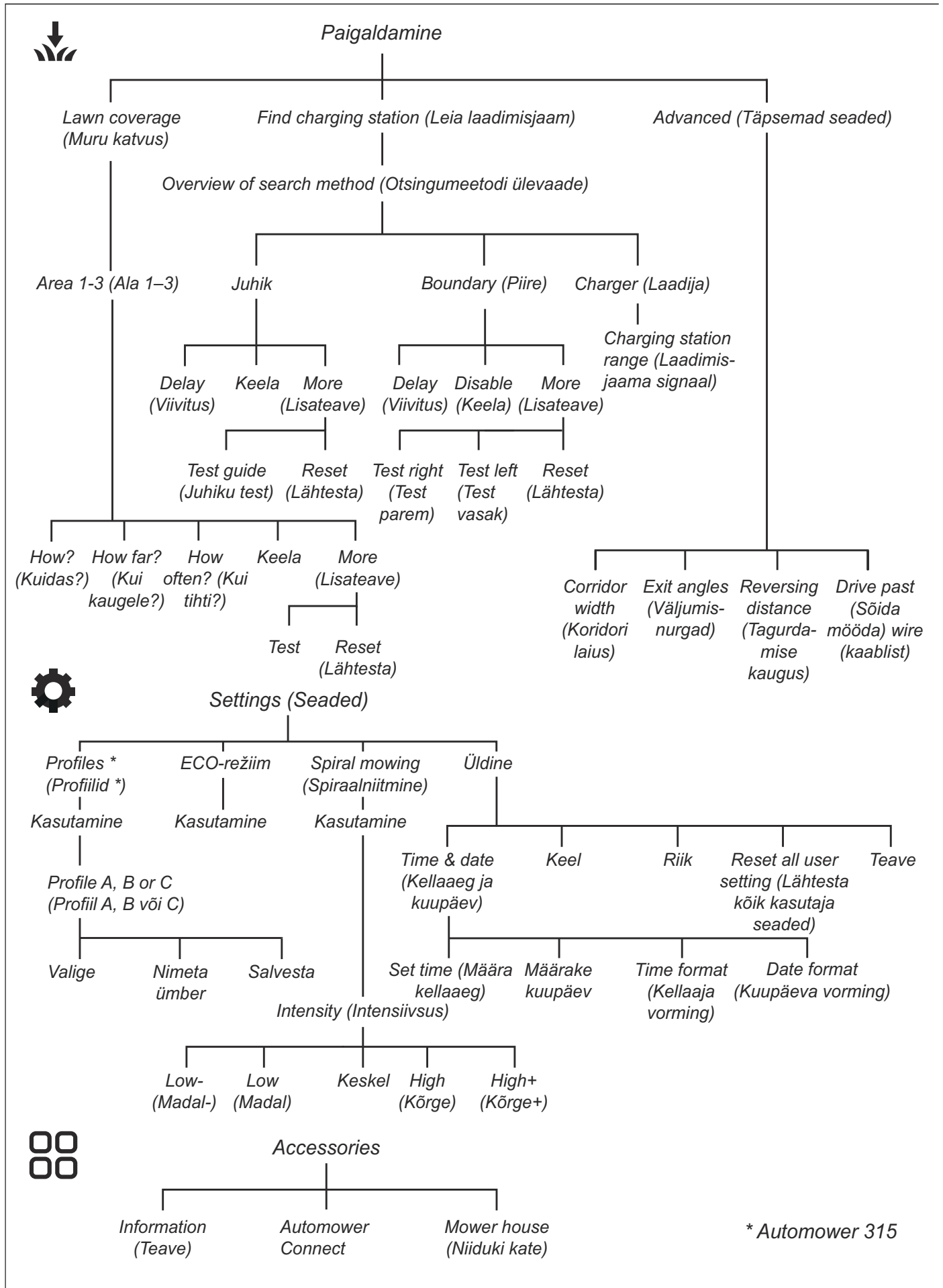
MOWER HOUSE
 Avoid collisions with mower

3.20 Menüüstruktuuri ülevaade



* Automower 315

3.21 Menüüstruktuuri ülevaade



3.22 Aiaplaneeringu näited

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

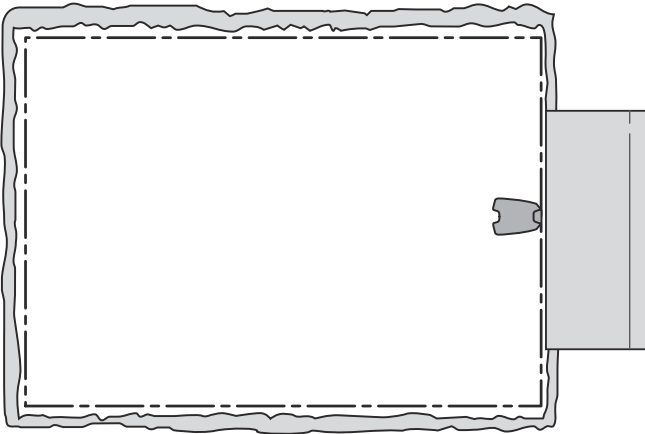
Erinevad planeeringud nõuavad erinevaid seadistusi. Järgnevatel lehtedel on toodud rida planeeringute näiteid koos paigaldamise soovitusete ja seadistustega.

Allpool toodud näidetes kasutatud taimeriseadistused kehtivad mudelile Automower 310/315, kui pole öeldud teisiti.

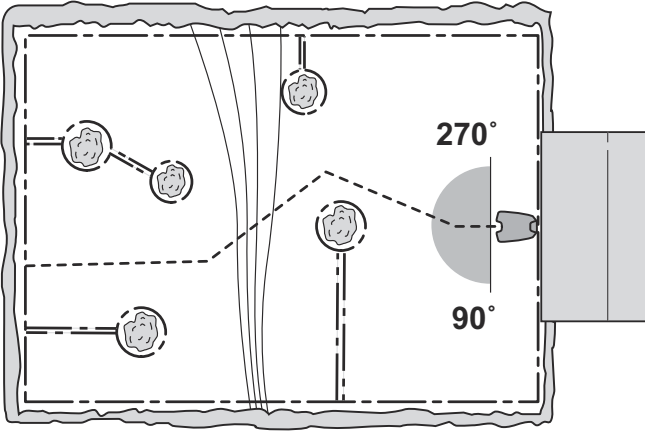
Paigaldamisel saate abi ka veebisaidilt www.husqvarna.com. Valige riik ja seejärel avage tugiteenuste lehed, kust leiate lisateavet ja videoid.

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

3.22.1 Lage ja tasane piirkond

Area (Piirkond)	150 m²	
<i>Timer (Taimer)</i>	Automower 310 08:00 - 14:00, esmaspäev, kolmapäev, reede Automower 315 08:00 - 13:00, esmaspäev, kolmapäev, reede	
<i>Lawn coverage (Muru katvus)</i>	Tehaseseade	
Märkused	Kuna tööpiirkond on robotniiduki maksimumvõimsust väiksem, tuleks muru trambitud ilme vältimiseks kasutada taimerit. Kuna piirkond on avatud ja lihtne, puudub juhtkaabli paigaldamise vajadus.	

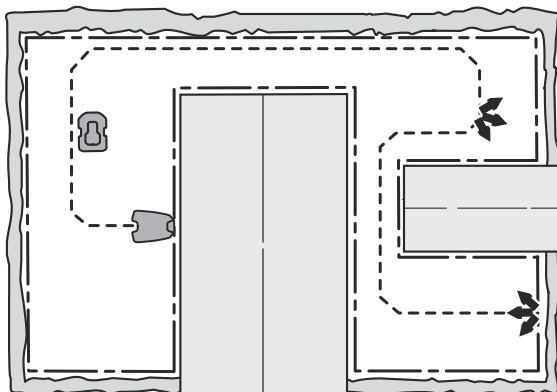
3.22.2 Mitu saart ja 35% kallak

Area (Piirkond)	500 m²	
<i>Timer (Taimer)</i>	Automower 310 08:00 - 18:30, esmaspäevast pühapäevani Automower 315 08:00 - 16:30, esmaspäevast pühapäevani	
<i>Lawn coverage (Muru katvus)</i>	Tehaseseade	
<i>Find charging station (Leia laadimisjaam)</i>	Tehaseseade	
Märkused	Paigaldage laadimisjaam tööpiirkonna madalamasse ossa. Järskudel kallakutel paigaldage juhtkaabel nurga all. Veenduge, et juhtkaabel oleks paigaldatud vastavalt soovitusetele, mis on toodud jaotises <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i>	

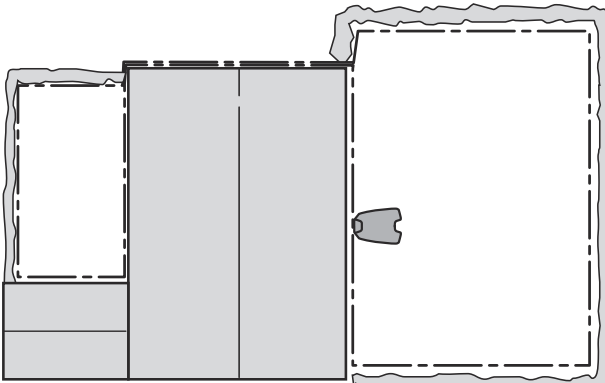
3.22.3 Mõne saarega L-kujuline aed, kus laadimisjaam asub kitsas kohas

Area (Piirkond)	800 m²	
Timer (Taimer)	Automower 310 07:00 - 24:00, esmaspäevast pühapäevani Automower 315 08:00 - 22:00, esmaspäevast pühapäevani	
Lawn coverage (Muru katvus)	Ala 1: <i>How?</i> (Kuidas?) Guide (Juhik) <i>How far?</i> (Kui kaugele?) X m <i>How often?</i> (Kui tihti?) 40%	
Find charging station (Leia laadimisjaam)	Tehaseseade	
Märkused	Funktsiooni <i>Guide</i> (Juhik) seade <i>Lawn coverage</i> (Muru katvus) (Kui sageli?) tuleb määrata väärtusena, mis vastab tööpiirkonna suurimale osale, kuna laadimisjaamast väljuv ja juhtkaablile järgnev robotniiduk jõuab hõlpsalt suurema osani tööpiirkonnast. Veenduge, et juhtkaabel oleks paigaldatud vastavalt jaotise <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i> soovitudele.	

3.22.6 Kolm piirkonda, mis on ühendatud kahe kitsa läbikäiguga

Area (Piirkond)	800 m²		
Timer (Taimer):	Automower 310, : 07:00 - 24:00, esmaspäevast laupäevani Automower 315, , , : 08:00 - 22:00, esmaspäevast laupäevani		
Lawn coverage (Muru katvus)	Ala 1: <i>How? (Kuidas?)</i> Guide (Juhik) <i>How far? (Kui kaugelt?)</i> X m <i>How often? (Kui tihti?)</i> 25 %	Ala 2: <i>How? (Kuidas?)</i> Guide (Juhik) <i>How far? (Kui kaugelt?)</i> X m <i>How often? (Kui tihti?)</i> 25 %	
Märkused	Kuna tööpiirkond hõlmab kolme kahe kitsa vahekäiguga ühendatud piirkonda, tuleb kogu tööpiirkonna ühtlase niitmistulemuse saavutamiseks kasutada seadistust <i>Lawn coverage</i> (Muru katvus). Veenduge, et juhtkaabel oleks paigaldatud vastavalt jaotise <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i> soovitudele.		

3.22.7 Teisene niiduala

Area (Piirkond)	500 + 100 m²		
Timer (Taimer)	Automower 310: 08:00 - 20:30, esmaspäev, teisipäev, neljapäev, reede, laupäev Automower 315: 08:00 - 18:30, esmaspäev, teisipäev, neljapäev, reede, laupäev		
Lawn coverage (Muru katvus)	Tehaseseade		
Find charging station (Leia laadimisjaam)	Tehaseseade		
Märkused	Teist tööpiirkonda niidetakse režiimis <i>Secondary area</i> (Teisene niiduala) kolmapäeviti ja pühapäeviti. Kuna piirkond on avatud ja lihtne, puudub juhtkaabli paigaldamise vajadus.		

4 Töö

4.1 Pealüliti



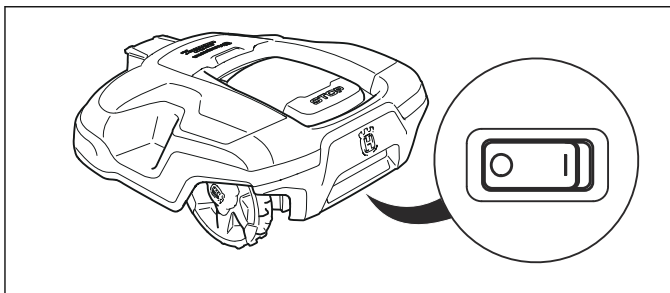
HOIATUS: Enne robotniiduki käivitamist lugege ohutusjuhised hoolikalt läbi.



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



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

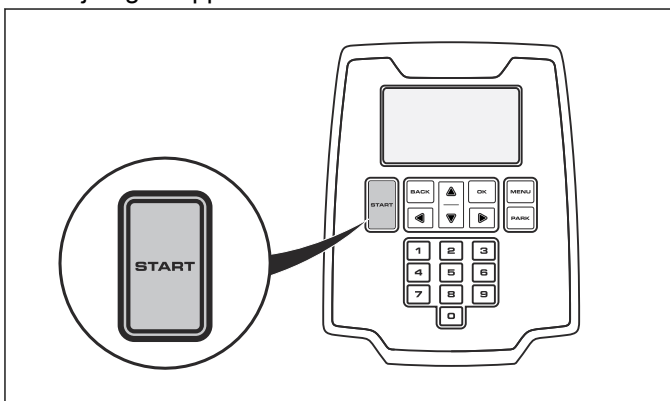


- Robotniiduki käivitamiseks seadke pealüliti asendisse 1.
- Kui robotniidukit ei kasutata või selle kallal tehakse parajasti mis tahes töö-, ülevaatus- või hooldustoimingut, seadke pealüliti asendisse 0.

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

4.2 Alustamine

1. Vajutage luugi avamiseks nuppu **STOP**.
2. Seadke pealüliti asendisse 1.
3. Sisestage PIN-kood.
4. Vajutage nuppu **START**.



5. Valige soovitud töörežiim. Vt jaotist *Töörežiim – käivitamine lk 42*.
6. Sulgege luuk 10 sekundi jooksul.

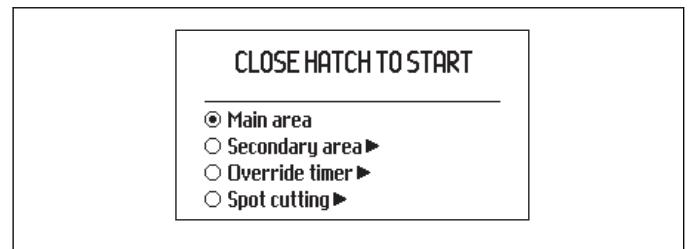
Kui robotniiduk on laadimisjaama pargitud, lahkub see sealt vaid siis, kui aku on täis laetud ning taimeris määratud aeg võimaldab niidukil tööd teha.

Märkus: Enne luugi sulgemist vajutage robotniiduki käivitamiseks alati nuppu **START**. Kui nuppu **START** ei vajutata, kuulete teate helisignaali ning robotniiduk ei käivitu. Enne lõiketera ketta käivitumist kostub hoiatussignaal, mis koosneb 5 lühikesest 2 sekundi pikkusest helisignaalist.

4.3 Töörežiim – käivitamine

Nupu **START** vajutamisel saab teostada järgmisi tegevuse valikuid.

- Main area (Peamine niiduala)
- Secondary area (Teisene niiduala)
- Override timer (Tühista taimer)
- Spot cutting (Kohtlõikamine) (Automower 315)



4.3.1 Main area (Peamine niiduala)

Main area (Peamine niiduala) on standardne automaatne töörežiim, mille korral robotniiduk niidab ja laeb automaatselt.

4.3.2 Secondary area (Teisene niiduala)

Teiseste alade niitmisel tuleb niiduk seada töörežiimile *Secondary area* (Teisene niiduala). Kui valida režiim *Secondary area* (Teisene niiduala), hakkab robotniiduk niitma, kuni aku saab tühjaks.

Kui robotniiduk laeb režiimis *Secondary area* (*Teisene niiduala*), laetakse aku täiesti täis, niiduk liigub laadimisjaamast u 50 cm välja ning peatub. See näitab, et aku on laetud ja niiduk on tööks valmis.

Kui pärast laadimist tuleb niita peamist tööpiirkonda, tasub enne niiduki laadimisjaama asetamist valida selle töörežiimiks *Main area* (*Peamine niiduala*).

4.3.3 Override timer (Tühista taimer)

Kõik taimeriseadistused saab ajutiselt tühistada, kui valida *Override timer* (Tühista taimer). Taimeri saab tühistada 24 tunniks või 3 päevaks.

4.3.4 Spot cutting (Kohtlõikamine) (Automower 315)

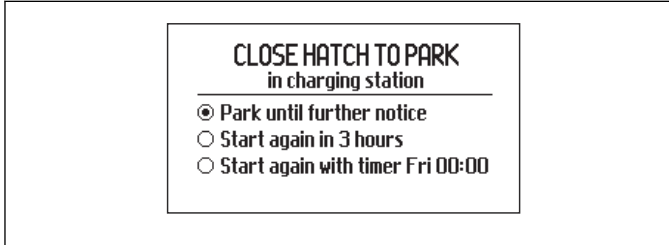
Kohtlõikamine tähendab seda, et robotniiduk töötab spiraalmustri põhjal ning niidab muru selles piirkonnas, kus niiduk käivitati. Kui see on tehtud, lülitub robotniiduk automaatselt režiimi *Main Area* (Peamine niiduala) või *Secondary Area* (Teisene niiduala).

See funktsioon on kasulik rohu kiireks niitmiseks piirkonnas, kus on niidetud muudest aia osadest harvemini.

Funktsioon *Spot cutting* (Kohtlõikus) käivitatakse nupuga **START**. Valimaks, kuidas jätkab robotniiduk tööd pärast niitmise lõpetamist, vajutage **paremnooleklahvi** ja tehke siis valik *On Main area* (Peamisel niidualal) või *On Secondary area* (Teisesel niidualal).

4.4 Töörežiim Park (Parkimine)

Nupu **PARK** vajutamisel saab valida järgmisi töörežiime.



4.4.1 Park until further notice (Pargi kuni uue korralduseni)

Robotniiduk jääb laadimisjaama, kuni nuppu **START** vajutades valitakse uus töörežiim.

4.4.2 Start again in 3 hours (Käivitub uuesti 3 tunni pärast)

Robotniiduk jääb laadimisjaama kolmeks tunniks ja seejärel naaseb automaatselt tavalisele töörežiimile. See tegevuse valik sobib juhul, kui niitmises tuleb teha paus, nt muru kastmiseks või mängu läbiviimiseks murul.

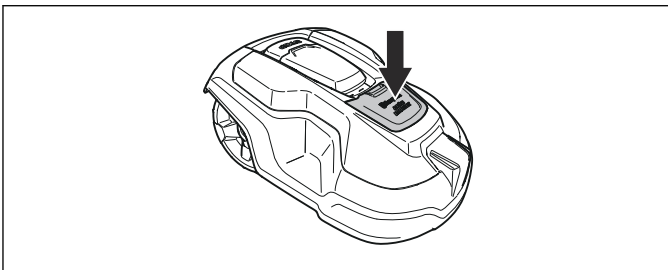
4.4.3 Start with next timer (Käivitub taimeriga)

Robotniiduk jääb laadimisjaama, kuni taimeril määratud seadistuse järgi algab uus töötükkel. See tegevuse valik sobib juhul, kui soovitakse katkestada käimasolev niitmistükkel ja jätta robotniiduk järgmise päevani laadimisjaama.

4.5 Peatamine

1. Vajutage nuppu **STOP**.

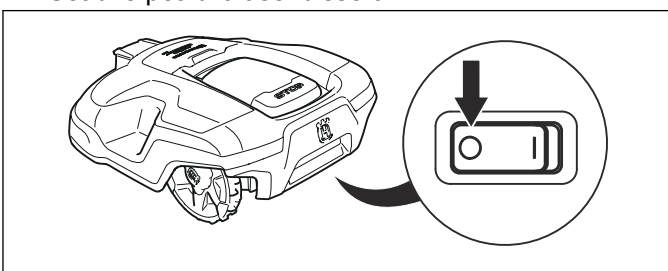
Robotniiduk seiskub, teramootor seiskub ja luuk avaneb.



4.6 Väljalülitamine

1. Vajutage nuppu **STOP**.

2. Seadke pealüliti asendisse 0.



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

4.7 Taimer ja ooterežiim

Tallatud ilma mura vältimiseks kasutage taimerifunktsiooni (vt *Taimer lk 23*).

4.7.1 Ooterežiim

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

Mudel	Ooteaeg tundides päeva kohta
Automower 310	min 6
Automower 315	min 2

4.7.2 Taimer seadistamine

Taimer seadmisel arvestage, et robotmuruniiduk niidab tunnis ja päevas jõudlustabelis esitatud pindala (ruutmeetrites).

Mudel	Jõudlus tunnis ja päevas (m ²)
Automower 310	56 – teave
Automower 315	68 – teave

Kui tööpiirkond on näiteks 800 m² suurune, peab Automower 310 töötama 14 tundi päevas. Ajad on ligikaudsed ning sõltuvad muru kvaliteedist, terade teravusest ja aku vanusest.



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

Taimeritehaseseadete järgi on robotniidukil lubatud töötada ööpäevaringselt seitse päeva nädalas. Robotniiduk ei tööta sisseehitatud ooteperioodil.

4.7.3 Näide 1

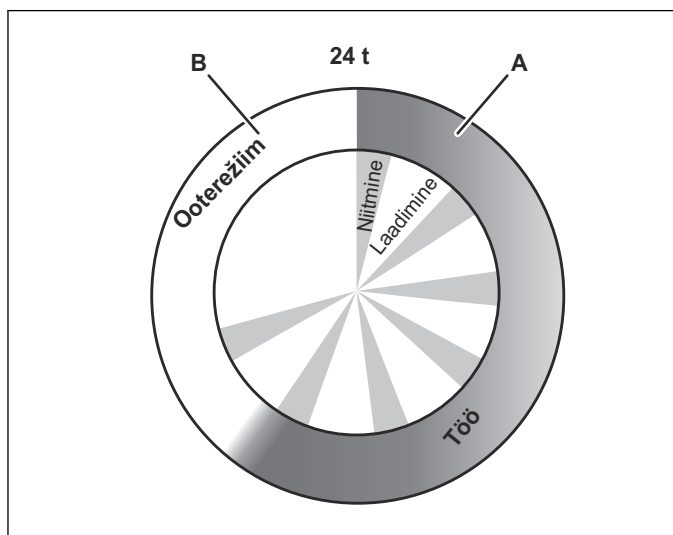
Selles näites kasutatud ajad kehtivad mudeli Automower 310 puhul, kuid sama põhimõtte kehtib ka muudele mudelitele.

Taimeriseadistus *Period 1* (1. periood): 00:00 - 00:00

Aktiivne periood (A): 00:00 - 18:00

Tehaseseadete tagab, et robotniiduk alustab niitmist kell 00:00. Alates kella 18:00-st on niiduk ooterežiimis pargitud laadimisjaama ning püsib seal seni, kuni on aeg kell 00:00 taas niitmist alustada.

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



Automower 310

Toiming, A = max tundide arv	18
Laadimine/ooterežiim, B = min tundide arv	6

4.7.4 Näide 2

Selles näites kasutatud ajad kehtivad mudeli Automower 310 kohta, kuid sama põhimõtte kehtib ka muudele mudelitele.

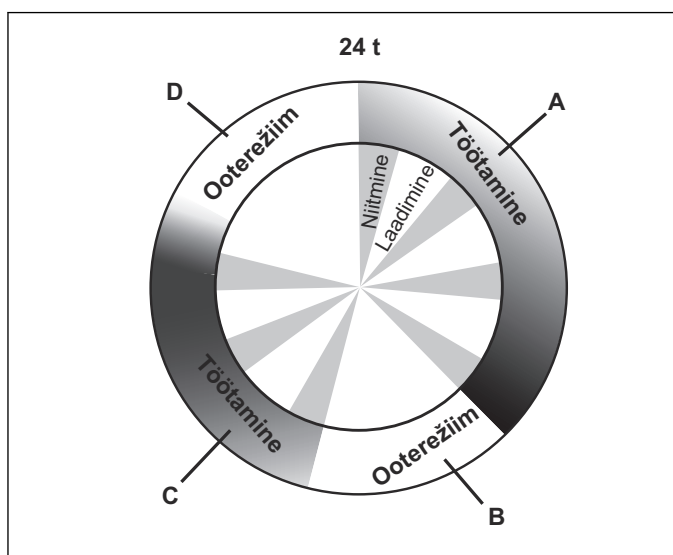
Taimeriseadistus *Period 1* (1. periood) (A): 00:00–16:00

Taimeriseadistus *Period 2* (2. periood) (C): 20:00–23:00

Aktiivne periood (A): 00:00–16:00

Aktiivne periood (C): 20:00–22:00

Robotniiduk töötab ajavahemikus 00:00–16:00. Niiduk alustab uuesti tööd kell 20:00, lõpetab ooterežiimi sisenedes töö kell 23:00 ning alustab uuesti tööd kell 00:00.



Automower 310

Toiming, A + C = max tundide arv	18
Laadimine/ooterežiim, B + D = min tundi- de arv	6

4.8 Tühjenud aku laadimine

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



HOIATUS: Laadige robotniidukit üksnes selleks ettenähtud laadimisjaamas. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilöögi, ülekuumenemise või söövitava vedeliku lekke akust.

Elektrolüüdilekke korral loputage veega, silmasattumise korral pöörduge arsti poole.

1. Seadke pealüliti asendisse *1*.
2. Asetage robotniiduk laadimisjaama. Avage luuk ja lükake robotniiduk nii sügavale sisse kui võimalik, kuna nii tagate niiduki ja laadimisjaama nõuetekohase kontakti. Vt kontaktribasid ja laadimiskontaktribasid *Seadme tutvustus lk 6*
3. Kuva näitab teadet, et laadimine on käimas.

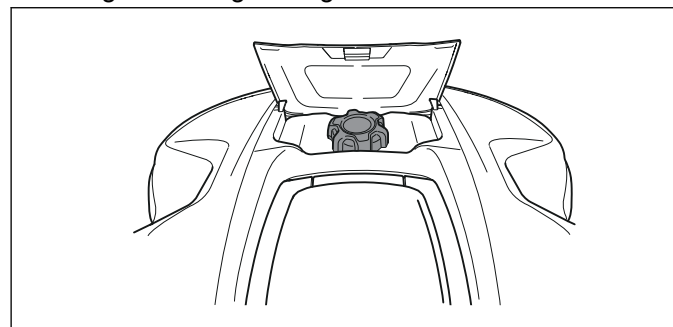
4.9 Lõikekõrguse reguleerimine

Lõikekõrgust saab reguleerida vahemikus MIN (2 cm) kuni MAX (6 cm).

Kui rohi on kõrge, laske niidukil niitmist alustada maksimaalsel lõikamiskõrgusel. Kui rohi on juba madalam, võib lõikekõrgust järk-järgult vähendada.

4.9.1 Lõikekõrguse reguleerimine

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **STOP**.
2. Avage lõikekõrguse reguleerimise luuk.



3. Keerake kõrguse reguleerimise nupp soovitud asendisse.
 - Niidukõrguse suurendamiseks keerake nuppu päripäeva.
 - Niidukõrguse vähendamiseks keerake nuppu vastupäeva.
4. Sulgege luuk.



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

5 Hooldamine

5.1 Sissejuhatus – hooldus

Parema töökindluse ja pikema kasutusea tagamiseks kontrollige ja puhastage robotniidukit regulaarselt ja vajaduse korral vahetage välja kulunud osad. Kõik hooldus- ja remonditööd tuleb teha vastavalt Husqvarna juhistele. Vt jaotist *Garantiitingimused lk 60*.

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

Lõiketera ketta vaba pöörlemine on väga oluline. Lõiketerade servad ei tohi olla kahjustatud. Lõiketerade tööiga on äärmiselt varieeruv ning sõltub näiteks järgmisest.

- Tööaeg ja tööpiirkonna suurus
- Muru liik ja hooajaline kasv.
- Pinnas, liiv ja väetiste kasutamine.
- Kas tööpiirkonnas asub esemeid nagu käbid, tuulega alla pudenevad oksad, mänguasjad, tööriistad, kivid, juured jms.

Soodsate tingimuste korral on normaalne eeldatav kasutusaeg 3 kuni 6 nädalat. Teavet lõiketerade vahetamise kohta vt *Lõiketerade vahetamine lk 45*.



HOIATUS: Kasutage kaitsekindaid.

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

5.2 Robotniiduki puhastamine

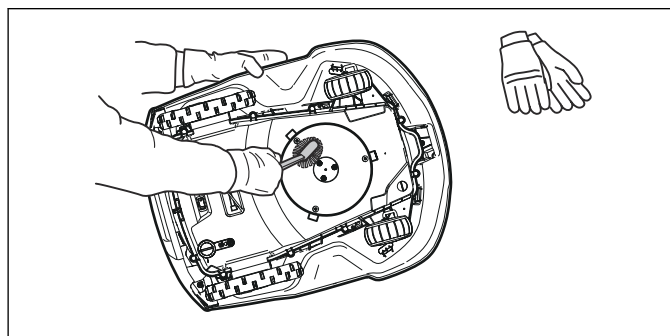
Robotniiduki puhtana hoidmine on tähtis. Kui niiduki külge on takerdunud palju rohujääke, ei saa ta kallakutel hästi hakkama. Soovitatav on kasutada puhastamiseks harja.



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

5.2.1 Raam ja lõiketera ketas

1. Seadke pealüliti asendisse 0.
2. Asetage robotniiduk külili.
3. Puhastage lõiketera ketas ja raam näiteks nõudepesuharja abil. Samal ajal veenduge, et lõikeketas pöörleb jalakaitsme suhtes vabalt. Veenduge, et lõiketerad on terved ja saavad vabalt pöörlelda. Kui pikk rohi või muud objektid tungivad seadme sisse, võivad need takistada lõiketera ketta liikumist. Isegi nõrk pidurdusmõju suurendab energiakulu ja halvimal juhul takistab robotniidukil suure muruplatsi täielikku niitmist.



5.2.2 Raam

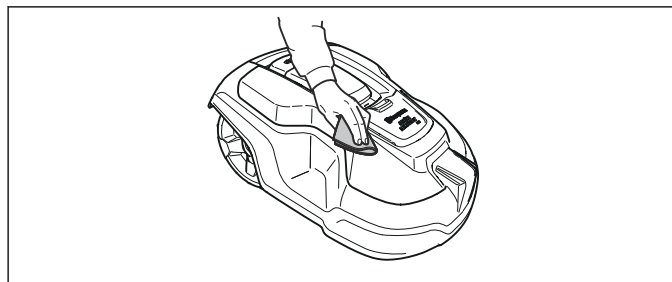
Puhastage raami allosa. Kasutage harja või niisket riidelappi.

5.2.3 Rattad

Puhastage esirataste ja tagaratta ümbrus, samuti tagaratta klamber. Ratastele kogunenud rohi võib mõjutada niiduki tööd kallakutel.

5.2.4 Korpuse

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



5.2.5 Laadimisjaam

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

5.3 Lõiketerade vahetamine

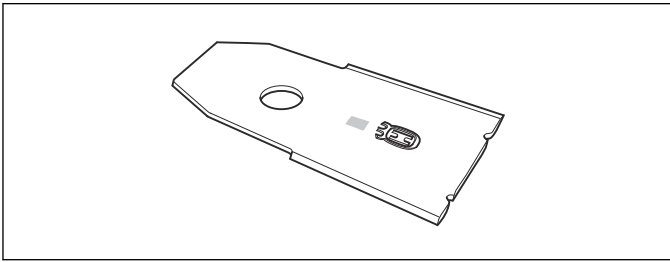


HOIATUS: Kasutage õiget tüüpi terasid ja kruvisid. Husqvarna Saab ohutuse tagada ainult originaallõiketerade kasutamise korral. Ainult lõiketerade vahetamine ja vanade kruvide edasi kasutamine võib põhjustada kruvide kulumist niitmise käigus. Selle tagajärjel võivad lõiketerad niiduki korpuse alt välja paiskuda ja põhjustada raskeid kehavigastusi.

Ohutuse huvides asendage kulunud või kahjustunud osad. Isegi kui lõiketerad on terved, tuleks neid parima niitmistulemuse ja energiatõhususe tagamiseks regulaarselt vahetada.

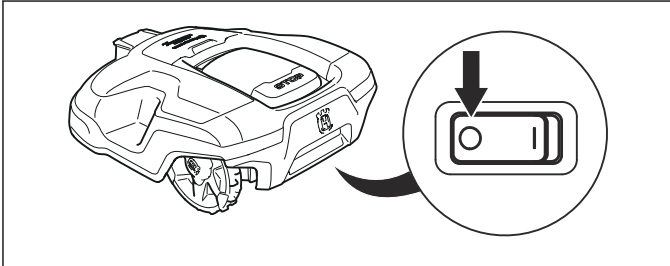
Robotniidukil on kolm lõiketera, mis on kinnitatud lõiketera ketta külge. Kõik kolm lõiketera ja nende kinnituskruvid tuleb tasakaalustatud lõikesüsteemi tagamiseks välja vahetada samaaegselt.

Kasutage Husqvarna originaallõiketeri, millel on H-tähega logo, vt *Garantiitingimused lk 60*.

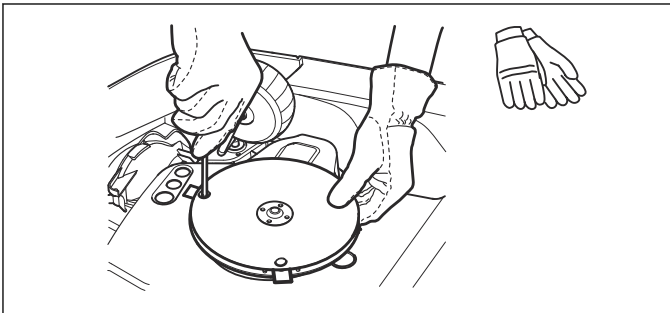


5.3.1 Lõiketera vahetamine

1. Seadke pealüliti asendisse 0.



2. Keerake robotniiduk kummuli. Asetage robotniiduk pehmele ja puhtale pinnale, et vältida kere ja luugi kriimustusi.
3. Pöörake liugplaati nii, et selle avad oleksid kohakuti lõiketera kruvidega.
4. Eemaldage 3 kruvi. Kasutage lapik- või ristpeakruvikeerajat.



5. Eemaldage lõiketerad koos kruvidega.
6. Kinnitage uued lõiketerad ja kruvid.
7. Veenduge, et lõiketerad saavad vabalt pöörelda.

5.4 Aku

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

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



HOIATUS: Laadige robotniidukit üksnes selleks ettenähtud laadimisjaamas. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilöögi, ülekuumenemise või söövitava vedeliku lekke akust. Elektrolüüdilekke korral loputage veega, silmasattumise korral pöörduge arsti poole.



HOIATUS: Kasutage ainult tootja poolt soovitatud originaalakusid. Muude akude

kasutamise korral ei saa toote ohutust garanteerida. Ärge kasutage mittetaaslaetavaid akusid.



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

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

Aku vahetamiseks võtke ühendust Husqvarna kohaliku esindajaga.

5.5 Talvine hooldus

Enne robotniiduki talveks hoiustamist viige see hooldustööde tegemiseks kohaliku Husqvarna esindaja juurde. Korrapärane talvine hooldus hoiab robotniiduk heas seisukorras ja loob parimad tingimused uue hooaja alustamiseks ilma tarbetute katkestusteta.

Hooldustööd sisaldavad tavaliselt järgmist.

- Korpuse, raami, lõiketera ketta ja kõigi teiste liikuvate osade põhjalik puhastamine.
- Niiduki funktsioonide ja osade testimine.
- Kulutarvikute, nt terade ja laagrite, kontrollimine ja vajaduse korral vahetamine.
- Niiduki aku mahutavuse kontrollimine ning □ vajaduse korral selle väljavahetamise soovitamine.
- Vajaduse korral võib Husqvarna esindaja uuendada robotniiduki tarkvara, millega võivad kaasneda uued lisafunktsioonid.

6 Veatsing

6.1 Sissejuhatus – tõrkeotsing

Selles peatükis on loetletud erinevad teated, mis võidakse rikke korral kuvada niiduki ekraanile. Iga teate juures on välja toodud ka võimalik põhjus ja tegutsemisjuhised. Selles peatükis kirjeldatakse ühtlasi teatud sümptomeid, millest lähtuda, kui robotniiduk ei tööta ootuspäraselt. Lisasoovitusi selle kohta, kuidas rikke või sümptomite korral toimida, leiata veebisaidilt www.husqvarna.com.

6.2 Fault messages (Veateated)

Järgnevalt on loetletud mitmesugused veateated, mis võidakse kuvada robotniiduki ekraanil. Kui sama teade ilmub sageli, pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.

Tõrketeade	Põhjus	Toiming
<i>Wheel motor blocked, left (Vasak rattamootor blok.)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Kontrollige veorattast ja eemaldage rohi või muu ese.
<i>Wheel motor blocked, right (Parem rattamootor blok.)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Kontrollige veorattast ja eemaldage rohi või muu ese.
<i>Cutting system blocked (Lõikesüsteem blokeerunud)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber lõiketera ketta.	Kontrollige veorattast ja eemaldage rohi või muu ese.
	Lõiketera ketas asub veeloigus.	Liigutage robotniidukit ja takistage vee kogunemist tööpiirkonda.
<i>No loop signal (Ringisignaali pole)</i>	Toiteallikas ei ole ühendatud.	Kontrollige seinakontakti ühendust ning seda, kas maalühiskaitse on aktiveerunud. Kontrollige, kas madalpingekaabel on laadimisjaamaga ühendatud.
	Madalpingekaabel on kahjustatud või ühendamata.	Veenduge, et madalpingekaabel on kahjustamata. Samuti kontrollige, kas see on korralikult ühendatud laadimisjaama ja vooluallikaga.
	Piirdekaabel pole laadimisjaamaga ühendatud.	Veenduge, et piirdekaabli konnektorid on korralikult laadimisjaama külge paigaldatud. Kahjustuste korral vahetage konnektorid välja. Vt jaotist <i>Piirdekaabli ühendamine lk 19</i> .
	Piirdekaabel on purunenud.	Leidke rikkekoht. Asendage ringi kahjustatud osa uue piirdekaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi. Vt jaotist <i>Piirdekaabli katkestuste otsimine lk 53</i> .
	Ökorežiim <i>ECO mode</i> on sisse lülitatud ja robotniiduk on püüdnud alustada tööd väljaspool laadimisjaama.	Asetage robotniiduk laadimisjaama, vajutage nuppu START ja sulgege luuk. Vt jaotist <i>Settings (Seaded) lk 31</i> .
	Piirdekaabel on saarele sisenedes ja sealt väljudes iseendaga ristunud.	Veenduge, et piirdekaabel oleks paigaldatud vastavalt juhistele, nt õigel viisil ümber saare. Vt jaotist <i>Paigaldamine lk 26</i> .
	Robotniiduki ja laadimisjaama vaheline ühendus on katkenud.	Asetage robotniiduk laadimisjaama ja tekitage uus ringisignaali, vt jaotist <i>Security (Turvalisus) lk 25</i> .
	Läheduses on segavad metallobjektid (aiad, terasarmatuur) või maa-alused kaablid.	Proovige piirdekaabel ümber paigutada.
<i>Trapped (Kinni jäänud)</i>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage kinnijäämise põhjus.
	Robotniiduk on mitme takistuse taha kinni jäänud.	Veenduge, et poleks takistusi, mis raskendavad robotniiduki liikumist sellesse kohta või sealt tagasi.

Tõrketead	Põhjus	Toiming
<i>Outside working area (Tööpiirkonnast väljas)</i>	Piirdekaabli ühendused laadimisjaamaga on risti.	Kontrollige, kas piirdekaabel on õigesti ühendatud.
	Piirdekaabel on tööpiirkonna servale liiga lähedal.	Kontrollige, kas piirdekaabel on paigaldatud vastavalt suunistele. Vt jaotist <i>Paigaldamine lk 26</i> .
	Tööpiirkonnas on piirderingi lähedal liiga suur kallak.	
	Piirdekaabel on ümber saare paigaldatud vales suunas.	
	Läheduses on segavad metallobjektid (aiad, terasarmatuur) või maa-alused kaablid.	Proovige piirdekaabel ümber paigutada.
	Robotniiduk ei suuda teha vahet enda signaali ja mõne teise lähedalasuva robotniiduki paigaldise signaali vahel.	Asetage robotniiduk laadimisjaama ja tekitage uus ringisignaali, vt jaotist <i>Security (Turvalisus) lk 25</i> .
<i>Empty battery (Aku on tühi)</i>	Robotniiduk ei suuda laadimisjaama leida.	Veenduge, et laadimisjaam ja juhtkaabel on paigaldatud vastavalt juhiste. Vt jaotist <i>Juhtkaabli paigaldamine lk 19</i> .
	Juhtkaabel on katki või pole ühendatud.	Leidke rikkekoht ja parandage.
	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt jaotist <i>Aku lk 46</i> .
	Laadimisjaama antenn on kahjustatud.	Kontrollige, kas laadimisjaama märgutuli vilgub punaselt. Vt jaotist <i>Laadimisjaama märgutuli lk 52</i> .
<i>Wrong PIN code (Vale PIN kood)</i>	Sisestatud on vale PIN-kood. Lubatud on viis katset, seejärel lukustatakse klahvistik viieks minutiks.	Sisestage õige PIN-kood. Kui PIN-kood ununes, pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.
<i>No drive (Vedu puudub)</i>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage veo puudumise põhjus. Kui selleks on märg rohi, oodake enne robotniiduki kasutamist, kuni muru on kuivanud.
	Tööpiirkonnas on järsk kallak.	Suurim lubatud kalle on 40%. Järsemad kallakud tuleks tööpiirkonnast eraldada. Vt jaotist <i>Kallakud lk 17</i> .
	Juhtkaabel pole paigaldatud kallakule nurga all.	Kui juhtkaabel kallakule paigaldada, peab see kallaku suhtes nurga alla jääma. Vt jaotist <i>Juhtkaabli paigaldamine lk 19</i> .
<i>Wheel motor overloaded, right (Parem rattamootor on üle koormatud)</i>	Robotniiduk on kuhugi kinni jäänud.	Vabastage robotniiduk ja kõrvaldage veo puudumise põhjus. Kui selleks on märg rohi, oodake enne robotniiduki kasutamist, kuni muru on kuivanud.
<i>Wheel motor overloaded, left (Vasak rattamootor on üle koormatud)</i>		
<i>Charging station blocked (Laadimisjaam blokeeritud)</i>	Laadimiskontaktide ja kontaktriba vaheline ühendus võib olla nõrk ning robotniiduk on teinud mitu laadimiskatset.	Asetage robotniiduk laadimisjaama ning veenduge, et laadimiskontaktid ja kontaktriba on korralikult ühendatud.
	Robotniidukit takistab võõrkeha.	Eemaldage võõrkeha.
	Laadimisjaam on kaldu või paindes.	Veenduge, et laadimisjaam on paigutatud täiesti tasasele ja horisontaalsele pinnale. Laadimisjaam ei tohi olla kaldu ega paindes.

Tõrketead	Põhjus	Toiming
<i>Stuck in charging station (Kinni laadimisjaamas)</i>	Robotniiduki teel on takistus, mis ei lase niidukil laadimisjaamast lahkuda.	Eemaldage võõrkeha.
<i>Upside down (Tagurpidi)</i>	Robotniiduk on liiga suurel kallakul või kummul keeratud.	Keerake robotniiduk õiget pidi.
<i>Needs manual charging (Vajab käsitsi laadimist)</i>	Robotniiduk on lülitatud töörežiimile <i>Secondary area (Teisene niiduala)</i> .	Asetage robotniiduk laadimisjaama. See on normaalne, midagi ei ole vaja teha.
<i>Next start hh:mm (Järgmine käivitus tt:mm)</i>	Taimeri seadistus ei lase robotniidukil tööd alustada.	Muutke taimeri seadistusi. Vt jaotist <i>Taimer lk 23</i> .
	Hetkel kestab puhkeperiood. Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile.	See on normaalne, midagi ei ole vaja teha. Vt jaotist <i>Ooterežiim lk 43</i> .
	Robotniiduki kellaaeg on vale.	Seadistage kellaaeg. Vt jaotist <i>Time & Date (Kellaaeg ja kuupäev) lk 33</i> .
<i>The day's mowing is complete (Päeva niitmisnorm on täidetud)</i>	Hetkel kestab puhkeperiood. Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile.	See on normaalne, midagi ei ole vaja teha. Vt jaotist <i>Ooterežiim lk 43</i> .
<i>Lifted (Tõstetud)</i>	Tõsteandur on aktiveeritud, kui niiduk jääb kuskile kinni.	Vabastage niiduk.
<i>Collision sensor problem, front/rear (Kokkupõrkeanduri probleem, ees/taga)</i>	Niiduki korpus ei saa oma veermiku ümber vabalt pöörlelda.	Veenduge, et niiduki korpus saab oma veermiku ümber vabalt pöörlelda. Kui probleem jääb alles, nõuab see häireteade volitatud hooldustehniku sekkumist.
<i>Wheel drive problem, right/left (Probleem parema/vasaku rattaga)</i>	Rohi või mõni muu ese on mähkunud ümber veoratta.	Puhastage rattad ja nende ümbrus.
<i>Alarm! (Häire!) Mower switched off (Niiduk on välja lülitatud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niiduk lülitati VÄLJA.	Reguleerige niiduki turvalisuse taset menüüs <i>Security (Turvalisus)</i> , vt jaotist <i>Security (Turvalisus) lk 25</i> .
<i>Alarm! (Häire!) Mower stopped (Niiduk on seisatud)</i>	Häire aktiveeriti, sest niiduk seisati.	
<i>Alarm! (Häire!) Mower lifted (Niiduk on tõstetud)</i>	Häire aktiveeriti, sest niiduk tõsteti üles.	
<i>Alarm! (Häire!) Mower tilted (Niiduk on kallutatud)</i>	Alarm aktiveeriti, sest niidukit kallutati.	

Tõrketead	Põhjus	Toiming
<i>Electronic problem (Elektroniline probleem)</i>	Ajutine elektrooniline või tarkvaraga seotud probleem niidukil.	Taaskäivitage niiduk. Kui probleem jääb alles, nõuab see häireteade volitatud hooldustehniku sekkumist.
<i>Loop sensor problem, front/rear (Ringianduri probleem, ees/taga)</i>		
<i>Charging system problem (Laadimissüsteemi viga)</i>		
<i>Tilt sensor problem (Kaldeanduri viga)</i>		
<i>Temporary problem (Ajutine viga)</i>		
<i>Temporary battery problem (Ajutine akuga seotud probleem)</i>	Ajutine niidukiga akuga või tarkvaraga seotud probleem.	Taaskäivitage niiduk. Ühendage aku lahti ja ühendage seejärel uuesti. Kui probleem jääb alles, nõuab see häireteade volitatud hooldustehniku sekkumist.
<i>Battery problem (Akuga seotud viga)</i>		
<i>Charging current too high (Liiga tugev laadimisvool)</i>	Vale või rikkis vooluallikas.	Taaskäivitage niiduk. Kui probleem jääb alles, nõuab see häireteade volitatud hooldustehniku sekkumist.
<i>Connectivity problem (Ühendusprobleem)</i>	Võimalik niiduki juhtplaadi ühendusprobleem.	Taaskäivitage niiduk. Kui probleem jääb alles, nõuab see häireteade volitatud hooldustehniku sekkumist.
<i>Connectivity settings restored (Ühenduvuse seaded taastatud)</i>	Ühenduvuse seaded taastati rikke tõttu.	Kontrollige seadeid ja vajaduse korral muutke neid.
<i>Poor signal quality (Signaali halb kvaliteet)</i>	Niiduki ühenduvuse trükkplaat on paigaldatud tagurpidi või niiduk ise on kaldu või tagurpidi.	Veenduge, et niiduk ei ole tagurpidi või kaldu. Kui niiduk ei ole tagurpidi või kaldu, nõuab see probleem volitatud hooldustehniku sekkumist.

6.3 Teabeteated

Järgnevalt on loetletud mitmesugused teabeteated, mis võidakse robotniiduki ekraanil kuvada. Kui sama teade ilmub sageli, pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.

Tõrketeade	Põhjus	Toiming
<i>Low battery (Aku tühi)</i>	Robotniiduk ei suuda laadimisjaama leida.	Veenduge, et laadimisjaam ja juhtkaabel on paigaldatud vastavalt juhisteile. Vt jaotist <i>Paigaldamine lk 26</i> .
	Juhtkaabel on katki või pole ühendatud.	Leidke rikkekoht ja parandage.
	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt jaotist <i>Aku lk 46</i> .
	Laadimisjaama antenn on kahjustatud.	Kontrollige, kas laadimisjaama märgutuli vilgub punaselt. Vt jaotist <i>Laadimisjaama märgutuli lk 52</i> .
<i>Settings restored (Seaded taastatud)</i>	Kinnitus, et toiming <i>Reset all user settings (Lähtesta kõik kasutajaseaded)</i> on teostatud.	See on normaalne. Midagi ei ole vaja teha.
<i>Guide not found (Juhikut ei leita)</i>	Juhtkaabel ei ole laadimisjaamaga ühendatud.	Veenduge, et juhtkaabli konnektor on laadimisjaamaga korralikult ühendatud. Vt jaotist <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i> .
	Juhtkaabel on purunenud.	Leidke rikkekoht. Asendage juhtkaabli kahjustatud osa uue juhtkaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi.
	Juhtkaabel ei ole piirderingiga ühendatud.	Kontrollige, kas juhtkaabel on piirderingiga korralikult ühendatud. Vt jaotist <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i> .
<i>Guide calibration failed (Juhiku kalibreerimine ebaõnnestus)</i>	Robotniidukil ei õnnestunud juhtkaablit kalibreerida.	Kontrollige, kas juhtkaablid on paigaldatud vastavalt juhisteile. Vt jaotis <i>Juhtkaabli paigaldamine lk 19</i> .
<i>Guide calibration accomplished (Juhik on kalibreeritud)</i>	Robotniidukil õnnestus juhtkaablit kalibreerida.	Midagi ei ole vaja teha.
<i>Difficult finding home (Raskusi jaama leidmisega)</i>	Robotniiduk on järgnenud piirdekaablile mitu ringi, kuid ei leia laadimisjaama.	Paigaldus on tehtud valesti. Vt jaotist <i>Mõelge piirdekaabli paigaldamistee eelnevalt läbi. lk 15</i> .
		Piirdekaabli koridori laiuse seade on vale. Vt jaotist <i>Find charging station (Leia laadimisjaam) lk 28</i> .
		Niiduk käivitati teisesel niidualal, kasutades peamise niiduala seadistust.

6.4 Laadimisjaama märgutuli

Õige paigalduse tähistamiseks süttib laadimisjaamas roheline tuli, mis põleb püsivalt või vilgub. Kui ilmub midagi muud, järgige alltoodud tõrkeotsingu juhist.

Abi saate ka veebisaidilt www.husqvarna.com. Kui vajate ikka abi, pöörduge Husqvarna kohaliku esindaja poole.

Tuli	Põhjus	Toiming
<i>Püsivalt põlev roheline tuli</i>	Tugevad signaalid	Midagi ei ole vaja teha
<i>Vilkuv roheline tuli</i>	Signaalid on tugevad ja käivitatud on <i>ECO-režiim</i> .	Midagi ei ole vaja teha. Lisateavet <i>ECO-režiimi</i> kohta vt <i>Settings (Seaded) lk 31</i> .
<i>Vilkuv sinine tuli</i>	Piirdering pole laadimisjaamaga ühendatud.	Veenduge, et piirdekaabli konnectorid on korralikult laadimisjaama külge paigaldatud. Vt jaotist <i>Piirdekaabli ühendamine lk 19</i> .
	Piirderingis on ilmnenud katkestus.	Leidke rikkekoht. Asendage ringi kahjustatud osa uue piirdekaabliga ning kasutage jätkamiseks originaalmuhvi.
<i>Vilkuv punane tuli</i>	Laadimisjaama antenni töös on ilmnenud tõrge.	Pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.
<i>Püsivalt põlev punane tuli</i>	Viga laadimisjaama trükkplaadis või laadimisjaama vale toide. Vea peab kõrvaldama volitatud hooldustehnik.	Pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.

6.5 Sümptomid

Kui robotniiduk ei tööta ootuspäraselt, lugege allpool esitatud sümptomeid.

Veebisaidil www.husqvarna.com on jaotis FAQ (Korduma Kippuvad Küsimused, KKK), kust leiate põhjalikud vastused paljudele sageli esitatavatele küsimustele. Kui te ei leia endiselt vea põhjust, pöörduge kohaliku Husqvarna esindaja poole.

Sümptomid	Põhjus	Toiming
Robotniidukil on dokkimisega probleeme.	Piirdekaabel pole paigaldatud pikalt ja sirgelt laadimisjaamast piisavalt kaugelt.	Kontrollige, kas laadimisjaam on paigaldatud vastavalt juhistele, mis on toodud peatükis <i>Laadimisjaama paigaldamine ja ühendamine lk 14</i>
	Juhtkaabel pole sisestatud laadimisjaama all olevasse avasse.	On täiesti hädavajalik, et juhtkaabel on ideaalselt sirge ning laadimisjaama all õiges asendis. Seetõttu tuleb teil veenduda, et juhtkaabel on alati laadimisjaama põhjas olevasse avasse sisestatud. Vt jaotist <i>Juhtkaabli paigaldamine ja ühendamine lk 20</i> .
	Laadimisjaam asub kallaku peal.	Paigaldage laadimisjaam täiesti tasasele pinnale. Vt jaotist <i>Laadimisjaama parim asukoht lk 12</i> .
Robotniiduk töötab valel ajal	Robotniiduki kell vajab seadistamist.	Seadistage õige kellaaeg. Vt jaotist <i>Time & Date (Kellaaeg ja kuupäev) lk 33</i> .
	Niitmise algus- ja lõpuajad on valed.	Lähtestage niitmise algus- ja lõpuajade seadistused. Vt jaotist <i>Taimer lk 23</i> .
Robotniiduk vibreerib.	Kahjustatud terad viivad lõikesüsteemi tasakaalust välja.	Kontrollige terasid ja kruvisid ning vahetage need vajaduse korral välja. Vt jaotist <i>Lõiketera vahetamine lk 46</i> .
	Kui liiga palju terasid asuvad samas asendis, viib see lõikesüsteemi tasakaalust välja.	Veenduge, et iga kruviga on kinnitatud vaid üks tera.
	Kasutatakse Husqvarna lõiketerade erinevaid (erineva paksusega) versioone.	Kontrollige, kas kasutatakse erineva versiooni lõiketerasid.

Sümptomid	Põhjus	Toiming
Robotniiduk liigub, aga lõiketerade ketas ei pöörle.	Robotniiduk otsib laadimisjaama.	Midagi pole vaja teha. Lõiketerade ketas ei pöörle, kui robotniiduk laadimisjaama otsib.
Robotniiduki kahe laadimise vahele jäävad tavalisest lühemad niitmisperioodid.	Rohujäägid või võõrkehaded blokeerivad lõiketera ketast.	Eemaldage ja puhastage lõiketera ketas. Vt jaotist <i>Robotniiduki puhastamine lk 45</i> .
	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt jaotist <i>Aku lk 46</i> .
Nii niitmis- kui ka laadimisajad on tavapärasesest lühemad.	Aku on vananenud.	Vahetage aku. Vt jaotist <i>Aku lk 46</i> .
Robotniiduk pargib end mitmeks tunniks laadimisjaama.	Robotniidukil on sisseehitatud ooteperiood, mis vastab ooteaja tabelile. Vt jaotist <i>Ooterežiim lk 43</i> .	Midagi pole vaja teha.
	Luuk suleti, ilma et enne seda oleks vajutatud nuppu START .	Avage luuk, vajutage nuppu START ja sulgege seejärel luuk.
Robotniiduk liigub tihti ringiratast või spiraalselt.	Spiraallõikamine on robotniiduki liikumise loomulik osa.	Reguleerige spiraallõikamise sagedust. Vajaduse korral saab funktsiooni välja lülitada. Vt jaotist <i>Spiraallõikamine lk 32</i> .
Ebaühtlane niitmistulemus.	Robotniiduk töötab päevas liiga vähe tunde.	Pikendage niitmisaega. Vt jaotist <i>Taimer lk 23</i> .
	Seade <i>How often?</i> (Kui sageli) väärtus on tööpiirkonna plaani arvestades vale.	Veenduge, et seade <i>How often?</i> (Kui sageli?) jaoks on valitud õige väärtus.
	Tööpiirkonna kuju tõttu tuleb kasutada funktsiooni <i>Area 1-3</i> (Piirkond 1–3), et robotniiduk leiaks tee kõigisse kaugetesse piirkondadesse.	Kasutage funktsiooni <i>Area 1-3</i> (Piirkond 1–3), et juhtida robotniiduk kaugemasse piirkonda. Vt jaotist <i>Lawn coverage (Muru katvus) lk 26</i> .
	Tööpiirkond on liiga suur.	Püüdke tööpiirkonda piirata või pikendage tööaega. Vt jaotist <i>Taimer lk 23</i> .
	Lõiketerad on nürid.	Vahetage kõik lõiketerad välja. Vt jaotist <i>Lõiketera vahetamine lk 46</i> .
	Muru on valitud lõikekõrguse jaoks liiga kõrge.	Tõstke lõikekõrgust ning alandage seda samm-sammult.
	Rohi koguneb lõiketerade ketta või mootori võlli ümber.	Veenduge, et lõiketerade ketas pöörleb vabalt ja kergelt. Kui ei, kruvige lõiketera ketas küljest ja eemaldage rohujäägid ja võõrkehaded. Vt jaotist <i>Robotniiduki puhastamine lk 45</i> .

6.6 Piirdekaabli katkestuste otsimine

Piirdekaabli katkestuste põhjuseks on enamasti tahtmatult põhjustatud füüsilised kahjustused, nt kahjustamine aias labidaga kaevates. Riikides, kus maapind külmub, võivad kaablit kahjustada ka teravad liikuvad kivid. Kaabel võib katkeda ka liigse pingutamise tõttu paigaldamisel.

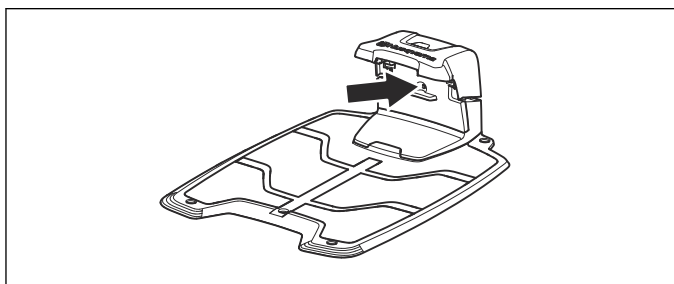
Muru niitmine väga madalaks kohe pärast kaabli paigaldamist võib kaabli isolatsiooni kahjustada. Isolatsioonikahjustused võivad põhjustada märgatavaid häireid alles mitu nädalat või kuud hiljem. Selle vältimiseks tuleb esimesel nädalal pärast paigaldamist alati valida kõige suurem niitmiskõrgus ning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

Piirdekaabli vigane jätkamine võib samuti põhjustada häireid mitu nädalat pärast jätkukoha tekitamist. Vigase jätkukoha põhjuseks võib olla näiteks see, kui originaalmuhvi ei surutud tangidega piisavalt kõvasti kinni või kui kasutati originaalmuhvist madalama kvaliteediga muhvi. Enne tõrkeotsinguga jätkamist kontrollige kõiki teile teadaolevaid jätkukohti.

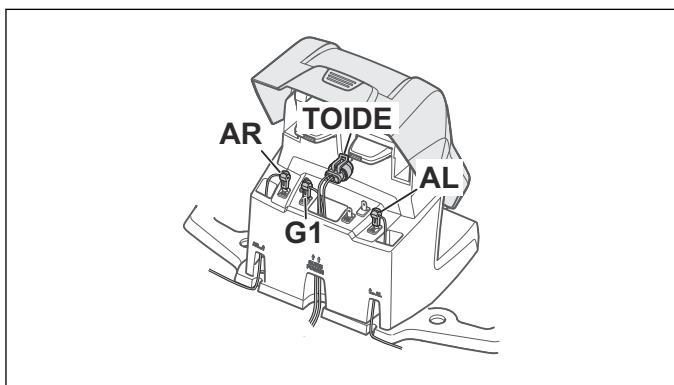
Kaabli katkestuskoha leidmiseks tuleb ringi seda kaabliõiku, kus katkestuskoht võib asuda, järk-järgult poolitada, kuni alles jääb ainult väga väike lõik.

Järgnev meetod ei toimi, kui sisse on lülitatud ökorežiim *ECO mode*. Veenduge, et ökorežiim *ECO mode* on välja lülitatud. Vt jaotist *ECO mode (Ökorežiim) lk 32*.

1. Veenduge, et laadimisjaama märgutuli vilgub siniselt, kuna see viitab piirderingi katkestusele. Vt jaotist *Laadimisjaama märgutuli lk 52*.



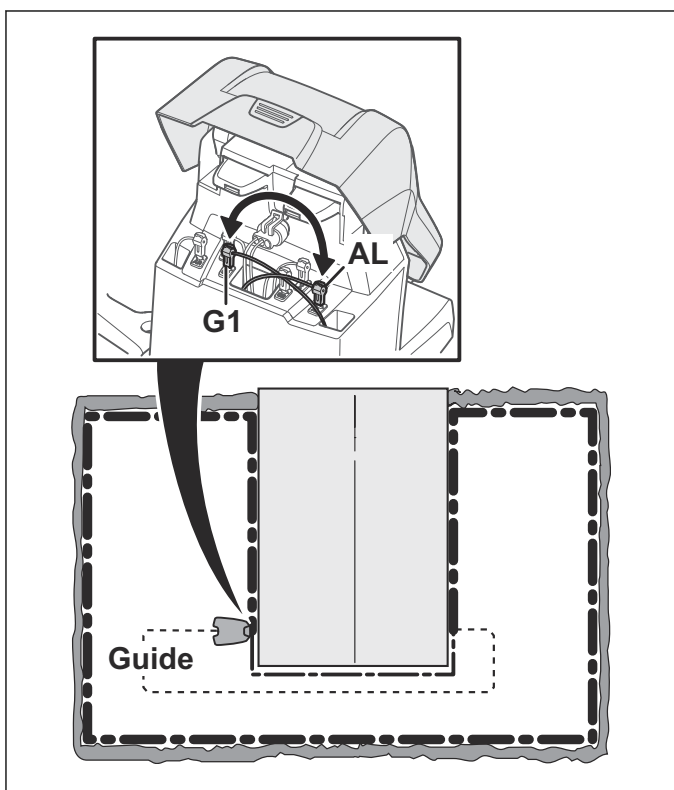
2. Veenduge, et piirdekaabli ühendused laadimisjaamaga on korralikult tehtud ja kahjustamata. Kontrollige, kas laadimisjaama märgutuli vilgub endiselt siniselt.



3. Vahetage laadimisjaamas juhtkaabli ja piirdekaabli ühendused.

Alustage, vahetades ühendus AL ja G1.

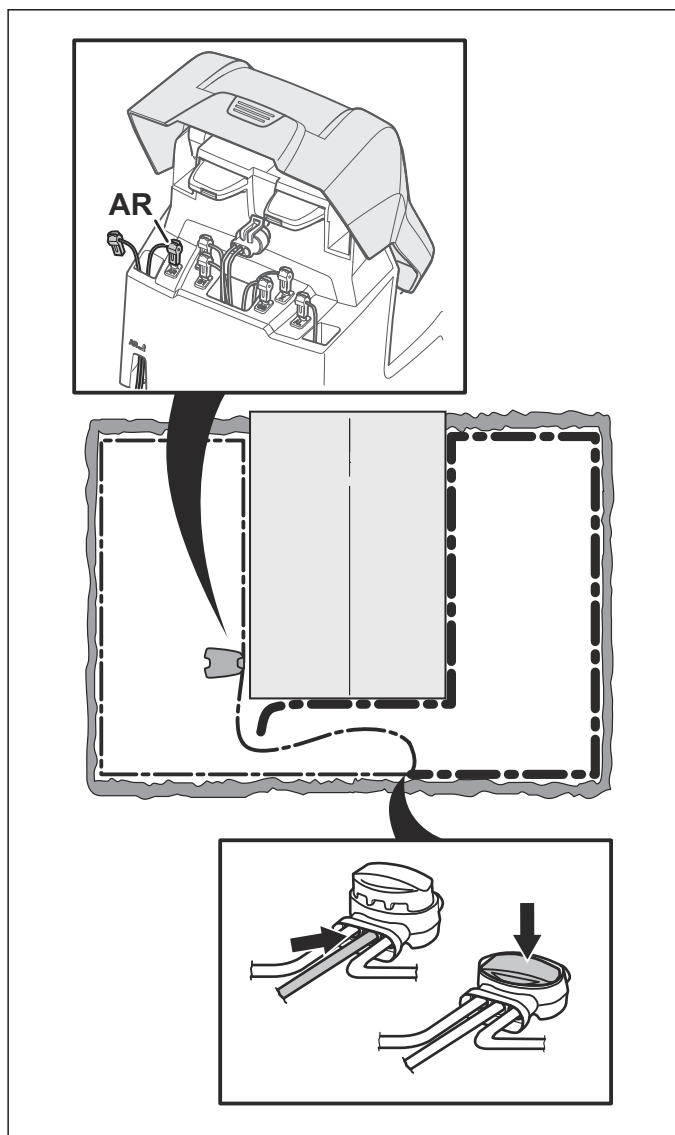
Kui märgutuli süttib püsivalt roheliselt, asub katkestus piirdekaablis kusagil ühenduse AL ja selle punkti vahel, kus juhtkaabel piirdekaabliga ühendub (järe must joon joonisel).



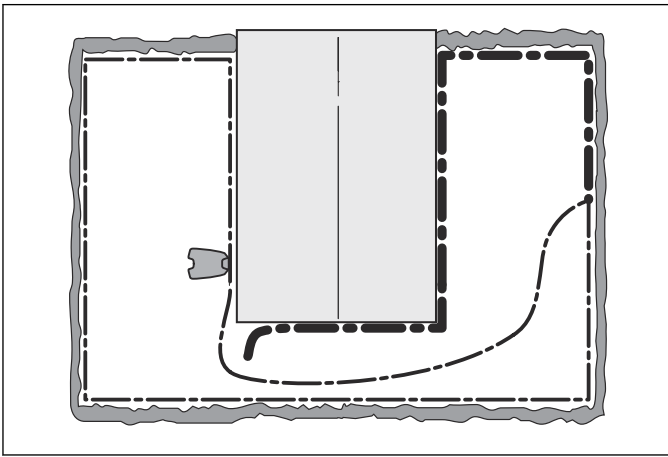
Veaparandamiseks läheb vaja piirdekaablit, konnektorit/konnektoreid ja muhvi/muhve.

a) Kui veas kahtlustatav piirdekaabel on lühike, on lihtsaim viis viga parandada vahetada välja kogu piirdekaabel punkti AL ning juhtkaabli ja piirdekaabli ühenduskoha vahel (järe must joon).

b) Kui veas kahtlustatav piirdekaabel on pikk (järe must joon), tehke järgmist. b) Pange AL ja G1 tagasi algsele asukohta. Seejärel katkestage üksuse AR ühendus. Ühendage uus ringikaabel üksusega AR. Ühendage uue ringikaabli teine ots veas kahtlustatava kaablipaigaldise keskele.

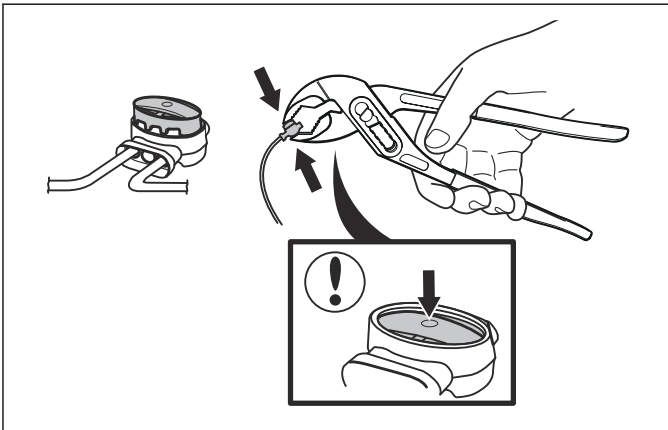


Kui märgutuli põleb nüüd roheliselt, asub katkestus kaablis kusil ühendamata otsa ja uue kaabli ühenduskoha vahel (järe must joon allpool). Sellisel juhul viige uue kaabli ühenduskoht ühendamata otsale lähemale (ligikaudu kahtlusaluse kaabliõigu keskkoha) ning kontrollige uuesti, kas märgutuli on roheline.



Jätkaake toimingut, kuni püsivalt põleva rohelise ja vilkva sinise tule vahele on jäänud vaid väga lühike kaabliõik. Seejärel järgige juhiseid allolevas punktis 5.

4. Kui ülaltoodud punktis 3 vilgub tuli endiselt siniselt: Pange AL ja G1 tagasi algsesse asukohta. Seejärel vahetage AR ja G1. Kui märgutuli põleb nüüd püsivalt roheliselt, ühendage lahti AL ja ühendage üksusega AL uus piirdekaabel. Ühendage uue kaabli teine ots veas kahtlustatava kaablipaigaldise keskele. Tehke ülaltoodud punktides 3 a) ja 3b) kirjeldatud toimingud.
5. Kui katkestuskoht on leitud, tuleb kahjustatud osa uue kaabliga asendada. Kasutage alati originaalmuhve.



7 Transportimine, hoiulepanek ja utiliseerimine

7.1 Transportimine

Sisalduvatele liitium-ioonakudele kehtivad ohtlike kaupade veonõuded. Kaubandusliku transpordi korral (nt kolmandate osapoolte või ekspediitorite teenuseid kasutades) tuleb järgida pakendamise ja märgistamise erinõudeid. Transporditava toote ettevalmistamisel pidage nõu ohtlike materjalide asjatundjaga. Lisaks järgige ka riiklikke eeskirju, mis võivad olla üksikasjalikumad.

Kleepige lahtised kontaktid kinni ja pakkige aku nii, et see püsiks pakendis liikumatuna. Kui toodet transpordite, siis kinnitage see.

7.2 Ladustamine talvel

7.2.1 Robotniiduk

Robotniiduk tuleb enne talveks ärapanekut korralikult puhastada. Vt jaotist *Robotniiduki puhastamine lk 45*.

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

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

Hoidke robotniidukit kuivas ja külma eest kaitstud keskkonnas nii, et kõik rattad on maas (soovitavalt niiduki originaalpakendis). Robotniiduki saab riputada ka Husqvarna originaalseinahoidikule. Saadaolevate seinahoidikute kohta lisateabe saamiseks võtke ühendust Husqvarna kohaliku esindajaga.



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

7.2.2 Laadimisjaam

Hoidke laadimisjaama ja toiteallikat siseruumides. Piirdekaabli ja juhtkaabli võib maasse jätta.

1. Lahutage laadimisjaam toiteallikast.
2. Vabastage liitmiku lukustus ja tõmmake liitmik välja.
3. Lahutage laadimisjaamast piirdekaabli ja juhtkaabli kontaktid.

Kaabliotsi tuleb niiskuse eest kaitsta, asetades need näiteks määrdeainega täidetud anumasse.



ETTEVAATUST: Kui laadimisjaama pole võimalik siseruumis hoiundada, peab see olema kogu talve vooluvõrgu, piirdekaabli ja juhtkaabliga ühendatud.

7.3 Pärast talveks hoiulepanekut

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

7.4 Keskkonnateave



Husqvarna robotniidukil asuv sümbol tähistab seda, et toodet ei tohi kasutuselt kõrvaldada koos olmeprügiga. Selle asemelt tuleb toode toimetada vastavasse jäätmekäitluskeskusesse, kus toimub toote elektroonikakomponentide ja akude ringlussevõtt. Enne toote utiliseerimist tuleb aku eemaldada.

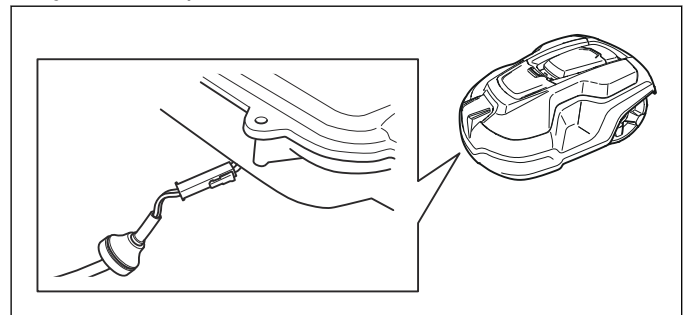
Kõrvaldades toote kasutuselt õigel viisil, aitate vähendada võimalikke negatiivseid mõjusid keskkonnale ja inimestele, mis võivad avalduda toote vale käitlemise korral.

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

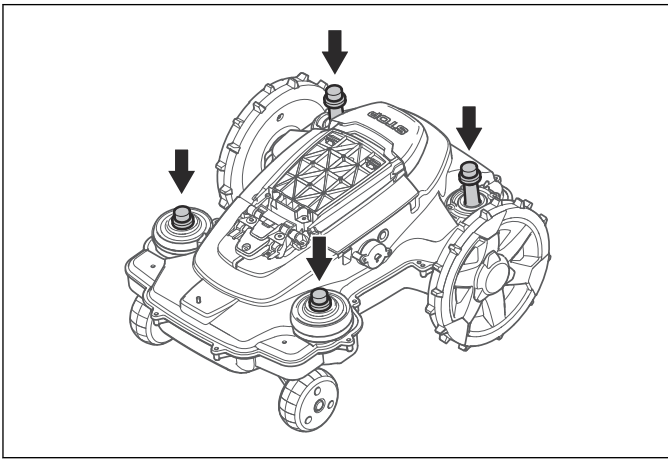
7.5 Aku eemaldamine ringlussevõtmiseks

Aku eemaldamiseks robotniidukist järgige järgmisi juhiseid.

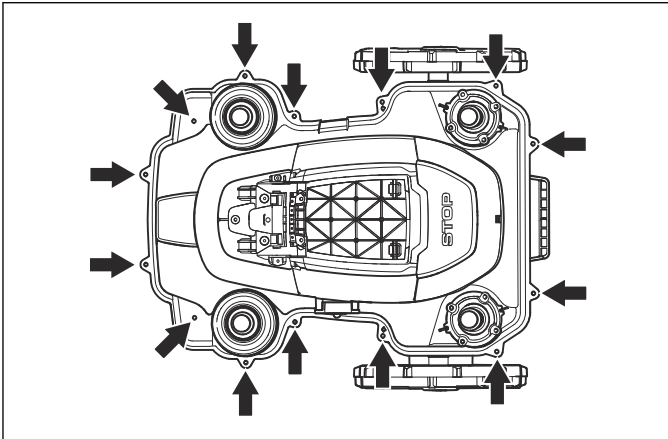
1. Seadke pealüliti asendisse 0.
2. Puhastage laadimiskaabli kaitserõnga ümbrus niiduki esiosa all.
3. Tõmmake laadimiskaabli kummist kaitserõngas välja ja keerake pistmik ettevaatlikult lahti.



4. Korpus on kinnitatud raami külge nelja kiiresti kinnitatava klõpsklambriga. Eemaldage korpus raami küljest, tõstes korpust ükshaaval nurkadest ning hoides raami paigal.



5. Keerake lahti kõik 14 kruvi (Torx 20).

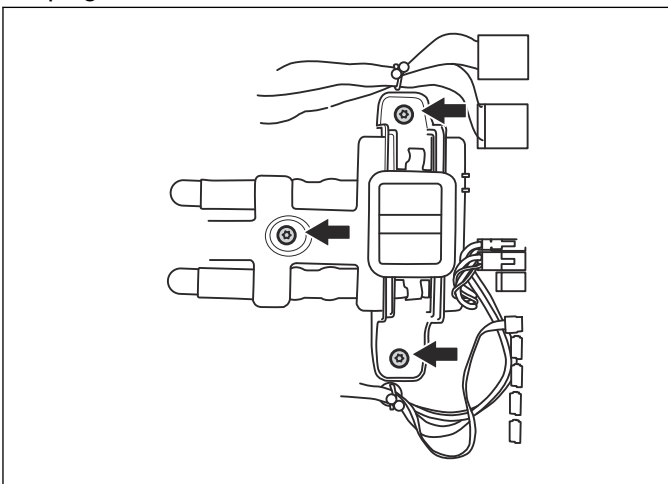


6. Eemaldage garantiikleebis, mis asub raamipoolte eralduskohas paremal pool.

7. Tõstke raami ülemise osa tagumine serv ettevaatlikult üles.

8. Lahutage MMI-kaabel juhtplaadi küljest ja eemaldage raami ülaosa.

9. Keerake lahti kolm kruvi (Torx 20), mis akukatet paigal hoiavad.



10. Võtke aku juhtplaadi küljest lahti. Avage akukate ja eemaldage aku.

8 Tehnilised andmed

8.1 Tehnilised andmed

Mõõtmed	Automower 310	Automower 315
Pikkus, cm	63	63
Laius, cm	51	51
Kõrgus, cm	25	25
Kaal, kg	8,5	8,5

Elektrisüsteem	Automower 310	Automower 315
18 V/2,1 Ah liitiumioonaku, tootnr	584 85 28-01, 584 85 28-02	584 85 28-01, 584 85 28-02
V/28 V toide, alalisvool	100–240	100–240
Madalpingekaabli pikkus, m	10	10
Keskmine energiatarve maksimaalse kasutamise korral	1000 m ² suuruses tööpiirkonnas 8 kWh kuus	1500 m ² suuruses tööpiirkonnas 10 kWh kuus
Laadimisvool, alalisvool, A	1,3	1,3
Keskmine niitmisaeg, min	70	70
Keskmine laadimisaeg, min	60	60

Piirdekaabli antenn	Automower 310	Automower 315
Töötamise sagedusala, Hz	300–28900	300–28900
Maksimaalne raadiosagedusvõimsus, mW @ 60 m ⁵	<25	<25

Ümbritsevas keskkonnas helivõimsusena mõõdetud müra ⁶	Automower 310	Automower 315
Mõõdetud helivõimsuse müratase, dB (A)	58	58
Müraemissiooni mõõtemääramatus K_{WA} , dB (A)	2	2
Mõõdetud helivõimsuse müratase, dB (A)	60	60
Helirõhu müratase seadme kasutaja kõrva juures, dB (A) ⁷	47	47

Deklareeritud müratase vastab standardile EN 50636-2-107:2015

Niitmise	Automower 310	Automower 315
Lõikesüsteem	Kolm pöördteljega lõiketera	
Lõiketera mootori pöörlemisajadus	2300	2300
Energiatarve niitmise ajal, W, +/-20%	25	25
Lõikekõrgus, cm	2–6	2–6
Niitmislaius, cm	22	22
Kitsaim võimalik läbipääs, cm	60	60
Niiduala maksimaalne nurk, %	40	40
Piirdekaabli maksimaalne nurk, %	15	15

⁵ Maksimaalne aktiivne väljundvõimsus antennidele sagedusribas, milles töötavad raadioseadmed.

⁶ Müraemissioon ümbritsevasse keskkonda, mõõdetud helivõimsuse tasemena (L_{WA}) vastavalt EÜ direktiivile 2000/14/EÜ. Garanteeritud helivõimsuse tase hõlmab kõrvalekaldeid tootmises ja kõrvalekaldeid testkoodist 1–3 dB(A).

⁷ Helirõhu mürataseme mõõtemääramatus K_{pA} , 2–4 dB (A)

Niitmine	Automower 310	Automower 315
Piirdekaabli maksimaalne pikkus, m	800	800
Juhtkaabli maksimaalne pikkus, m	400	400
Tööjõudlus, m ² , +/-20%	1000	1500

IP klassifikatsioon	Automower 310	Automower 315
Robotniiduk	IPX4	IPX4
Laadimisjaam	IPX1	IPX1
Toiteallikas	IPX4	IPX4

Husqvarna AB ei garanteeri täielikku ühilduvust robotniiduki ja teist tüüpi traadita süsteemide vahel, milleks võivad olla kaugjuhtimispuldid, raadiosaatjad, silmusvõimendid, maa-alused elektrilised loomapiirded vms.

9.1 Garantiitingimused

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

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

Garantii alla mittekuuluvad vead on näiteks järgmised.

- Robotniiduki põhja alt sisseimbunud vee põhjustatud kahjustused. Selliste kahjustuste põhjustajaks on tavaliselt pesu- või niisutussüsteemid või tööpiirkonnas olevad augud/lohud, kuhu koguneb vihmavesi.
- Kahjustused, mille põhjuseks on välgulöök.
- Aku varest hoiundamisest või käsitlemisest põhjustatud kahjud.
- Husqvarna originaalaku mittekasutamisest põhjustatud kahjustused.
- Husqvarna originaalvaruosade ja -tarvikute (nt lõiketerade ja paigaldusmaterjali) mittekasutamisest põhjustatud kahjustused.
- Piirdekaabli kahjustused.
- Toote või selle toiteallika volitamata muutmisest põhjustatud kahjustus.

Lõiketerasid käsitletakse kuluosadena ning neile garantii ei laiene.

Kui teie Husqvarna robotniidukil tekib tööhäire, pöörduge lisajuhiste saamiseks Husqvarna kohaliku esindaja poole. Husqvarna esindaja poole pöördudes hoidke tšekk ja robotniiduki seerianumber käepärast.

10 EÜ vastavusdeklaratsioon

10.1 EÜ vastavusdeklaratsioon

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Rootsi, tel: +46 36 146500, kinnitab, et robotniidukid **Husqvarna Automower® 310** ja **Husqvarna Automower® 315** seerianumbritega alates 2017 nädalast 10 ja edasi (aastaarv ja nädal ning sellele järgnev seerianumber on selgelt märgitud mudeli andmesildile) vastavad järgmise NÕUKOGU DIREKTIIVI nõuetele:

- Masinadirektiiv **2006/42/EÜ**.
 - Akutoitega elektriliste robotniidukite erinõuded **EN 50636-2-107: 2015**
 - Elektromagnetväljad **EN 62233: 2008**.
- Direktiiv teatavate ohtlike ainete kasutamise piiramise kohta **2011/65/EÜ**.
- Direktiiv välitingimustes kasutatavate seadmete müra kohta **2000/14/EÜ**. Müra ja niitmislaiust puudutavad andmed leiab jaotisest *Tehnilised andmed lk 58*.

Teavitatud asutus 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE-750 07 Uppsala, Sweden, on esitanud vastavushindamisega seonduva aruande, nagu on nõutud nõukogu 8. mai 2000. aasta müradirektiivi 2000/14/EÜ VI lisas. Serdi number on 01/901/225 mudelile Husqvarna Automower® 310 ja Husqvarna Automower® 315

- Raadiosideseadmete direktiiv **2014/53/EÜ**. Rakendatud on järgmisi standardeid:
 - Kavand **ETSI EN 303 447 V1.1.1_0.0.7 (2016-07)**

Elektromagnetiline ühilduvus:

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

Mudelite **Husqvarna Automower® 310** ja **Husqvarna Automower® 315** puhul, mis on varustatud mooduliga **Automower® Connect** ka:

- **EN 301 489-1 v1.9.2**.
- **EN 301 489-7 v1.3.1**
- **EN 301 511 V9.0.2** (raadiospektri tõhusus)



Huskvarna 2017-01-03

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

(Husqvarna AB volitatud esindaja ja tehnilise dokumentatsiooni eest vastutaja)



Husqvarna[®]

AUTOMOWER[®] ir Husqvarna AB piederoša preču zīme.
Autortiesības[®] 2017 HUSQVARNA. Visas tiesības paturētas.

www.husqvarna.com

Originaaljuhend

1158757-63



2017-11-01