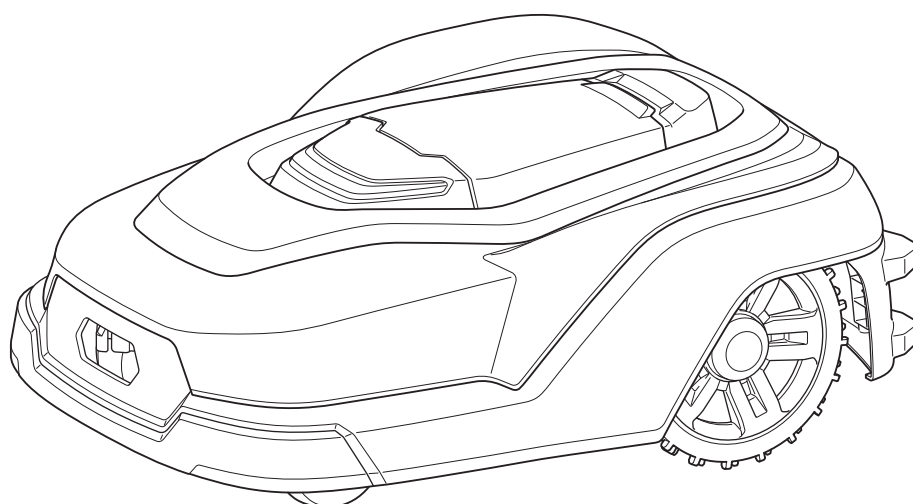
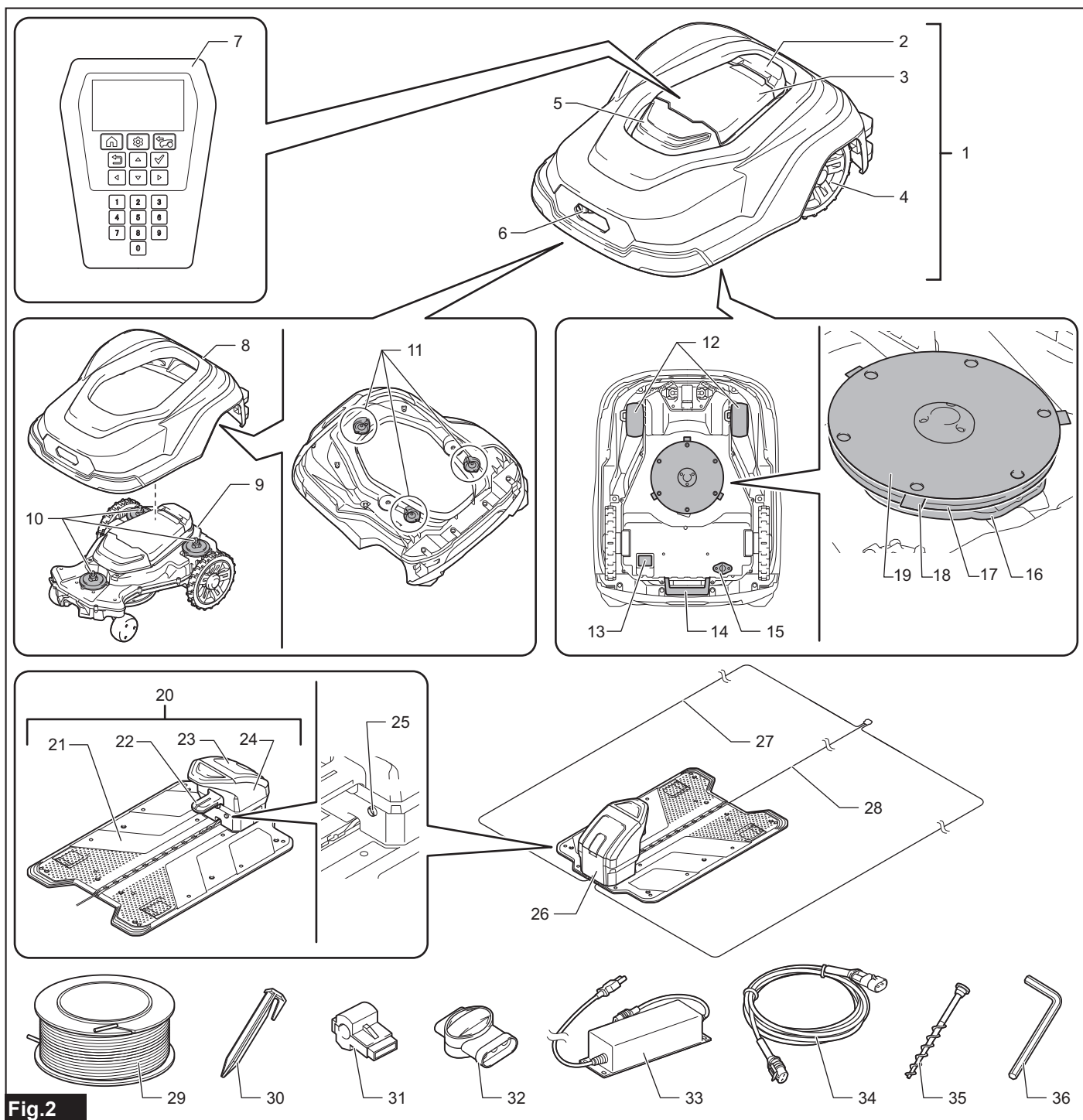
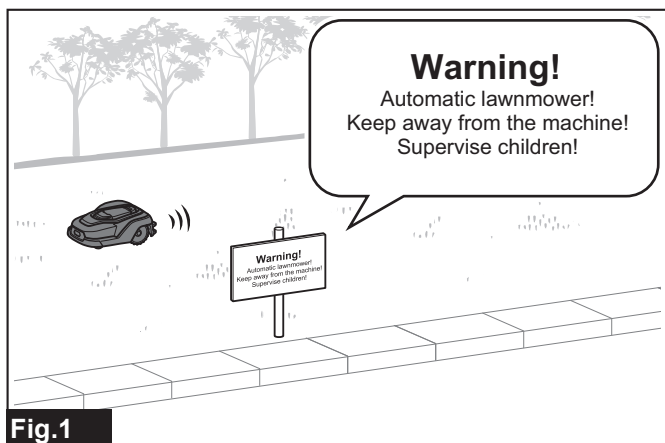




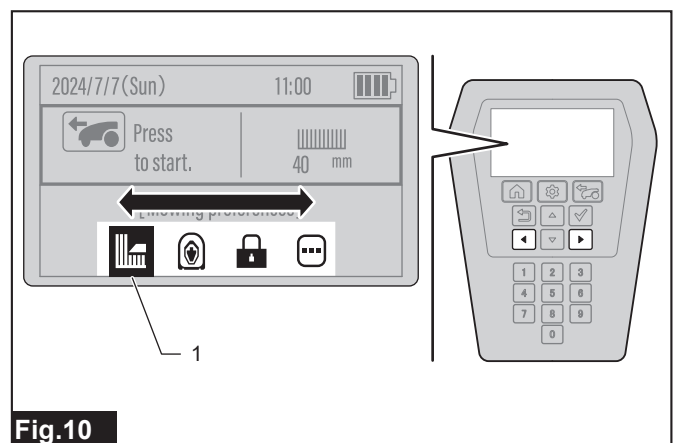
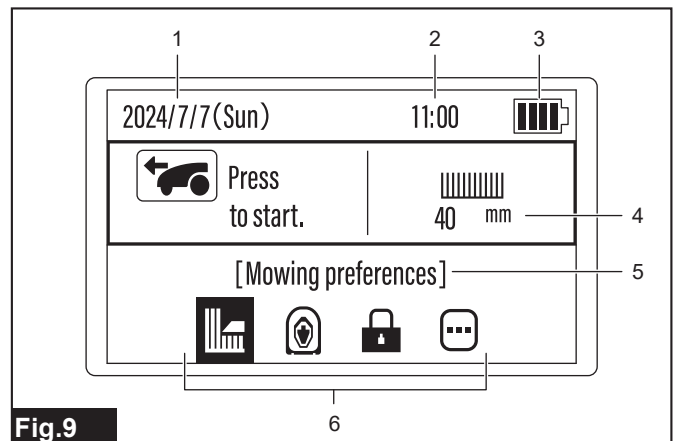
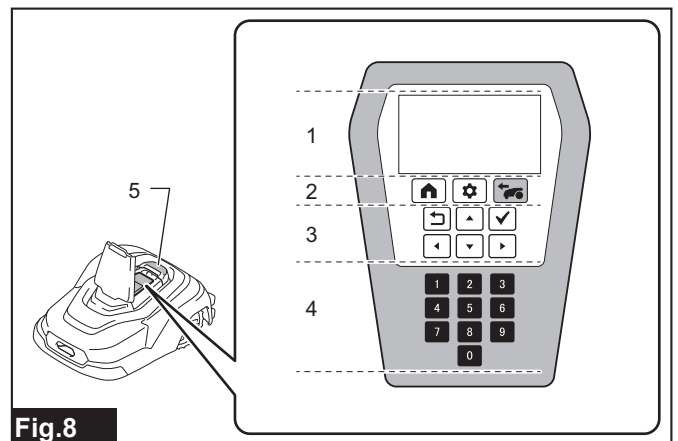
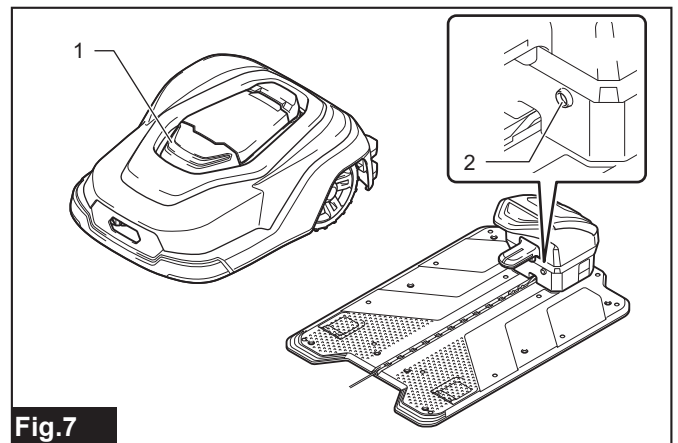
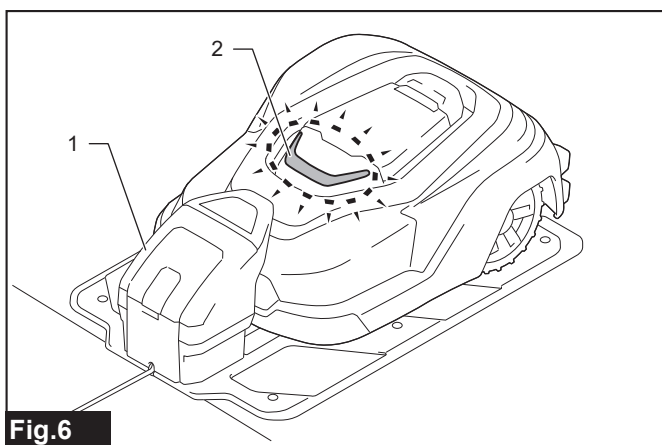
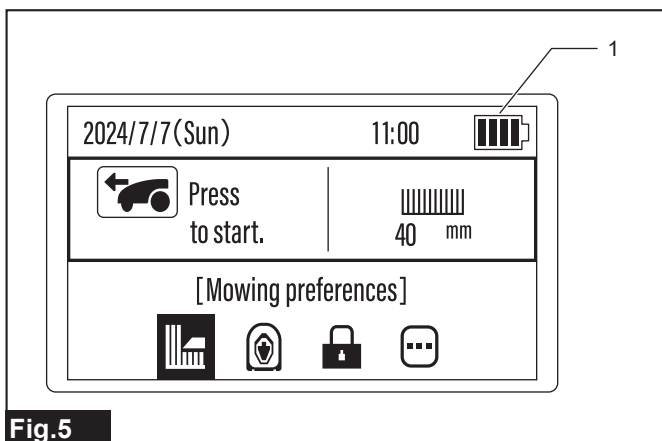
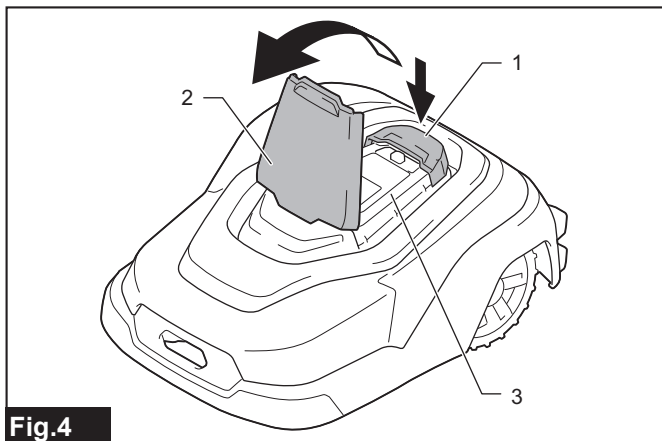
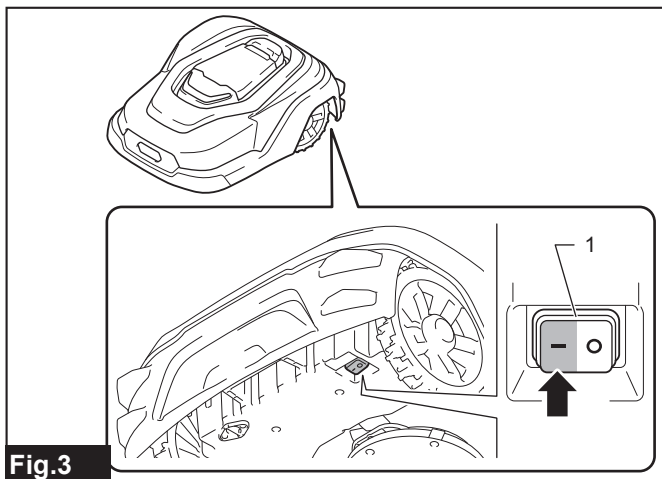
|      |                                     |                     |     |
|------|-------------------------------------|---------------------|-----|
| EN   | Robotic Mower                       | INSTRUCTION MANUAL  | 14  |
| ZHCN | 割草机器人                               | 使用说明书               | 33  |
| ID   | Robot Pemotong                      | PETUNJUK PENGGUNAAN | 52  |
| MS   | Mesin Pemangkas Robotik             | MANUAL ARAHAN       | 73  |
| VI   | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin | TÀI LIỆU HƯỚNG DẪN  | 94  |
| TH   | หุ่นยนต์ตัดหญ้า                     | คู่มือการใช้งาน     | 115 |

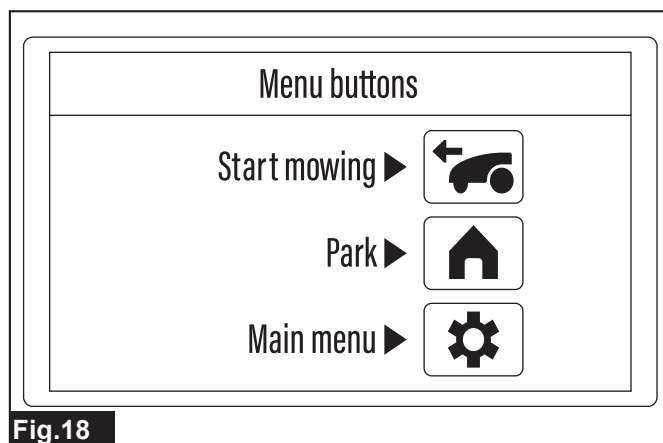
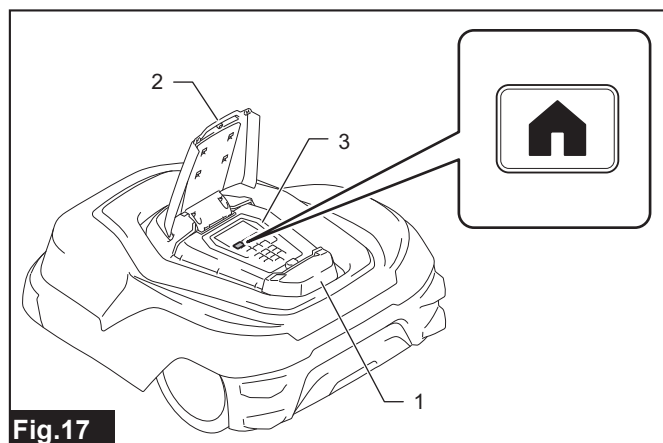
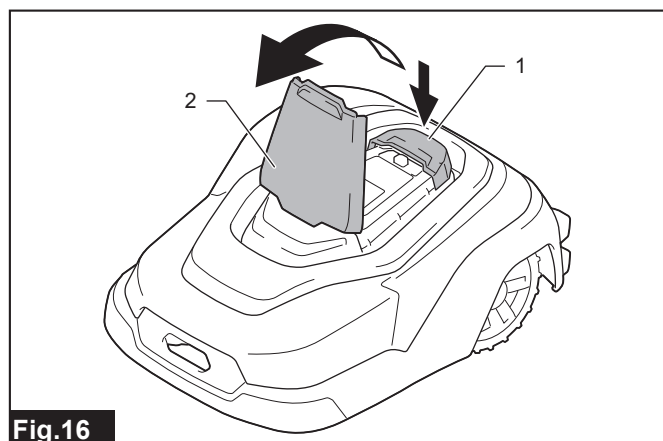
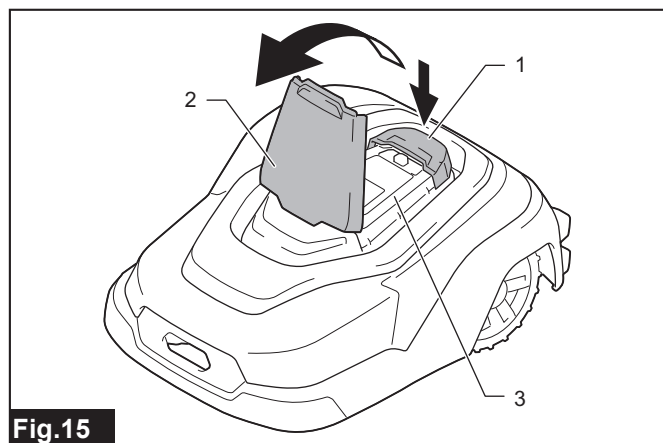
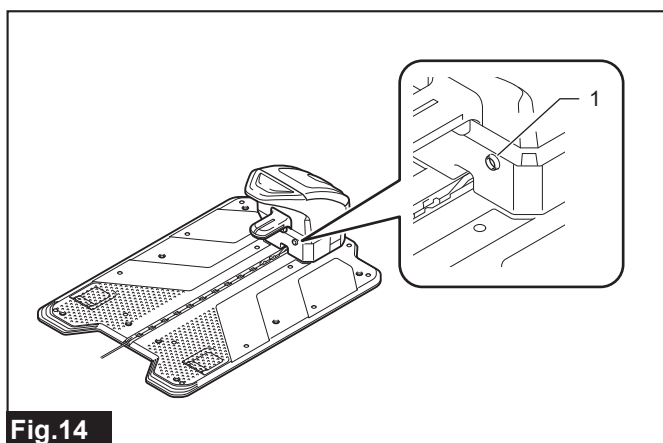
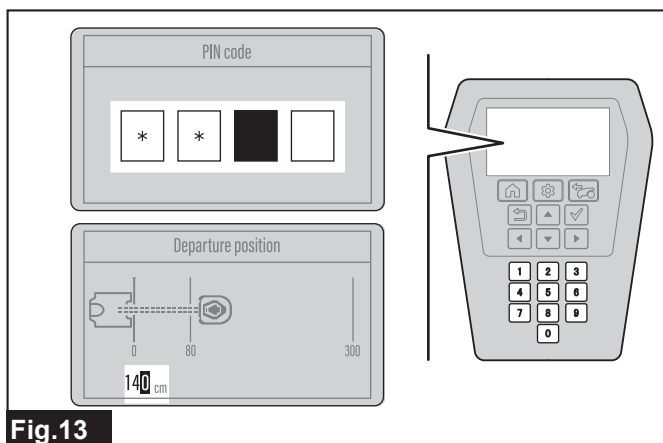
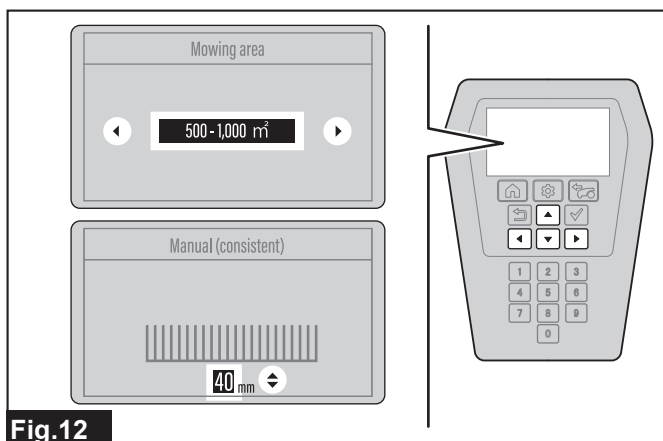
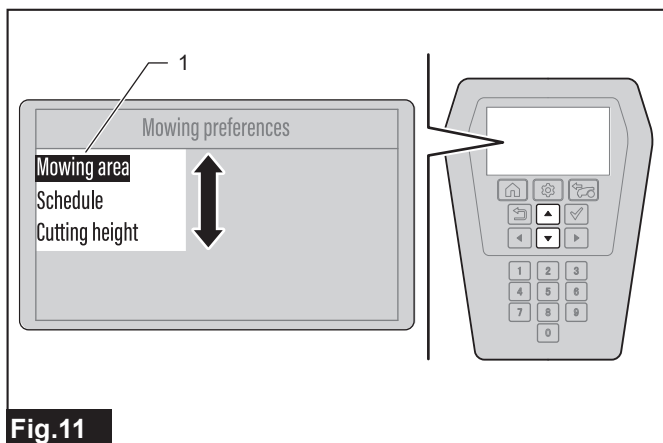
## RM350D











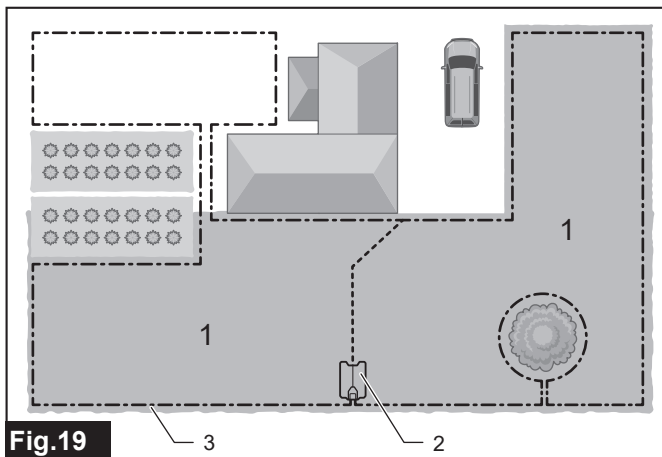


Fig.19

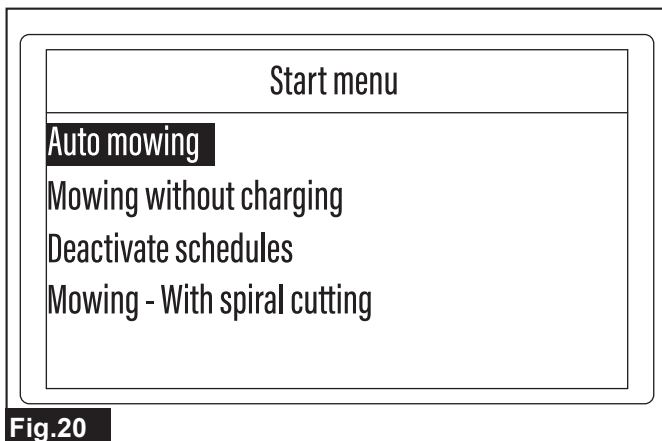


Fig.20

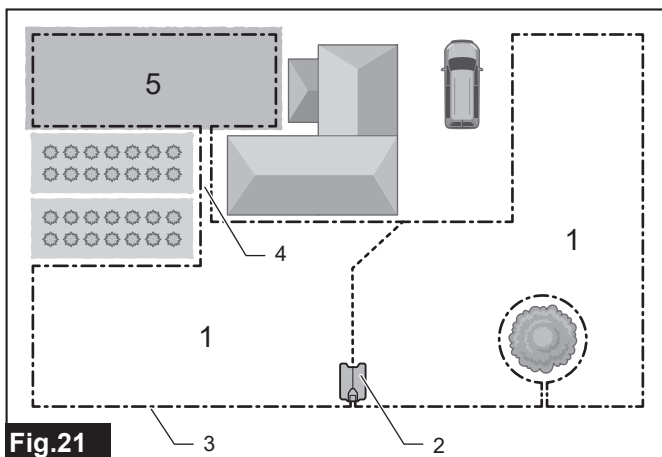


Fig.21

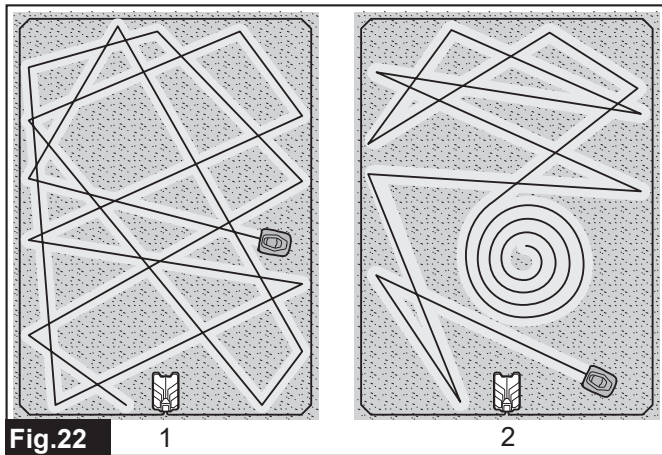


Fig.22

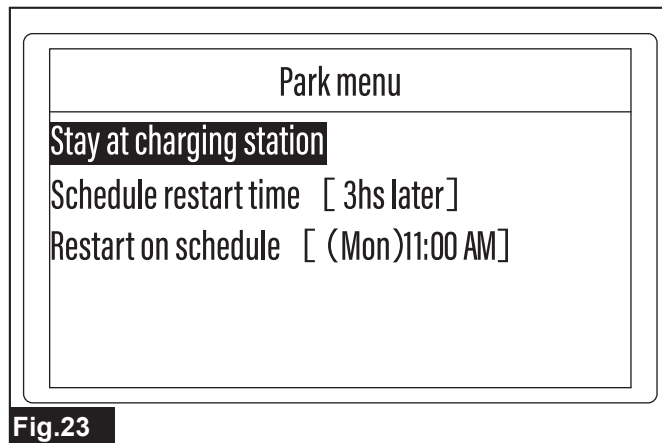


Fig.23

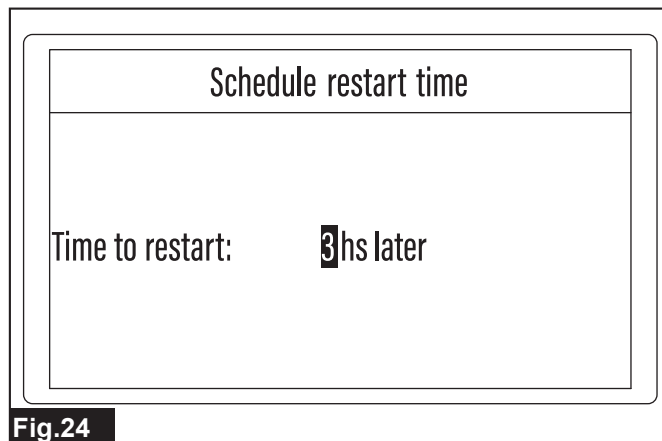


Fig.24

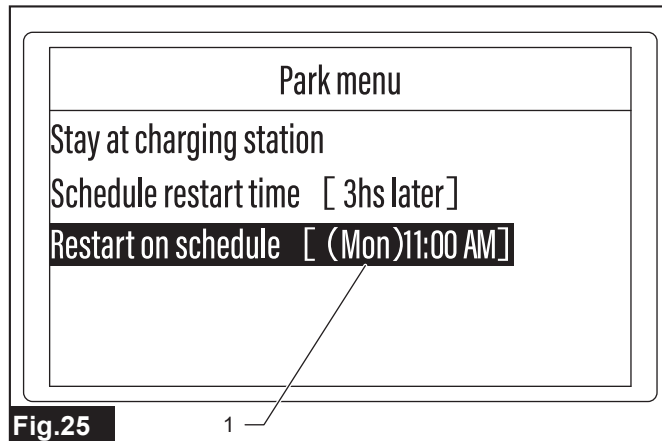


Fig.25

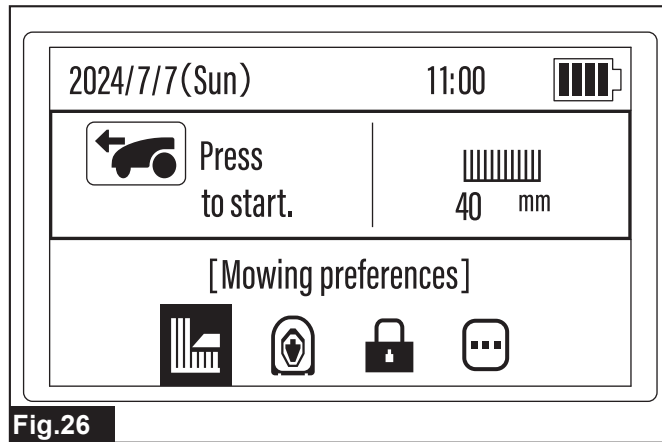
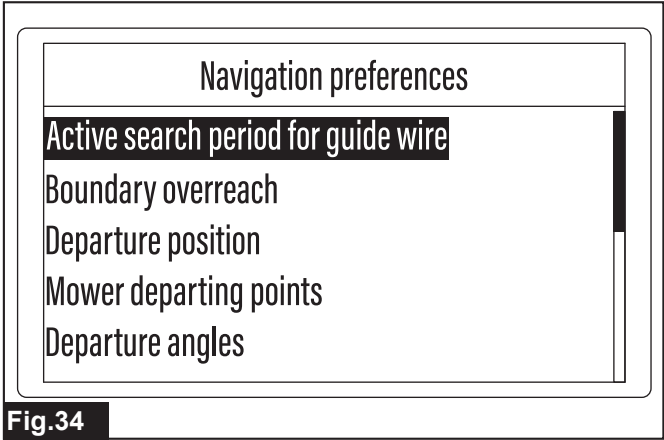
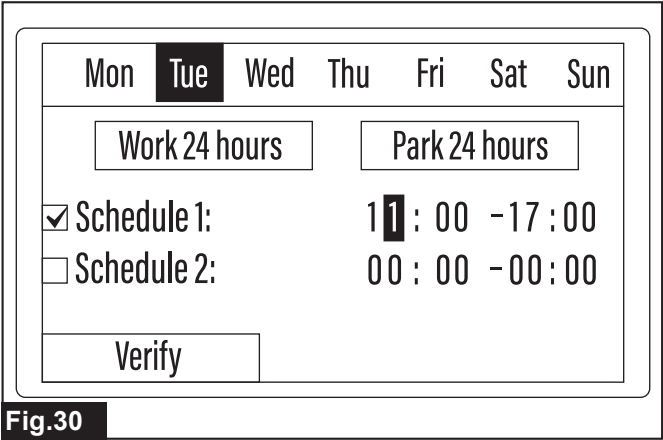
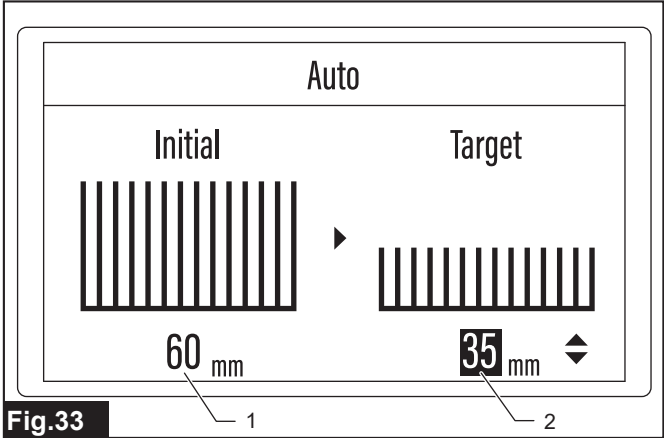
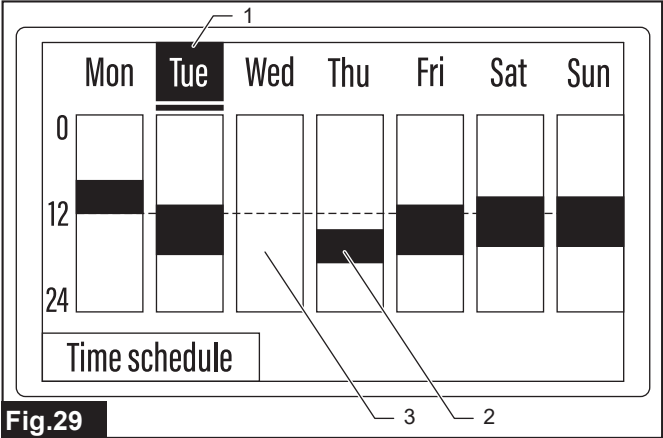
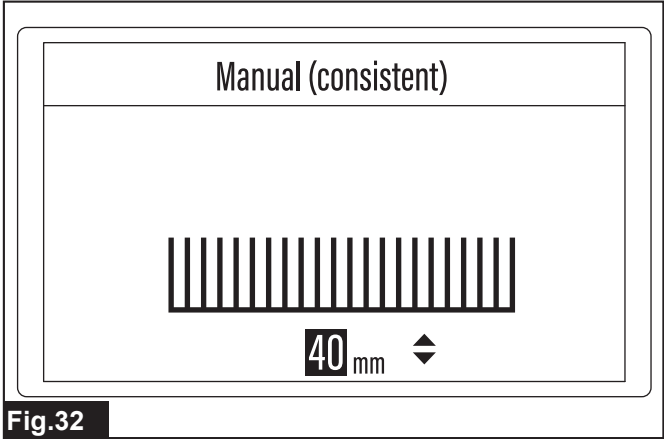
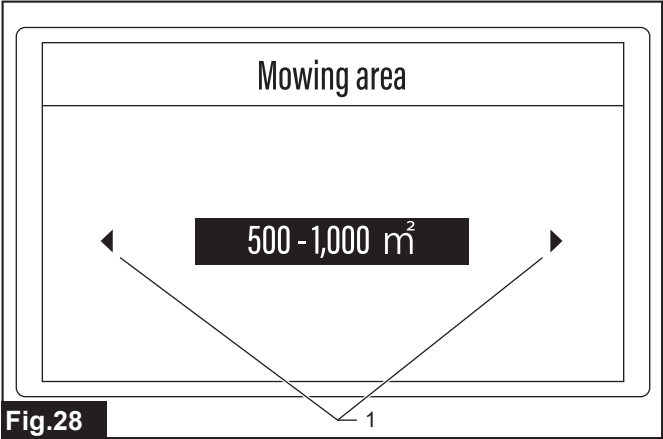
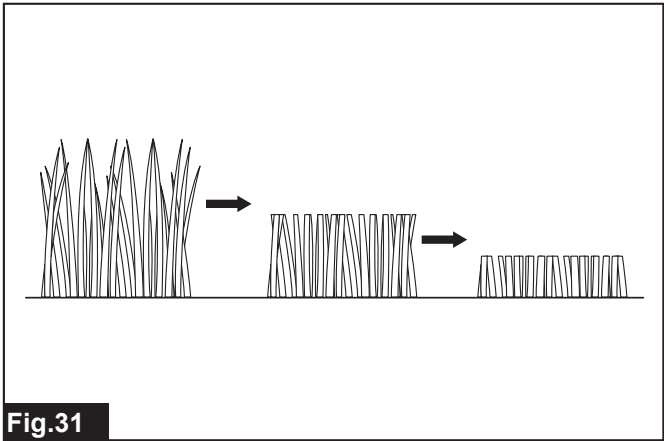
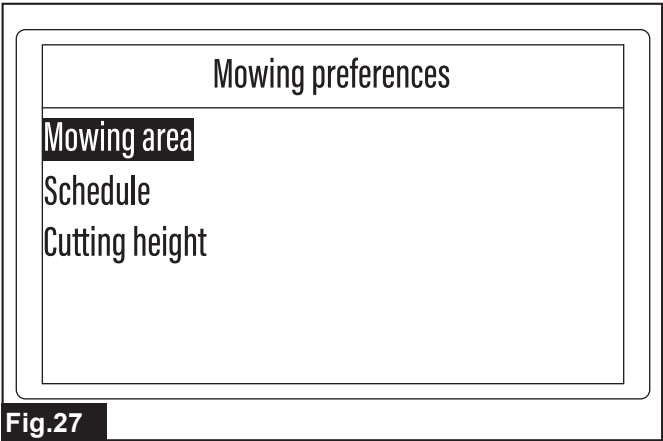


Fig.26



# Active search period for guide wire

2 min

Fig.35

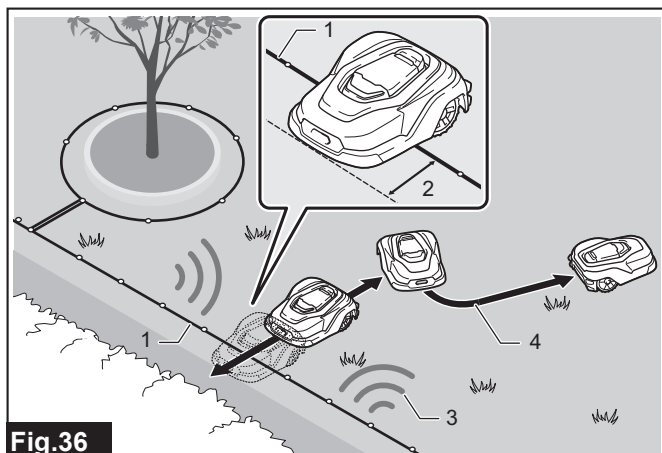


Fig.36

# Boundary overreach

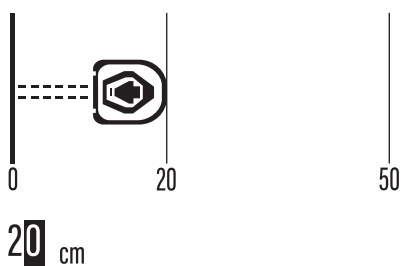


Fig.37

# Departure position

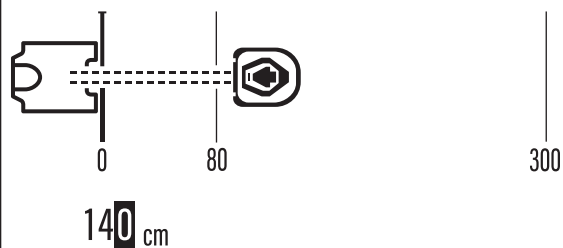


Fig.39

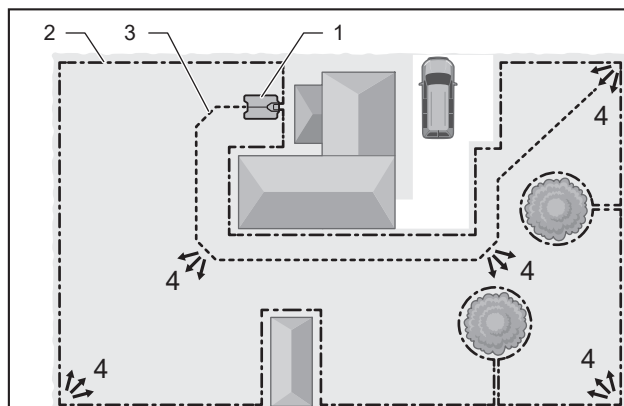
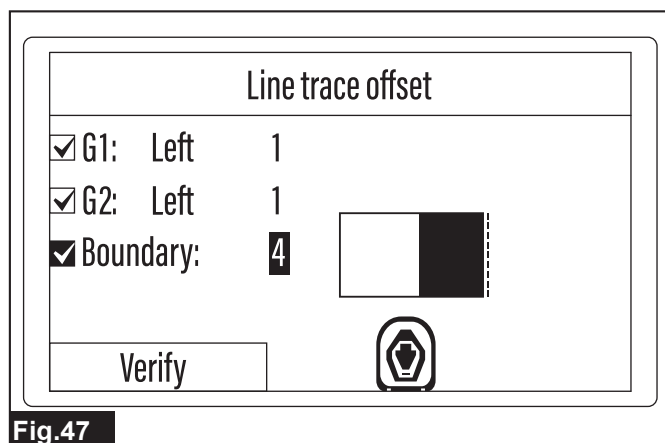
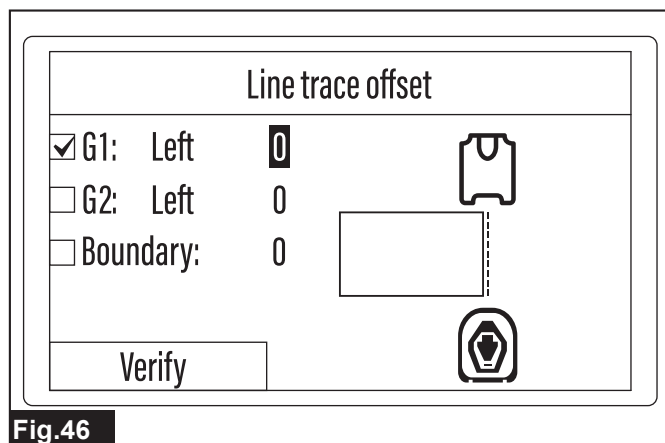
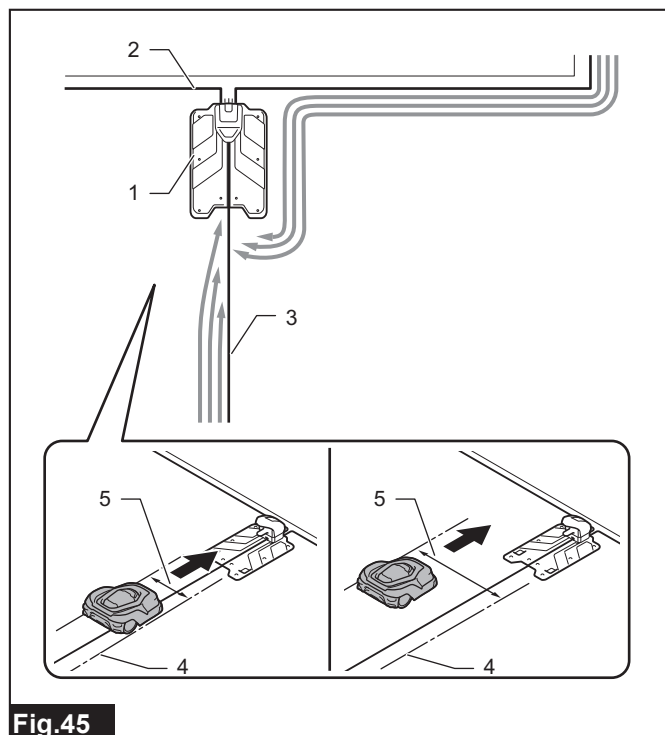
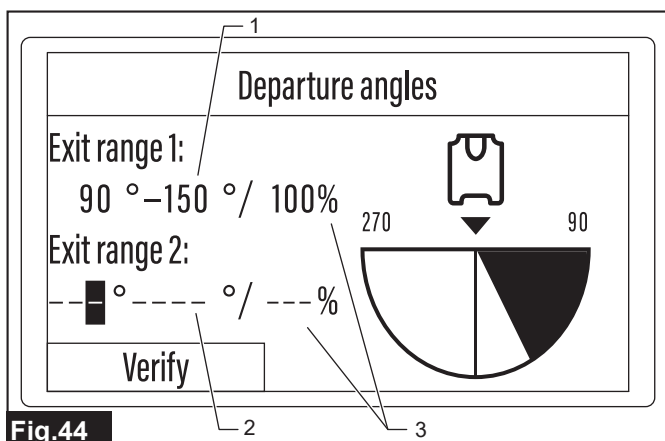
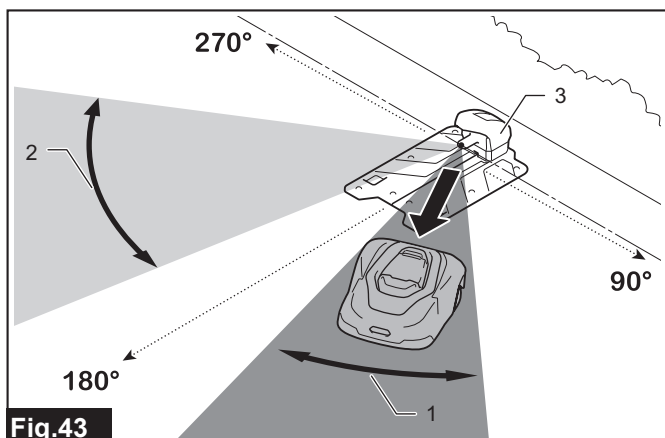
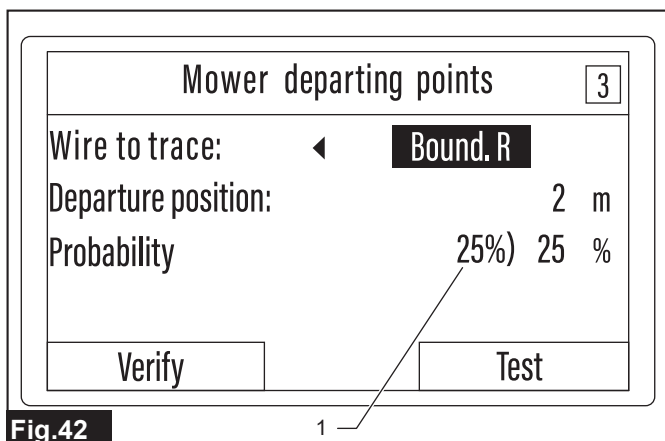
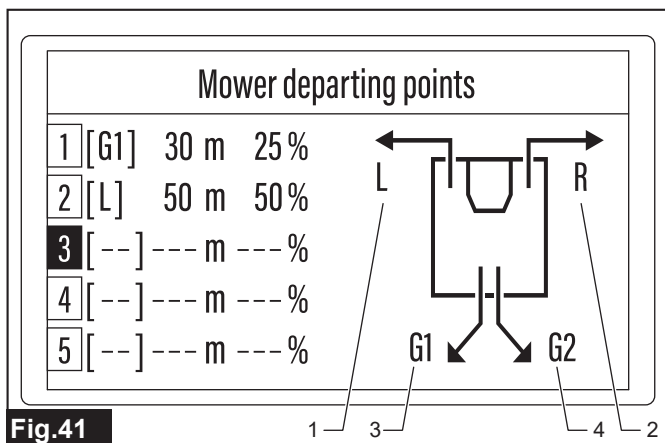
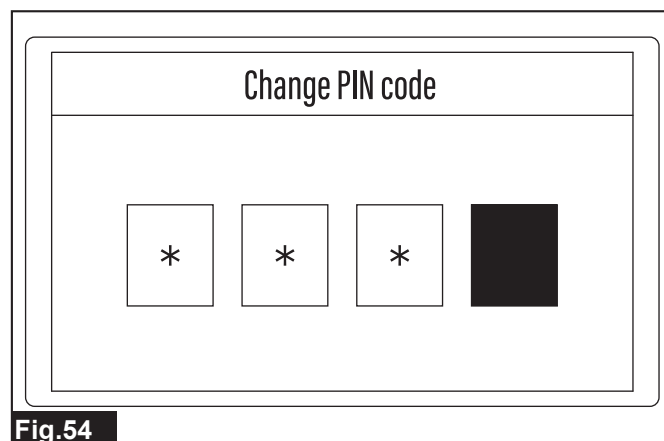
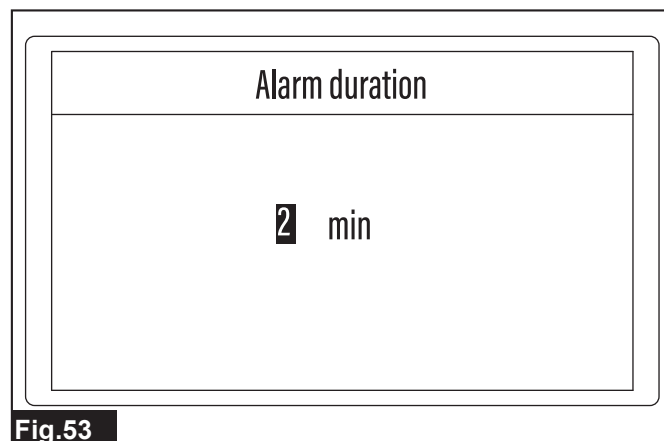
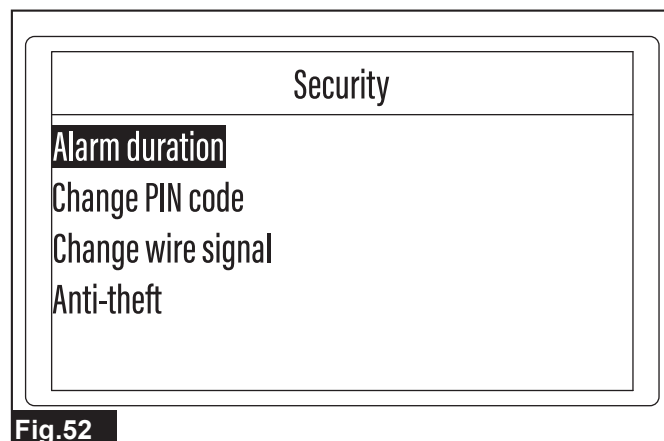
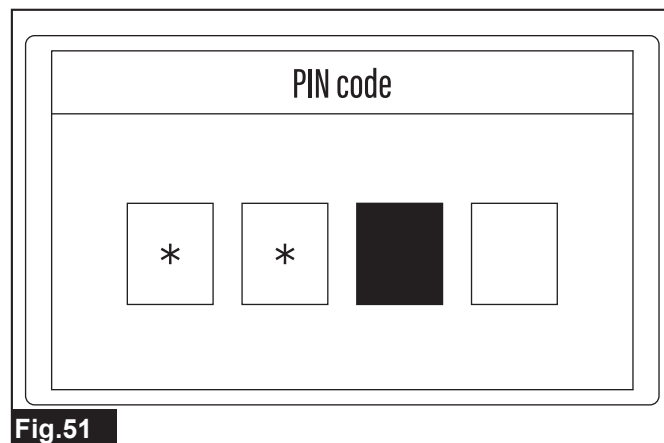
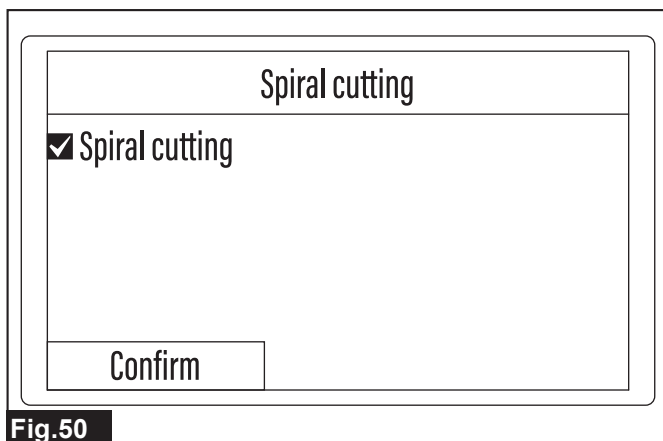
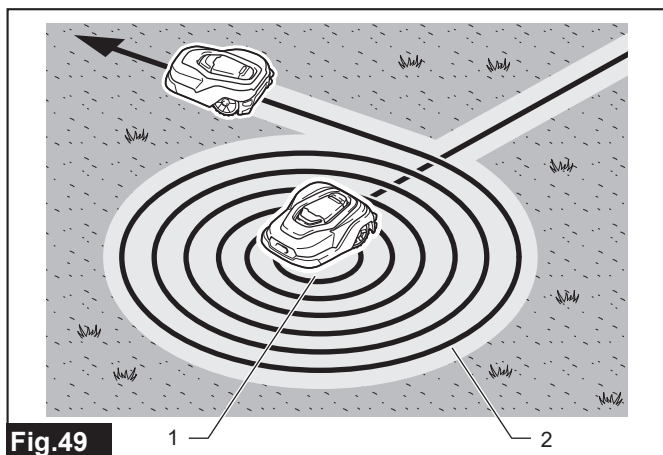
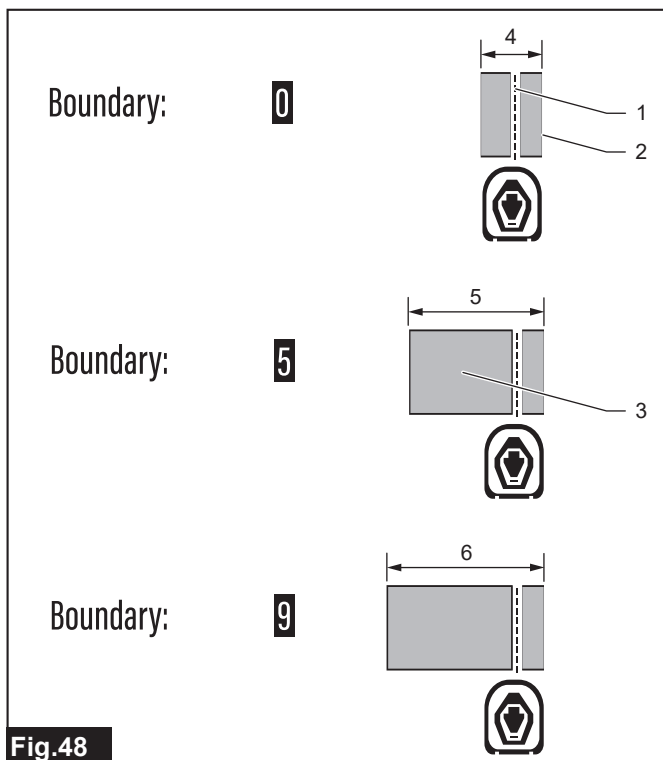


Fig.40







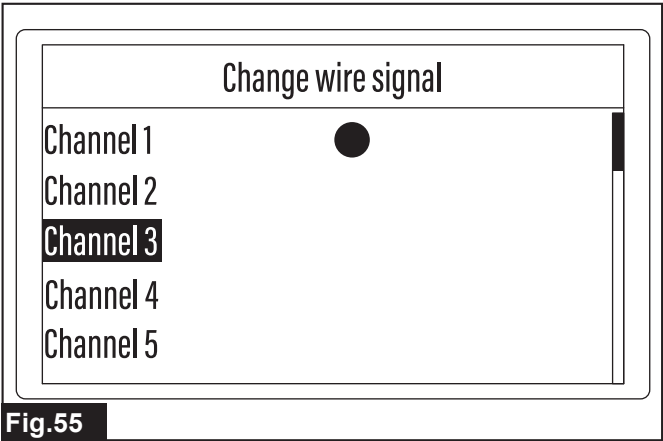


Fig.55

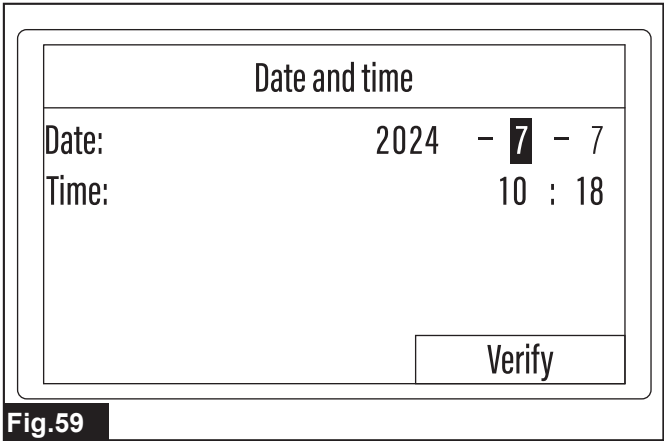


Fig.59

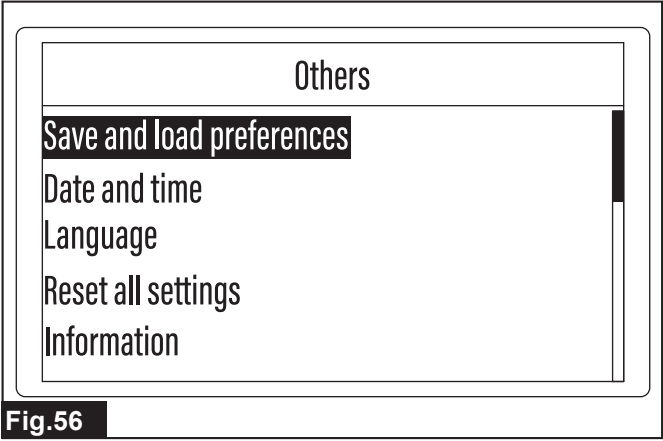


Fig.56

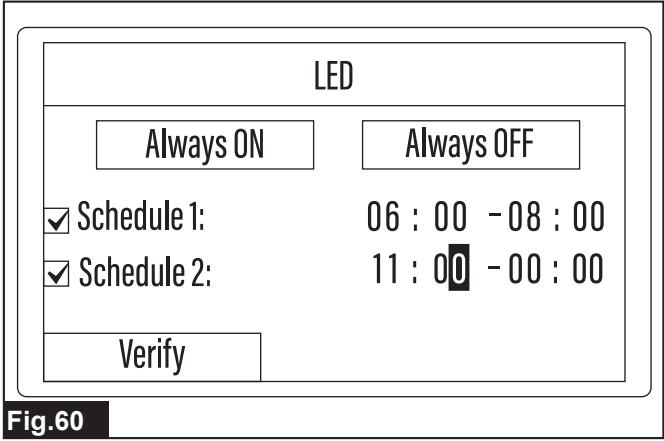


Fig.60

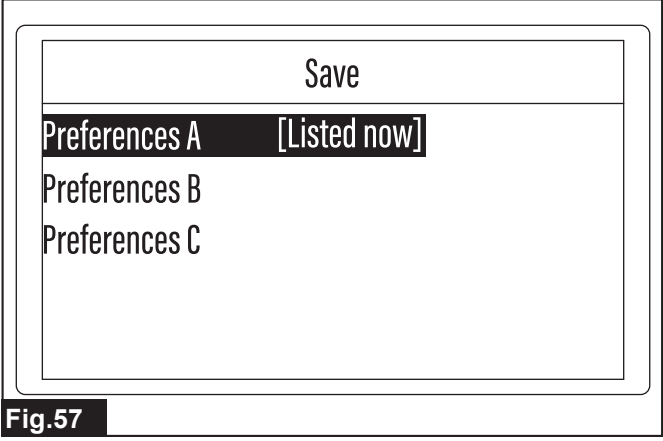


Fig.57

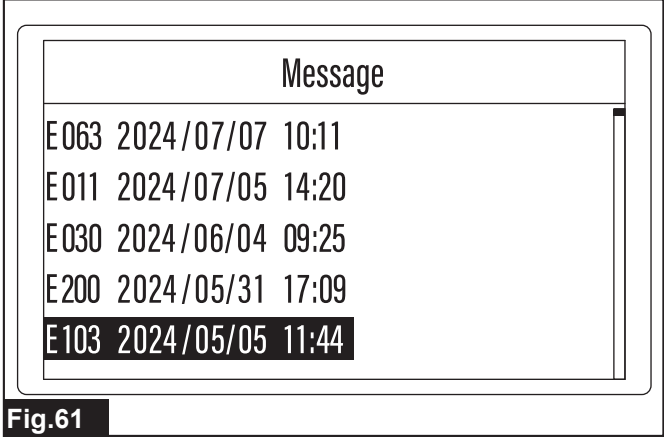


Fig.61

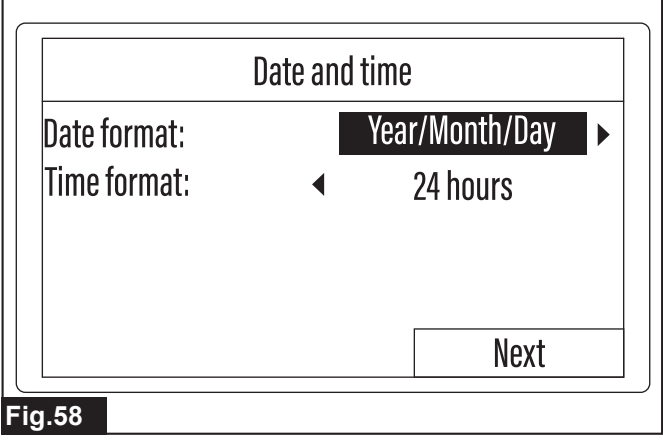


Fig.58

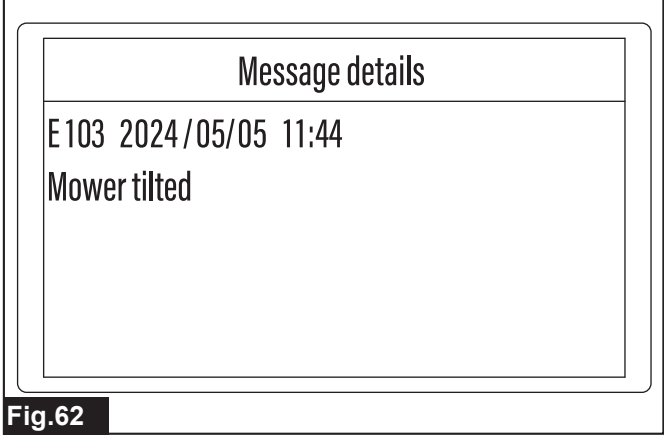


Fig.62

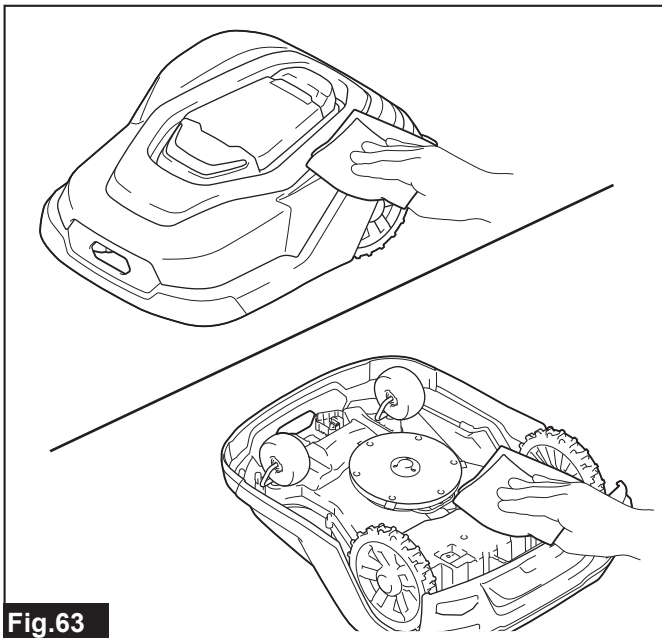


Fig.63

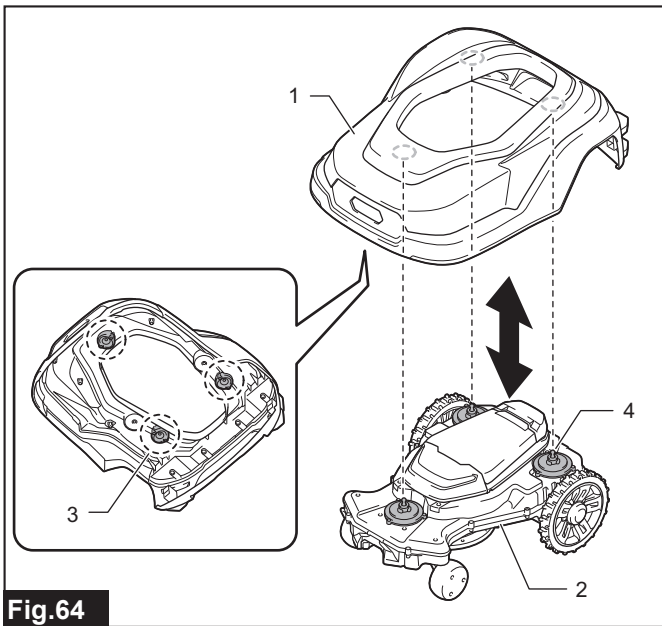


Fig.64

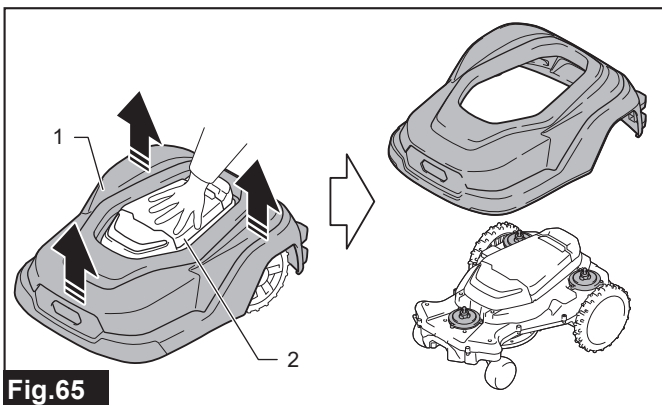


Fig.65

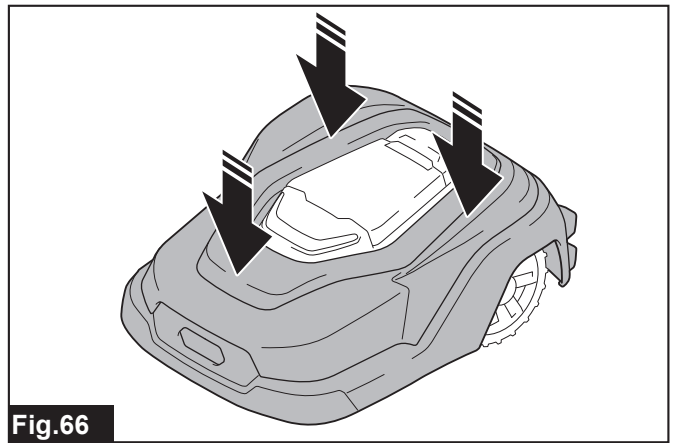


Fig.66

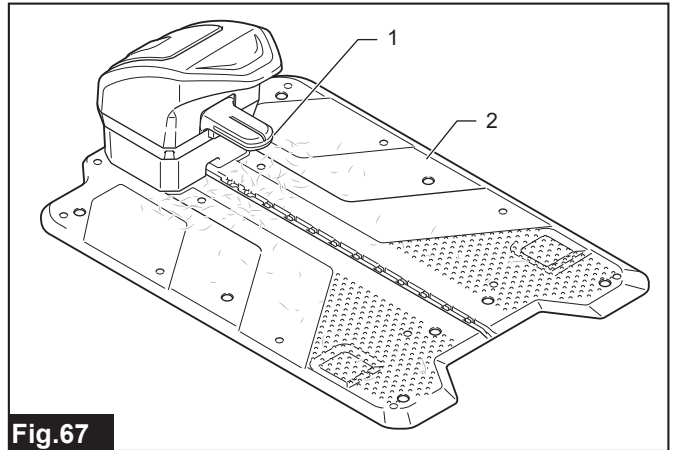


Fig.67

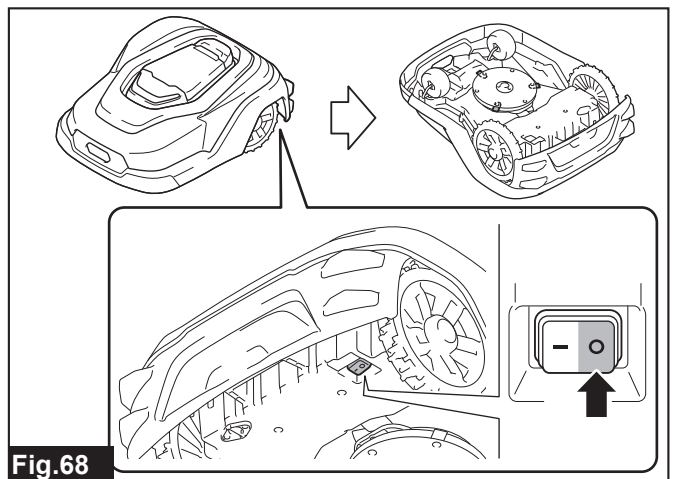


Fig.68

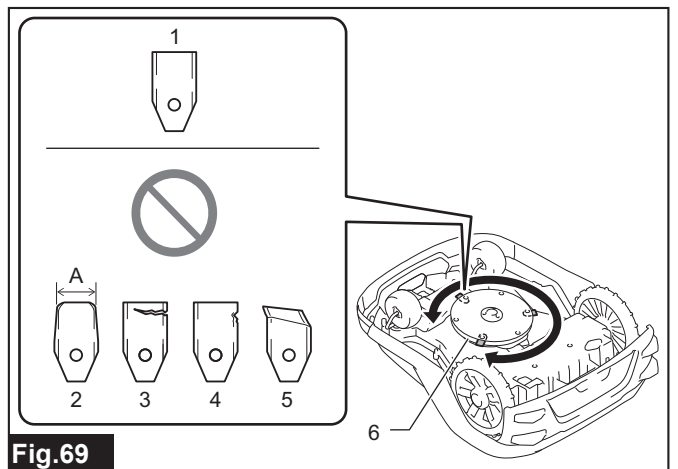
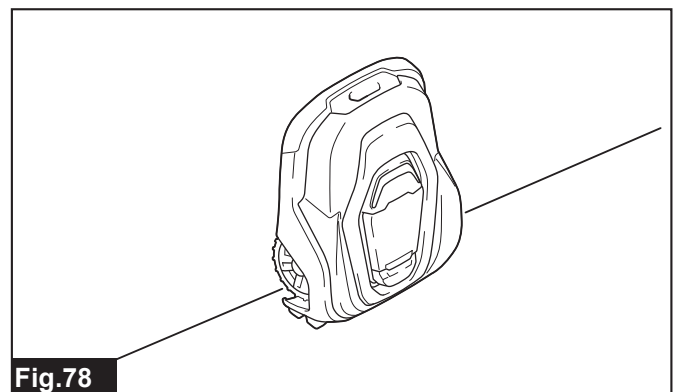
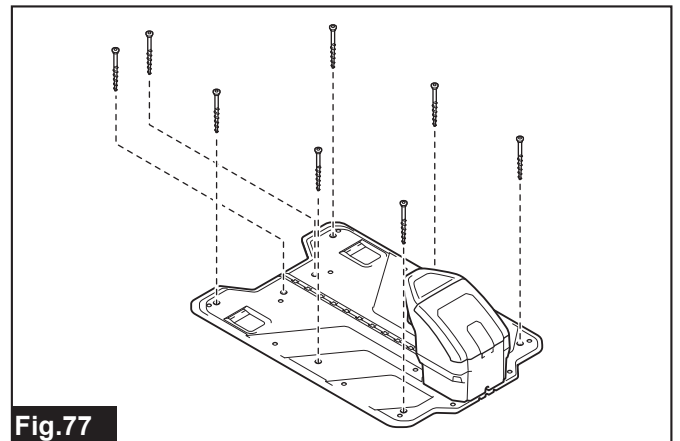
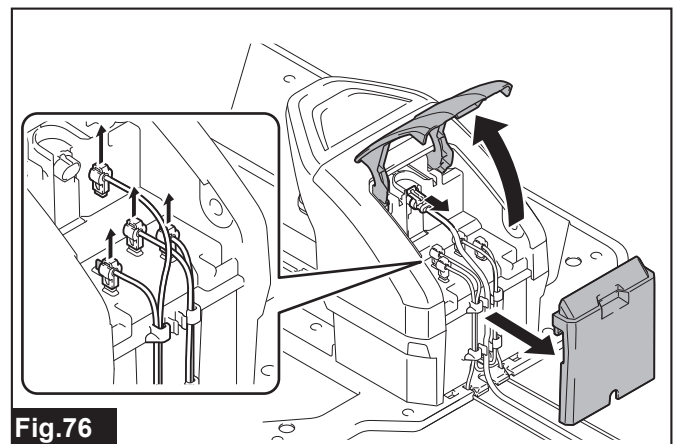
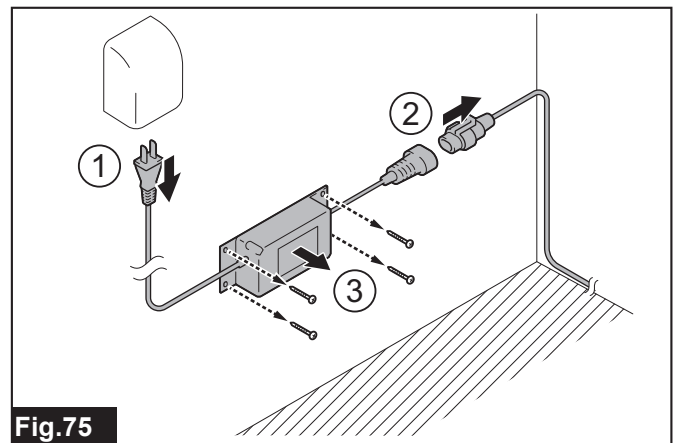
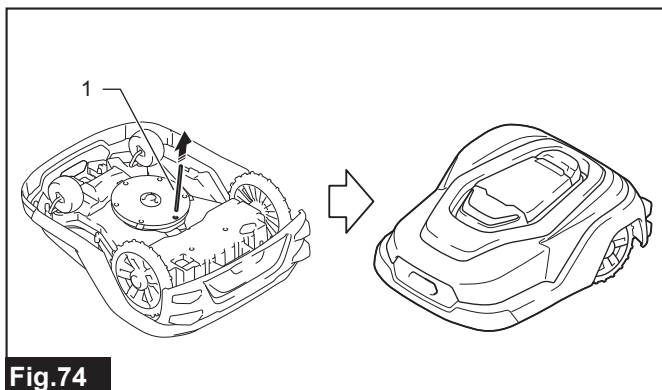
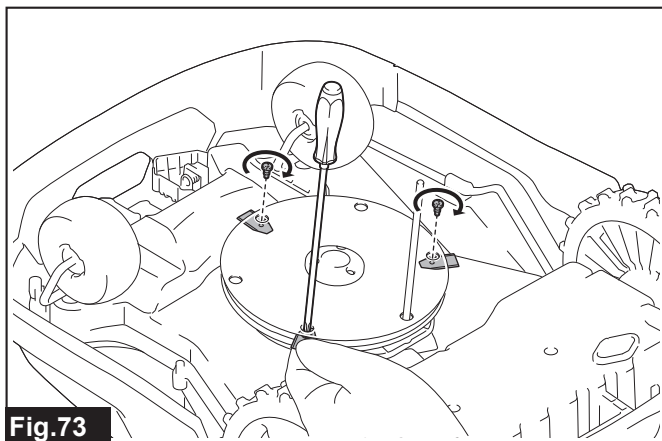
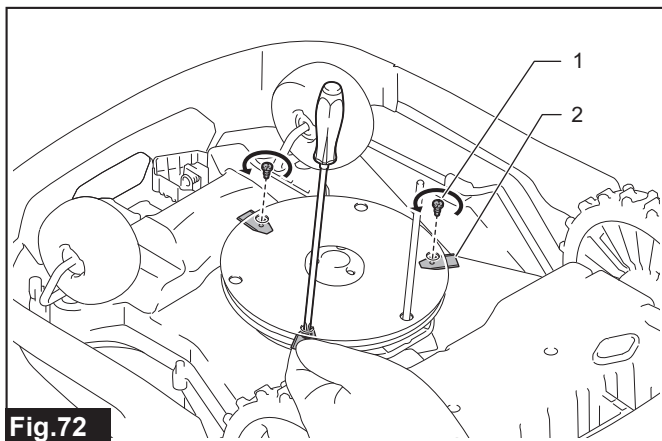
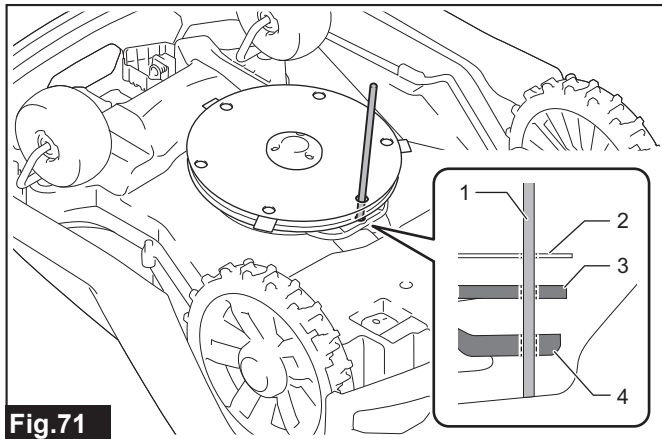
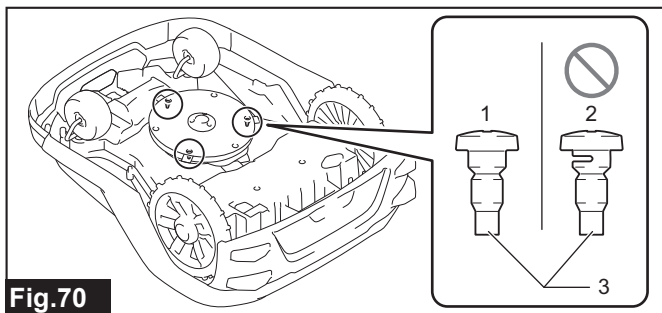
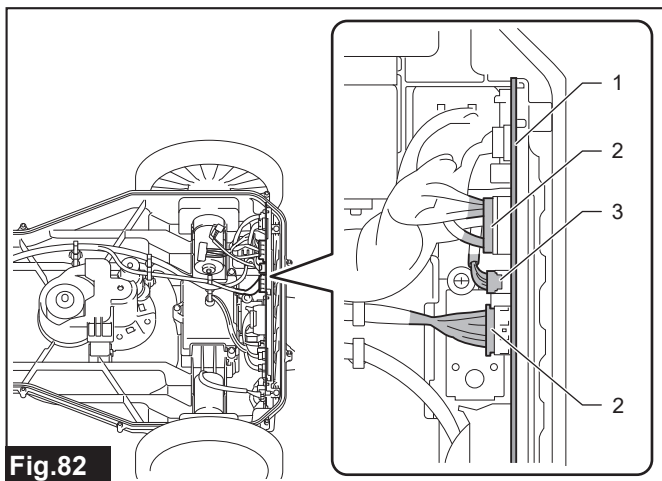
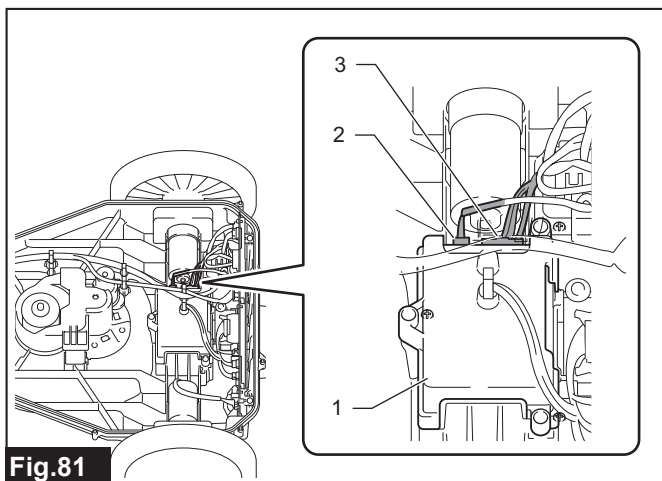
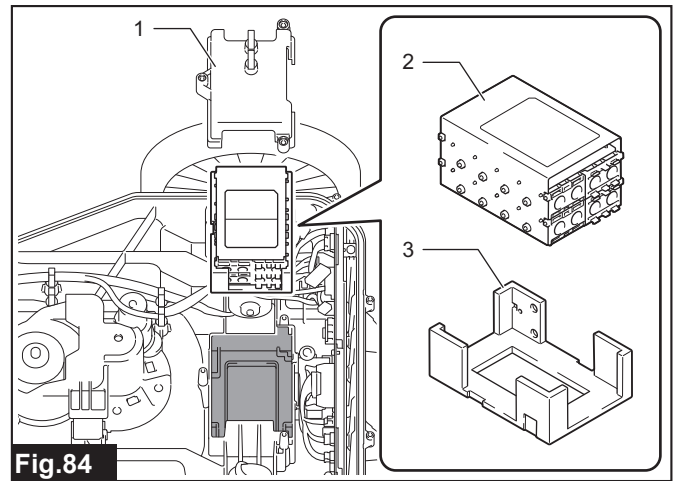
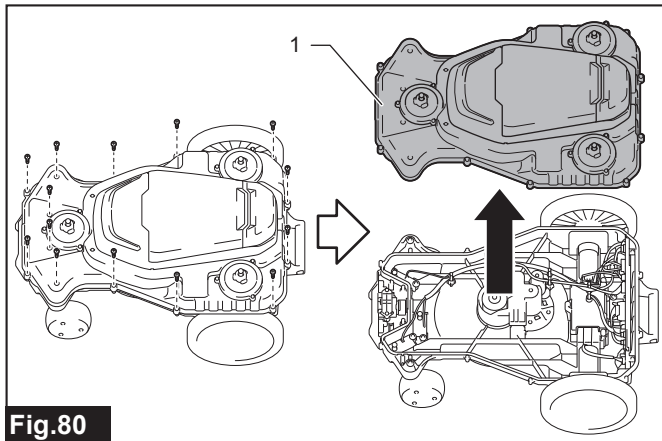
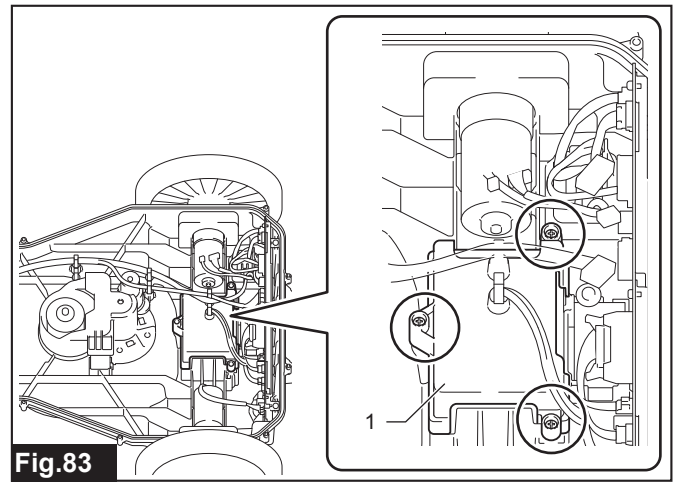
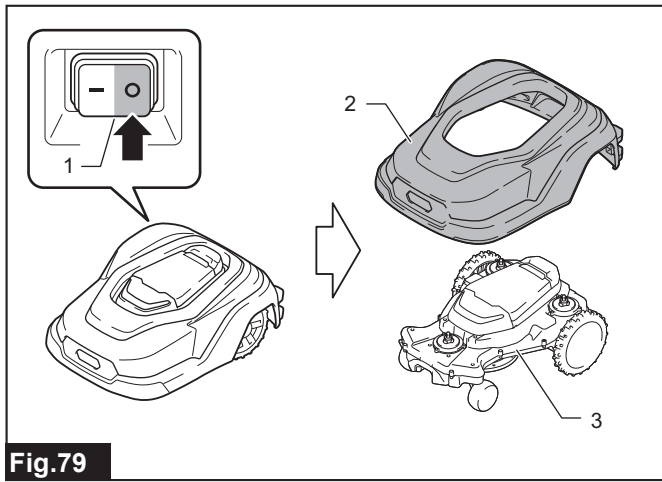


Fig.69





## Table of Contents

|                                                                                                          |    |                                                                |    |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|----------------------------------------------------------------|----|
| INTRODUCTION .....                                                                                       | 14 | Navigation Preferences.....                                    | 22 |
| Specifications .....                                                                                     | 14 | Setting the active search period for the guide signal.....     | 22 |
| Symbol marks.....                                                                                        | 15 | Cutting the grass near the boundary.....                       | 22 |
| Intended use .....                                                                                       | 15 | Setting the movement distance to the mowing start point.....   | 23 |
| Safety precautions.....                                                                                  | 15 | Selecting the departure method from the charging station.....  | 23 |
| Names of parts .....                                                                                     | 16 | Adjusting the departure angles from the charging station ..... | 24 |
| Introduction of separately sold items .....                                                              | 16 | Adjusting the width of offset navigation.....                  | 24 |
| PREPARATION.....                                                                                         | 16 | Mowing unmowed grass.....                                      | 25 |
| Turning the power on/off.....                                                                            | 16 | Security Preferences .....                                     | 25 |
| Charging the Robotic Mower .....                                                                         | 16 | Setting the alarm sounding time .....                          | 25 |
| Things that should be understood before use.....                                                         | 17 | Changing the PIN code .....                                    | 25 |
| HOW TO USE.....                                                                                          | 17 | Preventing wire signal interference.....                       | 25 |
| Control panel operations .....                                                                           | 17 | Protecting the Robotic Mower from theft.....                   | 26 |
| Starting mowing.....                                                                                     | 18 | Other Settings.....                                            | 26 |
| Stopping mowing.....                                                                                     | 18 | Saving/loading user preferences .....                          | 26 |
| SETTING MENUS .....                                                                                      | 19 | Changing the date and time settings .....                      | 26 |
| Start Mowing Menu .....                                                                                  | 19 | Changing the display language .....                            | 26 |
| Mowing with automatic operation and charging .....                                                       | 19 | Resetting the user preferences .....                           | 27 |
| Mowing without automatic charging.....                                                                   | 20 | Browsing the product information .....                         | 27 |
| Starting auto mowing at the desired timing (Putting scheduled mowing on hold) .....                      | 20 | Managing the LED on/off time .....                             | 27 |
| Mowing in a spiral pattern.....                                                                          | 20 | Checking the details of operation errors .....                 | 27 |
| Park Preferences .....                                                                                   | 20 | MAINTENANCE.....                                               | 28 |
| Returning the Robotic Mower to the charging station .....                                                | 20 | Cleaning.....                                                  | 28 |
| Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the scheduled time ..... | 21 | Inspecting the mower blades.....                               | 28 |
| Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the preset schedule..... | 21 | Replacing the mower blades .....                               | 28 |
| Mowing Preferences .....                                                                                 | 21 | Periodic inspections .....                                     | 29 |
| Changing and registering the mowing area .....                                                           | 21 | Handling after the season ends .....                           | 29 |
| Scheduling mowing .....                                                                                  | 21 | When disposing of this product.....                            | 30 |
| Determining the cutting height.....                                                                      | 22 | PROTECTION SYSTEM.....                                         | 30 |
|                                                                                                          |    | Protection system and Error Indication .....                   | 30 |
|                                                                                                          |    | TROUBLESHOOTING.....                                           | 31 |
|                                                                                                          |    | If you think there is a malfunction .....                      | 31 |

## INTRODUCTION

### Specifications

|                              |                                                                   |                                                                |
|------------------------------|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------|
| <b>Model:</b>                |                                                                   | <b>RM350D</b>                                                  |
| Rated voltage                |                                                                   | D.C. 18 V                                                      |
| Battery capacity             |                                                                   | 5.0 Ah                                                         |
| Dimensions (L x W x H)       |                                                                   | 700 mm x 560 mm x 270 mm                                       |
| Weight                       |                                                                   | 13.7 kg                                                        |
| No load motor speed          | Blade motor                                                       | 2,300 min <sup>-1</sup>                                        |
| Maximum mowing area          |                                                                   | 3,500 m <sup>2</sup>                                           |
| Maximum slope climbing angle |                                                                   | 26° (49%)                                                      |
| Mower blade                  |                                                                   | Swing back blade<br>3 blades                                   |
| Mowing width                 |                                                                   | 240 mm                                                         |
| Cutting height               |                                                                   | 20 mm - 60 mm<br>9-step electric adjustment in 5 mm increments |
| Protection degree            |                                                                   | IPX4                                                           |
| Applicable AC adapter        |                                                                   | AAD01                                                          |
| Applicable charging stations |                                                                   | RST001                                                         |
| Boundary wire                | Operating frequency band                                          | 3.3 kHz - 50 kHz                                               |
| Guide wire                   | Maximum magnetic field strength (measured according to EN303 447) | 38 dBµA/m                                                      |

- Due to our continuing program of research and development, the specifications herein are subject to change without notice.
- Major features and AC adapter may differ from country to country.
- Weight according to EPTA-Procedure 01/2014



## Symbol marks

The followings show the symbols which may be used for the equipment. Be sure that you understand their meaning before use.



WARNING – Read user instructions before operating the machine.



WARNING – Keep a safe distance from the machine when operating.  
The machine may throw objects and injury result.



WARNING – Set the anti-theft function and then turn off the power of the machine before working on or lifting the machine.  
Otherwise the mower blade may injure your hand and foot.  
The disabling device for this machine is a restart lock by the PIN code.  
You can operate the restart lock in the anti-theft function settings.  
If restart lock is enabled, you will be required to enter your PIN to restart the machine.



WARNING – Do not ride on the machine.  
Otherwise the mower blade may injure your hand and foot.



Only for EU countries  
Due to the presence of hazardous components in the equipment, waste electrical and electronic equipment, accumulators and batteries may have a negative impact on the environment and human health.  
Do not dispose of electrical and electronic appliances or batteries with household waste!  
In accordance with the European Directive on waste electrical and electronic equipment and on accumulators and batteries and waste accumulators and batteries, as well as their adaptation to national law, waste electrical equipment, batteries and accumulators should be stored separately and delivered to a separate collection point for municipal waste, operating in accordance with the regulations on environmental protection.  
This is indicated by the symbol of the crossed-out wheeled bin placed on the equipment.

## Intended use

This machine is intended for automatic mowing and charging.

## Safety precautions

- Warning – Do not touch rotating blades.**  
Doing so may cause injury.
- Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge or people unfamiliar with the instructions to use the machine, local regulations may restrict the age of the operator.**
- Do not to allow children to be in the vicinity or play with the machine when it is operating.**
- Do not touch the mower blades or wheels until they have come to a complete stop.**
- Do not charge the machine with other than the supplied charging station. Do not use an AC adapter other than one specified in this Instruction Manual.**
- When disposing of the internal battery at the end of its service life, follow your local regulations relating to battery disposal. For how to remove the battery, refer to the chapter "When disposing of this product" hereafter.**
- Turn off the power switch of the Robotic Mower in the following cases.**
  - When removing foreign matter jammed in the machine.
  - Before inspecting, cleaning, or working on the machine or the charging station.  
Also unplug the power cable of the AC adapter before inspecting, cleaning, or working on the charging station.
  - When inspecting the machine for damage after striking a foreign object.
  - If the machine starts to vibrate abnormally. In this case, check that the machine is not damaged before restarting it.
- Inspect the machine, peripheral devices, power cable, and extension cable before use to make sure there is no damage or signs of aging deterioration.**

- Never operate the machine or peripheral devices with defective guards or shields, without safety devices, or with damaged or worn cables.**
- Do not connect a damaged cable to a power supply. If a cable connected to a power supply is damaged, do not touch the cable before disconnecting from the power supply. Otherwise, electric shock may result.**
- Install the AC adapter and cable cable outside the mowing area. Otherwise, cable damage or electric shock may result.**
- Stop using the machine immediately if an accident or breakdown occurs.**
- Stop using the machine immediately if the electrolyte leaks.**
- Unplug the power plug from the power outlet if the cable becomes damaged during use.**
- It is recommended to connect the power plug of the cable cable only to a power supply circuit that is protected by a residual current device (RCD) with a trip current of 30 mA or less.**
- Avoid using this machine or peripheral devices in bad weather and especially when there is a risk of lightning.**
- Stop using the machine immediately if abnormal vibration occurs.**
- When using the machine in a public space, it is necessary to post warning signs around the work area. The warning signs should display the following text contents.**  
"Warning! Automatic lawnmower! Keep away from the machine! Supervise children!"

### ► Fig.1

- The power cable of the AC adapter cannot be replaced. If the power cable becomes damaged, it is necessary to dispose of the AC adapter.**
- If the work area adjoins a public road, establish a border between the work area and the public road. Otherwise, the machine may reach over into the public road and cause an accident.**
- Make sure that there are no people, pets, or small animals in the work area before use. They may get caught in the machine, resulting in injury.**
- Do not use the AC adapter in a location that is exposed to rain, damp, or wet. Otherwise, electric shock may result.**
- Do not touch the AC plug of the AC adapter with wet hands. Otherwise, electric shock may result.**
- Connect the AC plug of the AC adapter to an outdoor power outlet.**
- Wear gloves when installing and removing wires. Otherwise, the wires may cause an injury.**
- Be careful not to hit your fingers or hand with the hammer when driving the pegs.**
- Install the wires so that they do not float from the ground. Otherwise, your foot may get caught, resulting in injury.**
- Be careful not to pinch your fingers when opening and closing the terminal cover.**
- Do not touch the mower blades while they are rising or lowering. Your fingers may get caught, resulting in injury.**
- Be careful not to pinch your fingers when opening and closing the display cover.**
- Keep your face away from rotating tires and mower blades. Your clothing may become caught, resulting in suffocation.**
- Do not look into the mower blades during operation. Flying objects may get into your eyes.**
- Do not touch rotating wheels. Your fingers may get caught, resulting in injury.**
- Be sure to install the mower blades properly according to this Instruction Manual. Otherwise, the mower blades may come loose unexpectedly, resulting in injury.**
- Carry this machine with the mower blade side facing away from you. Otherwise, you may come into contact with the wheels and mower blades, resulting in injury.**
- Carry this machine by holding the grip. If carried by holding other than the grip, the machine will be unstable and may be dropped, resulting in injury.**

## Important safety instructions for battery

- Before using the Robotic Mower, read all instructions and warning markings.**
- If operating time has become excessively shorter, stop operating immediately. It may result in a risk of overheating, possible burns and even an explosion.**
- Do not store and use the machine in locations where the temperature may reach or exceed 50 °C (122 °F).**
- Do not incinerate the battery even if it is completely worn out. The battery can explode due to heating.**

5. **The contained lithium-ion batteries are subject to the Dangerous Goods Legislation requirements.**  
For commercial transports e.g. by third parties or forwarding agents, special requirement on packaging and labeling must be observed.  
For preparation of the item being shipped, consulting an expert for hazardous material is required. Please also observe possible more detailed national regulations.
6. **Do not use the machine near high-voltage electrical power transmission lines.** Doing so may result in a malfunction or breakdown of the machine or battery.
7. **Store the product in a safe place out of the reach of children.**
8. **Never service damaged battery packs.** Service of battery packs should only be performed by the manufacturer or authorized service providers.

## SAVE THESE INSTRUCTIONS.

### Names of parts

#### ► Fig.2

1. Robotic Mower
2. "STOP" button
3. Display cover
4. Rear wheel
5. LED
6. Charging socket
7. Control panel
8. Top cover
9. Chassis
10. Slider shaft
11. Rubber retainer
12. Front wheel
13. Power switch
14. Grip
15. USB cap  
(Do not open. This is for maintenance servicing.)
16. Blade cover
17. Blade base
18. Mower blade
19. Skid plate

**⚠CAUTION:** Only use genuine Makita batteries. Use of non-genuine Makita batteries, or batteries that have been altered, may result in the battery bursting causing fires, personal injury and damage. It will also void the Makita warranty for the Makita tool and charger.

### Tips for maintaining maximum battery life

1. **Never recharge a fully charged battery. Overcharging shortens the battery service life.**
2. **Charge the battery with ambient temperature at 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F). Let a hot battery cool down before charging it.**
3. **Charge the battery if you do not use it for a long period (more than six months).**

20. Charging station
21. Station base
22. Charging terminal
23. Terminal cover
24. Station housing
25. Station indicator
26. Wire cover
27. Boundary wire
28. Guide wire
29. Wire
30. Peg
31. Connector
32. Coupler
33. AC adapter  
(The plug shape will differ from region to region.)
34. Cabtire cable
35. Screw peg  
(For fixing the charging station)
36. Hex wrench 6

### Introduction of separately sold items

**⚠CAUTION:** These accessories or attachments are recommended for use with your Makita products specified in this manual. The use of any other accessories or attachments might present a risk of injury to persons. Only use accessory or attachment for its stated purpose.

For details of separately sold items, refer to the catalog or contact the dealer or our sales office.

- Blade set  
— Set of mower blades and fixing screws

- Wire
- Wire repair kit  
— Set of wire, couplers, and pegs
- Peg
- Coupler

**NOTE:** Some separately sold items in the list may be supplied with the machine as standard accessories at the time of purchase. Standard accessories may differ depending on the country of purchase.

## PREPARATION

The following preparations are needed to use this product.

### 1. Preparing the work area

Determine the range to be mowed by the Robotic Mower. Enclose the work area with the boundary wire, and connect the power supply to the charging station. Install a guide wire as necessary.  
For the detailed procedure, refer to the enclosed Setup Guide.

### 2. Initial setting of the Robotic Mower

When using the Robotic Mower for the first time, it is necessary to set the language, date and time, mowing area, and PIN code.  
For the detailed procedure, refer to the enclosed Setup Guide.

### 3. Charging the Robotic Mower

The battery of the Robotic Mower is not charged sufficiently when factory-shipped. Charge the battery before use.  
For the charging procedure, refer to the section "*Charging the Robotic Mower*" (Page 16) in this manual.

### Turning the power on/off

The power switch is located on the underside of the Robotic Mower. Press the **I** side of the power switch to turn on the power, or the **O** side to turn off the power.

► Fig.3: 1. Power switch

### Charging the Robotic Mower

#### Checking the remaining battery capacity

1. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

► Fig.4: 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel

2. Turn on the power switch of the Robotic Mower.

3. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears. You can check the remaining battery capacity at the upper right of the screen.

## Main menu

### ► Fig.5: 1. Remaining battery capacity indication

| LCD screen indication                                                             | Remaining battery capacity |
|-----------------------------------------------------------------------------------|----------------------------|
|  | 80 - 100 %                 |
|  | 60 - 80 %                  |
|  | 20 - 60 %                  |
|  | 0 - 20 %                   |

## Charging

1. Turn on the power switch of the Robotic Mower.

**NOTE:** Charging is performed only when the power switch of the Robotic Mower is turned on.

2. Dock the Robotic Mower with the charging station.

### ► Fig.6: 1. Charging station 2. LED

When charging starts, the LED blinks green. When charging is complete, the LED turns off.

## Things that should be understood before use

## Work environment

Check that the area to be mowed by the Robotic Mower conforms to the following items.

- The grass height is 65 mm or less.  
If the grass is too long, cut it down in advance.
- There are no obstacles such as stones, sticks, or tools.  
The Robotic Mower may fling or catch obstacles, resulting in an accident.
- There are no puddles.  
The Robotic Mower can mow lawns in the rain, but wet grass tends to stick to the Robotic Mower, and the possibility of slipping on steep slopes increases.
- There is no snow accumulation.  
The Robotic Mower may slip and not operate correctly.

## Charging station

The charging station charges the Robotic Mower and flows signals in the boundary wire and guide wire.

Check that the location to install the charging station conforms to the following items.

- It is close to the power supply.
- It is a level location.  
The installation location has a slope within  $\pm 5^\circ$  of level.
- The location should be protected from the sun.
- When installing the charging station on the lawn directly, keep the lawn short.
- There is space of 3 m or more to the front.

**NOTICE:** Do not bend the station base.

## Boundary wire

The boundary wire defines the area where the Robotic Mower is to perform mowing work.

Install the boundary wire around the boundary of the area where the Robotic Mower is to perform mowing work.

For the installation method, refer to the chapter "Installing the Boundary Wire" in the Setup Guide.

## Guide wire

This wire guides the Robotic Mower when it returns to the charging station. This wire also guides the lawn mower to areas that the lawn mower works less frequently due to topographical reasons, etc. For the installation method, refer to the chapter "Installing the Guide Wire" in the Setup Guide.

## Lamp lighting

The Robotic Mower and the charging station indicate various states by the lighting patterns of their lamps.

### ► Fig.7: 1. LED 2. Station indicator

## Robotic Mower

| LED            | State                                                          |
|----------------|----------------------------------------------------------------|
| Green/blinking | Charging (Turns off when charging is complete)                 |
| White/blinking | Operating (Blinks for the time specified by the [LED] setting) |
| Red/blinking   | Error occurrence                                               |
| Off            | Standby/Power off or other than the above                      |

## Charging station

| Station indicator | State                                                   |
|-------------------|---------------------------------------------------------|
| Red/lighted       | Error occurrence                                        |
| Red/blinking      | There is an abnormality in the boundary wire connection |
| Green/lighted     | The boundary wire is properly connected                 |

# HOW TO USE

## Control panel operations

When the "STOP" button is pressed, the display cover opens and the control panel can be operated.

### ► Fig.8: 1. LCD screen 2. Menu buttons 3. Operation keys 4. Numeric keys 5. "STOP" button

| Button/key                                                                          | Function                                                                                                         |
|-------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  | Returns the Robotic Mower to the charging station. After pressing this button, select the desired return method. |
|  | Displays the [Main menu].                                                                                        |
|  | Starts mowing. After pressing this button, select the desired mowing method.                                     |

|                |                                                                                       |                                                                                              |
|----------------|---------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------|
| Operation keys |  | Select items on the screen. The selected item is highlighted (white-black inverted display). |
|                |   |                                                                                              |
|                |  |                                                                                              |
|                |  | Returns to the previous screen/operation.                                                    |
|                |  | Executes the selected item.                                                                  |
| Numeric keys   |   | Enter numbers. They can be operated only when numeric entry is possible.                     |

## Selecting and executing items on the LCD screen

LCD screen operations are performed mainly with the Main menu. Press the  button to display the Main menu.

## Main menu

### ► Fig.9: 1. Date 2. Time 3. Remaining battery capacity 4. Cutting height 5. Currently selected setting menu 6. Setting menu icons

Operations within the LCD screen use the operation keys and numeric keys. The available buttons/keys differ according to the items displayed on the screen.



### When selection items are arranged side by side

When items are arranged side by side, select with the   keys and execute with the  key.

► **Fig.10:** 1. Selected item

### When selection items are arranged vertically

When items are arranged vertically, select with the   keys and execute with the  key.

► **Fig.11:** 1. Selected item

### When further options are available

When triangular arrow marks appear next to the selected item, further options are available. Select the item with the direction key(s) (   ) indicated by the triangular arrow marks, and finalize the selection with the  key.

► **Fig.12**

### When entering numbers

On the PIN code entry screen and for selection items where values are entered, enter with the  -  keys and finalize the entry with the  key.

► **Fig.13**

**NOTE:** When entering a value with two or more digits, enter in order from the upper digits (or the first number). If you make a mistake, enter arbitrary numbers to all digits and then enter the correct numbers again.

## Starting mowing

**⚠ WARNING:** Be sure to observe the following items when the Robotic Mower is in operation.

- Do not put your hands and feet under or look under the chassis.
- Keep your face and hands away from rotating wheels.
- Do not let children or pets enter the work area.

**NOTICE:** The Robotic Mower is intended only for mowing lawns. Clear away any weeds from the work area in advance.

**NOTICE:** Clear away objects such as small stones and sticks that may hinder Robotic Mower operation from the work area in advance.

**NOTICE:** Mowing will be unable to start if the station indicator is off or if it is lighted or blinking red.

A charging station error or a boundary wire open circuit may have occurred. Check the following points.

- Is the AC adapter connected to a power outlet?
- Is the cable connected correctly to the AC adapter and the charging station?
- Are the charging station and the boundary wire connected correctly?
- Is there an open circuit in the boundary wire?
- Are the connectors and couplers on the boundary wire connected correctly?

► **Fig.14:** 1. Station indicator

The factory default settings are defined as follows. To change the default settings, refer to the instructions on the major setting items listed under "SETTING MENUS" (Page 19).

| Major setting item | Initial value                   |
|--------------------|---------------------------------|
| Mowing area        | Area set by the initial setting |
| Cutting height     | Consistent (60 mm)              |
| Boundary overreach | 32 cm                           |
| Spiral cutting     | Enable                          |

### To start mowing at once

To start mowing at once, perform the mowing start operation on the control panel.

1. Press the "STOP" button.

The display cover opens.

► **Fig.15:** 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel

2. Press the  button on the control panel.

3. Select the desired option.

| Option                       | Details                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing                  | Mows by automatic operation and charging. When the remaining battery capacity becomes low, the Robotic Mower automatically returns to the charging station and charges. When charging is complete, mowing restarts. The operation is performed within the scheduled mowing period that you configured                                                                             |
| Mowing without charging      | Mows without charging. If the remaining battery capacity runs out partway, the machine stops at that point. You can select the duration time for mowing without charging. (Until battery empty / For 30 min / For 90 min) <ul style="list-style-type: none"><li>• The scheduled mowing will be disabled during this option.</li><li>• Select this option in a sub area.</li></ul> |
| Deactivate schedules         | Disables the scheduled mowing and starts mowing at once. You can select the period to disable the schedules. (For 24 hours / For 3 days)                                                                                                                                                                                                                                          |
| Mowing - With spiral cutting | Starts mowing in a spiral pattern from an arbitrary location. Select [Auto mowing] in the main area and [Mowing without charging] in a sub area.                                                                                                                                                                                                                                  |

**NOTE:** Main area refers to the work area where the charging station is installed and the Robotic Mower can return automatically. In contrast, sub area refers to a work area where there is no path wide enough for the Robotic Mower to return to the charging station and it is necessary to move the Robotic Mower by carrying it by hand. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 19) in this manual.

4. Close the display cover.

Mowing starts. The LED blinks white during operation.

**NOTE:** The LED will blink for the time set in advance by the [LED] setting.

**NOTICE:** When closing the display cover, press down firmly until it clicks.

### Specifying the date and time to start mowing

Specify the date and time to perform mowing from the following setting item, and put the Robotic Mower into the stand-by state.

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Schedule]  
For the detailed setting method, refer to the section "Start Mowing Menu" (Page 21).

## Stopping mowing

There are two methods for stopping mowing as follows.

### Stop mowing and remain in place (Pause)

When the "STOP" button is pressed during operation, the display cover opens and mowing will pause.

► **Fig.16:** 1. "STOP" button 2. Display cover

### Stop mowing and return to the charging station (End)

1. Press the "STOP" button during operation, and then press the  button on the control panel.

► **Fig.17:** 1. "STOP" button 2. Display cover 3. Control panel

2. Select the desired option.

| Option                   | Details                                                                                                   |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stay at charging station | The Robotic Mower returns to and stays at the charging station.                                           |
| Schedule restart time    | The Robotic Mower returns once to the charging station, and then restarts mowing after the set time.      |
| Restart on schedule      | The Robotic Mower returns to the charging station, and then starts mowing at the scheduled date and time. |

3. Close the display cover.

**NOTICE:** When closing the display cover, press down firmly until it clicks.

# SETTING MENUS

Operate the three menu buttons and the keypad on the control panel to set the Robotic Mower in accordance with the application and purpose. This chapter introduces the setting contents in the six menus and their multiple sub menus.

**Top menu screen that appears after the power is turned on (except when starting up for the first time)**

► Fig.18

| Button                                                                            | Menu name    | What can be set using the sub menus                                                             | Reference page |
|-----------------------------------------------------------------------------------|--------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------|
|  | Start mowing | Mow by automatic operation and charging.                                                        | 19             |
|                                                                                   |              | Mow without automatic charging.                                                                 | 20             |
|                                                                                   |              | Start auto mowing at the desired timing. (Scheduled mowing is put on hold.)                     | 20             |
|                                                                                   |              | Mow in a spiral pattern.                                                                        | 20             |
|  | Park         | Return the Robotic Mower to the charging station.                                               | 20             |
|                                                                                   |              | Return the Robotic Mower to the charging station, and restart operation at the scheduled time.  | 21             |
|                                                                                   |              | Return the Robotic Mower to the charging station, and restart operation at the preset schedule. | 21             |
|  | Main menu    | Mowing preferences                                                                              |                |
|                                                                                   |              | Change and register the mowing area.                                                            | 21             |
|                                                                                   |              | Schedule mowing.                                                                                | 21             |
|                                                                                   |              | Determine the cutting height.                                                                   | 22             |
|                                                                                   |              | Navigation preferences                                                                          |                |
|                                                                                   |              | Set the guide signal active search period.                                                      | 22             |
|                                                                                   |              | Cut the grass near the boundary.                                                                | 22             |
|                                                                                   |              | Set the movement distance to the mowing start point.                                            | 23             |
|                                                                                   |              | Select the departure method from the charging station.                                          | 23             |
|                                                                                   |              | Adjust the departure angles from the charging station.                                          | 24             |
|                                                                                   |              | Adjust the width of offset navigation.                                                          | 24             |
|                                                                                   |              | Mow unmowed grass.                                                                              | 25             |
|                                                                                   |              | Security                                                                                        |                |
|                                                                                   |              | Set the alarm sounding time.                                                                    | 25             |
|                                                                                   |              | Change the PIN code.                                                                            | 25             |
|                                                                                   |              | Prevent wire signal interference.                                                               | 25             |
|                                                                                   |              | Protect the Robotic Mower from theft.                                                           | 26             |
|                                                                                   |              | Others                                                                                          |                |
|                                                                                   |              | Save/load user preferences.                                                                     | 26             |
|                                                                                   |              | Change the date and time settings.                                                              | 26             |
|                                                                                   |              | Change the display language.                                                                    | 26             |
|                                                                                   |              | Reset the user preferences.                                                                     | 27             |
|                                                                                   |              | Browse the product information.                                                                 | 27             |
|                                                                                   |              | Manage the LED on/off time.                                                                     | 27             |
|                                                                                   |              | Check the details of operation errors.                                                          | 27             |

## Start Mowing Menu

**CAUTION:** When starting up the Robotic Mower for the first time after installing the wires in the work area as advance preparation, be sure to have the Robotic Mower automatically depart once from the docked state with the charging station.

When the Robotic Mower automatically departs from the charging station, it saves the magnetic field in its memory and performs autonomous control so that docking operation is performed properly thereafter. If this task is not performed, the Robotic Mower may not execute docking properly when returning, or may otherwise not function properly.

Select and execute one of the following two methods to have the Robotic Mower automatically depart from the charging station.

- Dock the fully charged Robotic Mower with the charging station within the pre-scheduled operation time (or at any time when using the [Deactivate schedules] sub menu), and then issue the start instruction using the [Start mowing] menu. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 19).
- Tentatively register the departure method in the [Mower departing points] sub menu of the [Navigation preferences] menu, and perform test navigation. For details, refer to "Selecting the departure method from the charging station" (Page 23).

## Mowing with automatic operation and charging

[Top menu] > [Start mowing] > [Auto mowing]

The lawn of the main area enclosed by the boundary wire is mowed automatically. When this menu is selected, the Robotic Mower is automatically controlled according to the contents set by each menu. Even if the remaining battery capacity becomes low, the Robotic Mower can automatically repeat charging and continue to neatly mow the lawn within the area.

### About the main area

This is the mowing work area that has the charging station located within its boundary. The Robotic Mower continues to navigate randomly and mow the lawn within this area while repeatedly returning and departing centering on the charging station.

► Fig.19: 1. Main area 2. Charging station 3. Boundary wire

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

► Fig.20

2. Select [Auto mowing].

Press the  key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

3. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

## Mowing without automatic charging

### [Top menu] > [Start mowing] > [Mowing without charging]

The lawn of a sub area established separately from the main area is mowed automatically. As there is no path for coming and going with the main area, automatic charging is not possible in a sub area, yet automatic operation can continue within the preset time or until the remaining battery capacity runs out. This setting can also be used in the main area to perform mowing work for only the selected time when return to the charging station and charging is not needed.

### About the sub area

This is a separate mowing work area that is enclosed by the boundary wire but does not have a path wide enough for the Robotic Mower to pass to the main area. Mowing is performed automatically while detecting the wire signals, but automatic return to the charging station is not possible.

► Fig.21: 1. Main area 2. Charging station 3. Boundary wire 4. Path 5. Sub area

**NOTICE:** In order to operate the Robotic Mower in a sub area, move the Robotic Mower by hand from the main area to the sub area in advance.

**NOTICE:** To charge the Robotic Mower working in a sub area, temporarily stop the Robotic Mower and turn off the power, and then carry it to the main area. After moving the Robotic Mower, turn on the power again and manually connect it to the installed charging station.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

2. Select [Mowing without charging].

The option menu appears.

3. Select the desired option.

| Option              | Details                                                           |
|---------------------|-------------------------------------------------------------------|
| Until battery empty | Mows automatically until the remaining battery capacity runs out. |
| For 30 min          | Mows automatically for 30 minutes.                                |
| For 90 min          | Mows automatically for 90 minutes.                                |

Press the  key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

**NOTE:** When [Until battery empty] is executed, the Robotic Mower will stop at the point where the remaining battery capacity runs out. To charge the Robotic Mower, manually connect it to the charging station in the main area.

## Starting auto mowing at the desired timing (Putting scheduled mowing on hold)

### [Top menu] > [Start mowing] > [Deactivate schedules]

You can put pre-scheduled mowing work on hold for a certain period and have the Robotic Mower operate automatically at the necessary or convenient timing. The Robotic Mower normally executes and stops mowing according to a preset schedule, but selecting this menu lets you operate the Robotic Mower automatically even outside the scheduled times.

**NOTE:** Once the set period passes, the pre-registered schedule becomes enabled again and the Robotic Mower restarts work according to the preset schedule.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

2. Select [Deactivate schedules].

The option menu appears.

3. Select the desired option.

| Option       | Details                                                                   |
|--------------|---------------------------------------------------------------------------|
| For 24 hours | Puts the mowing work scheduled in the Robotic Mower on hold for 24 hours. |
| For 3 days   | Puts the mowing work scheduled in the Robotic Mower on hold for 3 days.   |

Press the  key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

4. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

**NOTE:** To stop the mowing work within the set period, operate the Robotic Mower manually such as by pressing the "STOP" button on the Robotic Mower or by using the [Park] menu, etc.

## Mowing in a spiral pattern

### [Top menu] > [Start mowing] > [Mowing - With spiral cutting]

Mowing starts in a spiral pattern from a point of concern within the area, such as a place where the grass is dense or where the grass height is uneven due to unmowed grass, etc. After navigating in a spiral pattern to mow the lawn intensively in a specific location, the Robotic Mower transitions to normal navigation and continues mowing the entire area.

### Normal path and spiral path

The Robotic Mower normally calculates its path automatically and navigates randomly in straight lines within the area to achieve an even lawn finish. However, you can prioritize and intensively mow a target area of concern to achieve a good finish by starting spiral cutting from a specific location, such as a place where the grass is dense, unmowed grass remains, or the grass grows faster than other places.

► Fig.22: 1. Normal path 2. Spiral path

1. Turn off its power switch and place the Robotic Mower in the location to start spiral cutting. Then turn on the power switch.

2. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

3. Select [Mowing - With spiral cutting].

The option menu appears.

4. Select the desired option.

| Option                  | Details                                                                                                                       |
|-------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing             | Executes spiral cutting in the main area, and when complete, continues mowing by automatic operation and charging.            |
| Mowing without charging | Executes spiral cutting, and when complete, continues auto mowing within the specified period and without automatic charging. |

Press the  key, and the message [Close the display cover to start mowing.] appears.

5. Close the display cover.

The Robotic Mower starts mowing.

## Park Preferences

**NOTE:** It is recommended to set the active search period for the guide signal to "0" (zero), if you do not install guide wires in your work area. It helps the Robotic Mower return to the charging station quickly. For details, refer to "Setting the active search period for the guide signal" (Page 22).

## Returning the Robotic Mower to the charging station

### [Top menu] > [Park] > [Stay at charging station]

The mowing work is stopped and the Robotic Mower is returned to the charging station.

1. Press the  button on the control panel.

The sub menu appears.

► Fig.23

2. Select [Stay at charging station].

Press the  key, and the message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.

3. Close the display cover.

The Robotic Mower returns to the charging station.

## Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the scheduled time

### [Top menu] > [Park] > [Schedule restart time]

The Robotic Mower is returned to the charging station, and then operation is restarted after the specified time.

1. Press the  button on the control panel.  
The sub menu appears.
2. Select [Schedule restart time].  
The entry screen appears.
3. Use the keypad and enter the desired time.  
► Fig.24

**NOTE:** You can enter a time to restart of 0 to 99 hours. The initial setting is 3 hours.

4. Press the  key to verify the entry.  
The message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.
5. Close the display cover.  
The Robotic Mower returns to the charging station.

## Returning the Robotic Mower to the charging station and restarting operation at the preset schedule

### [Top menu] > [Park] > [Restart on schedule]

The Robotic Mower is returned to the charging station, and then operation is restarted at the preset mowing schedule. The Robotic Mower continues to stand by after returning to the charging station, and then automatically departs from the station to meet the next preset mowing schedule.

**NOTE:** If the Robotic Mower is not sufficiently charged, it will not start mowing even if the preset schedule approaches. Mowing will restart once charging is complete.

**NOTE:** The schedule displayed on the screen cannot be created, changed, or deleted from this menu. To adjust the schedule, select [Schedule] in the [Mowing preferences] menu and redo the settings.

1. Press the  button on the control panel.  
The sub menu appears. The mowing schedule is displayed next to [Restart on schedule]. The displayed date and time are the next planned restart schedule after the Robotic Mower has returned to the charging station.
2. Select [Restart on schedule].  
Confirm the displayed start schedule and continue with the setting.  
► Fig.25: 1. Next planned restart schedule

Press the  key, and the message [Close the display cover to return to the charging station.] appears.

3. Close the display cover.  
The Robotic Mower returns to the charging station.

## Mowing Preferences

### Changing and registering the mowing area

#### [Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Mowing area]

This is used to change the mowing area size registered when the Robotic Mower was started up for the first time, or to register the size of a new mowing area. The Robotic Mower figures out the optimal mowing process and efficiently mows the lawn based on the mowing area information set here.

**NOTICE:** Set an appropriate mowing area. If the set value deviates greatly from the actual area, there may be unmowed places, etc.

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
  2. Select  displayed on the screen.  
► Fig.26
- The sub menu appears.
3. Select [Mowing area].  
► Fig.27

4. Use the keypad and select the size range of your mowing area.  
► Fig.28: 1. Triangular arrow marks

**NOTE:** When triangular arrow marks are displayed next to the option, press the     keys to switch the option display. When the desired option appears, press the  key to verify the selection.

5. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

### Scheduling mowing

#### [Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Schedule]

Set a week's mowing schedule in advance to perform mowing in accordance with the weather and lifestyle patterns. An appropriate work plan will also stabilize the mowing frequency and maintain the lawn in good condition for a longer time.

**CAUTION:** Draw up daily and weekly work schedules during closed and unattended hours. Prepare schedules to avoid a chance to encounter nocturnal animals. Someone nearby or wild animals might be harmed by mowing operations.

**NOTE:** Find well-balanced schedules to avoid heavy mower traffic that causes lawn compaction. Turn long mowing hours into scheduled time blocks so the traffic can be redirected to give worn-down areas a break.

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
2. Select  displayed on the screen.  
The sub menu appears.
3. Select [Schedule].  
The weekly schedule setting screen appears.
4. Use the keypad to select the day to set the schedule.  
Press the   keys to highlight the desired day and then press the  key.  
You can select multiple days at once. An underline is displayed below the selected day(s).  
► Fig.29: 1. Day selection indication 2. Time period when mowing work is scheduled 3. Time period when mowing work is not scheduled

**NOTE:** When the days are selected and the detailed time schedule is set, the registered work timetable for each day is displayed. Time periods without a schedule set appear white.

5. Select [Time schedule].  
The time schedule setting screen appears.
6. Select the desired option.

| Option        | Details                                                                                                                                                                                          |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours | The Robotic Mower operates all day long. When this option is selected, a check mark appears in the [Schedule 1:] checkbox and [00:00] - [24:00] is displayed.                                    |
| Park 24 hours | The Robotic Mower remains parked all day long. When this option is selected, the check marks are removed from the [Schedule 1:] and [Schedule 2:] checkboxes and [00:00] - [00:00] is displayed. |
| Schedule 1:   | The Robotic Mower operates at the set time.                                                                                                                                                      |
| Schedule 2:   | The Robotic Mower operates at the set time.                                                                                                                                                      |

► Fig.30

#### Setting schedules

- (1) Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the schedule option to be set.
- (2) Use the     keys to highlight the hour or minute entry field to be set.
- (3) Use the keypad and enter the time.
- (4) Repeat steps 2 and 3 to enter all the hour and minute entry fields.



**NOTICE:** To enable a schedule setting, be sure to place a check mark in the checkbox.

**NOTICE:** The times entered to [Schedule 1:] and [Schedule 2:] cannot overlap.

7. Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

## Recommended operating duration time for a selected mowing area

The table shows benchmark run time suggested for your mowing area size category. Design your own daily and weekly schedules according to your needs.

| Mowing area size (m <sup>2</sup> ) | Weekly working days (days) | Daily working hours (hours) | Time table examples |
|------------------------------------|----------------------------|-----------------------------|---------------------|
| 500                                | 5                          | 5                           | 07:00 - 12:00       |
|                                    | 7                          | 3.5                         | 07:00 - 10:30       |
| 750                                | 5                          | 7.5                         | 07:00 - 14:30       |
|                                    | 7                          | 5.5                         | 07:00 - 12:30       |
| 1,000                              | 5                          | 10                          | 07:00 - 17:00       |
|                                    | 7                          | 7                           | 07:00 - 14:00       |
| 1,500                              | 5                          | 14.5                        | 07:00 - 21:30       |
|                                    | 7                          | 10.5                        | 07:00 - 17:30       |
| 2,000                              | 5                          | 19.5                        | 04:00 - 23:30       |
|                                    | 7                          | 14                          | 07:00 - 21:00       |
| 2,500                              | 6                          | 20                          | 03:00 - 23:00       |
|                                    | 7                          | 17.5                        | 05:00 - 22:30       |
| 3,000                              | 7                          | 21                          | 02:00 - 23:00       |
| 3,500                              | 7                          | 24                          | 00:00 - 24:00       |

## Determining the cutting height

[Top menu] > [Main menu] > [Mowing preferences] > [Cutting height]

Set the cutting height manually or by using the auto function. The Robotic Mower automatically adjusts the blade height according to the set grass height.

**NOTICE:** Mowing long grass to a short length all at once may cause the grass to die, or the cut grass may block up inside the Robotic Mower.

**NOTE:** Do not try to cut long grass all at once. Instead, mow the lawn in steps, leaving a day or two between mowing sessions, until the lawn becomes evenly short. Lawn clippings would be no longer than 5 mm in a single mowing session. The damage and burden on the lawn can be reduced to maintain a beautiful lawn finish by setting an appropriate grass height and mowing frequency.

**NOTE:** The maximum cutting height setting value for the Robotic Mower is 60 mm. If the grass height at the start of mowing exceeds this maximum value, cut the excess grass with a Makita lawn mower or other machine before using the Robotic Mower.

► Fig.31

1. Press the button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Cutting height].

The menu selection screen appears.

4. Select the desired menu.

| Menu                | Details                                                                                                                          |
|---------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Manual (consistent) | This sets a consistent cutting height.                                                                                           |
| Auto                | By entering the grass heights at the start and end of mowing, the Robotic Mower automatically adjusts the blade height in steps. |

The cutting height entry screen appears.

5. Use the keys to adjust the cutting height.

When the desired height is displayed on the screen, press the key to verify the setting. When there are multiple entry fields, select all the values and then press the key.

[Manual (consistent)] menu entry screen

► Fig.32

[Auto] menu entry screen

► Fig.33: 1. Grass height at work start 2. Target grass height

6. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

## Navigation Preferences

**CAUTION:** When starting up the Robotic Mower for the first time after installing the wires in the work area as advance preparation, be sure to have the Robotic Mower automatically depart once from the docked state with the charging station.

When the Robotic Mower automatically departs from the charging station, it saves the magnetic field in its memory and performs autonomous control so that docking operation is performed properly thereafter. If this task is not performed, the Robotic Mower may not execute docking properly when returning, or may otherwise not function properly.

Select and execute one of the following two methods to have the Robotic Mower automatically depart from the charging station.

- Dock the fully charged Robotic Mower with the charging station within the pre-scheduled operation time (or at any time when using the [Deactivate schedules] sub menu), and then issue the start instruction using the [Start mowing] menu. For details, refer to "Start Mowing Menu" (Page 19).
- Tentatively register the departure method in the [Mower departing points] sub menu of the [Navigation preferences] menu, and perform test navigation. For details, refer to "Selecting the departure method from the charging station" (Page 23).

## Setting the active search period for the guide signal

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Active search period for guide wire]

Set the period that the Robotic Mower actively searches for the control signal from the guide wire.

**NOTE:** When returning to the charging station, the Robotic Mower detects the signal transmitted from the guide wire, and follows that signal to efficiently trace the return path to the station.

**NOTE:** If the signal from the guide wire cannot be detected within the active search period, operation switches to search over a wide range including the signal from the boundary wire, and the Robotic Mower returns to the charging station according to the detected control signal.

**NOTE:** It is recommended to set the active search period for the guide signal to "0" (zero), if you do not install guide wires in your work area.

1. Press the button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Active search period for guide wire].

► Fig.34

The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the desired search period.

► Fig.35

**NOTE:** You can enter an active search period of 0 to 10 min. The initial setting is 10 min. If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the key.

## Cutting the grass near the boundary

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Boundary overreach]

Adjust the distance by which the Robotic Mower is to exceed the boundary wire in order to neatly cut the grass near the boundary.

## Movement of the Robotic Mower near the boundary

When the Robotic Mower approaches the boundary wire installed around the mowing area, it detects the signal from the wire and prepares to change direction. When boundary overreach is set, the Robotic Mower mows up to a certain distance outside the wire, and then returns to within the boundary, automatically turns, and continues mowing. By setting an appropriate boundary overreach, you can achieve a good lawn finish without leaving grass unmowed near the boundary.

► **Fig.36:** 1. Boundary wire 2. Boundary overreach 3. Wire signal 4. Mowing path

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Boundary overreach].

The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the distance by which the Robotic Mower is to reach over the boundary wire.

► **Fig.37**

**NOTE:** You can enter an overreach distance of 20 to 50 cm.

**NOTE:** If a value that is below the setting range is entered, the message [Invalid input.] appears. Select [OK] and then press the  key. The entry screen appears again.

**NOTE:** If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

## Setting the movement distance to the mowing start point

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Departure position]

Set the movement distance until the Robotic Mower starts mowing after departing from the charging station. The Robotic Mower initially moves away from the charging station without mowing, and then starts mowing after moving for the distance set here.

## Why is it necessary to move to the mowing start point?

When the Robotic Mower departs from the charging station, it does not start mowing immediately, and instead starts mowing after moving a certain distance from the station. This is because setting a slightly distant work start position enables to avoid overlapping or biased work paths, and to more efficiently reach difficult-to-access areas.

► **Fig.38:** 1. Charging station 2. Work start position 3. Movement distance

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Departure position].

The entry screen appears.

4. Use the keypad and enter the distance that the Robotic Mower is to move before starting mowing.

► **Fig.39**

**NOTE:** You can enter a departure position of 80 to 300 cm.

**NOTE:** If a value that is below the setting range is entered, the message [Invalid input.] appears. Select [OK] and then press the  key. The entry screen appears again.

**NOTE:** If a value that exceeds the setting range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

5. Press the  key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

## Selecting the departure method from the charging station

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Mower departing points]

Set how the Robotic Mower is to depart from the charging station and start mowing. You can register and adjust the execution priority of up to five different departure methods, including the type of wire signal to follow and the movement distance to the mower departing points when departing from the station.

## Skillfully combining multiple mower departing points

In addition to starting mowing by departing directly from the charging station, the Robotic Mower can also move away from the station along the boundary wire or guide wire for a certain distance and then start work from that point. By combining multiple departure methods in accordance with the shape and layout of the work area, you can avoid overlapping or biased work paths, arrive directly to areas that are difficult to access by normal navigation, and achieve an even lawn finish over the entire area.

► **Fig.40:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire 4. Mower departing points

**NOTICE:** Dock the Robotic Mower with the charging station before setting the departure methods.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Mower departing points].

The menu selection screen appears.

4. Select the number of the profile to register the departure method.

► **Fig.41:** 1. Forwards to left along boundary wire 2. Forwards to right along boundary wire 3. Forwards along guide wire 1 4. Forwards along guide wire 2

The option menu appears.

5. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

| Option              | Details                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|---------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace:      | Select the type of wire that the Robotic Mower is to trace after departing from the charging station. Use the   keys to display the desired wire type. To depart directly from the charging station without tracing a specific wire, select [--]. |
| Departure position: | Enter the distance that the Robotic Mower is to move from the station before starting the mowing work. You can enter a distance of 0 to 800 m.                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Probability         | Enter the probability of executing the set profile as a percentage.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |

► **Fig.42:** 1. Maximum probability value that can be entered

**NOTE:** The maximum probability value that can be entered for each profile is displayed to the left of the probability entry field. Enter a value of the displayed maximum value or less. If a value that exceeds the range is entered, it is automatically replaced with the maximum value.

6. Select [Test] and execute test operation before registering the settings.

Follow the message displayed on the screen and complete the test operation.

If the test operation results are unsatisfactory, redo the settings.

**NOTE:** To register the distance setting after test navigation, save the test report by following the instructions on the screen. Then press the  key to complete the registration after the message [Saved successfully.] appears. When this registration is complete, the screen returns to the menu selection screen.

**NOTE:** The Robotic Mower stops automatically near the mower departing point after the test navigation. To redo the settings or register a new profile, manually dock the Robotic Mower to the charging station again.

**NOTE:** To skip the test navigation, select [Verify] and register the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

7. Repeat steps (4) through (6) and register up to five profiles as necessary.

## Adjusting the departure angles from the charging station

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Departure angles]

Set the departure angles when the Robotic Mower departs directly from the charging station. Assuming the docking contact point, facing the charging station, as 0° (12 o'clock), you can set two departure angle ranges between 90° (3 o'clock) to 270° (9 o'clock) in the clockwise direction. You can adjust the execution priority of each departure angle.

### What is the "probability" that determines the execution priority?

The probability obtained when setting the departure method and departure angles from the charging station expresses the possibility of the Robotic Mower prioritizing operation based on the set contents as a percentage.

For example, if 25% and 75% are entered as the probabilities for ranges 1 and 2 when setting the departure angles, there is a 25% probability that the Robotic Mower will depart at an arbitrary angle within range 1.

► **Fig.43:** 1. Departure angle range 1 2. Departure angle range 2 3. Charging station

### The total of the "Probability" setting values is 100%

The Robotic Mower considers the total of the probabilities entered with the two sub menus [Mower departing points] and [Departure angles] to be 100%, and appropriately allocates the methods and angles for departing from the charging station.

For example, if three departure methods are registered with the sub menu [Mower departing points] and the probability for each is set to 20%, the total probability is 60%. The remaining 40% probability is allocated to the execution priority of the departure angle ranges 1 and 2 set by the sub menu [Departure angles]. Here, if 50% and 50% are input as the probabilities for the departure angle ranges 1 and 2, the remaining 40% probability is allocated 50% each for ranges 1 and 2. Therefore, in terms of total probability, the execution priority of departure angle ranges 1 and 2 are calculated as 20% and 20%, respectively.

As a result, the Robotic Mower randomly executes the three departure methods registered with the sub menu [Mower departing points] and the two departure angles registered with the sub menu [Departure angles] with a respective probability of 20% each.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Departure angles].

The option menu appears.

4. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

Exit ranges can be set at between 90° and 270°.

| Option        | Details                                                                                                                 |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Exit range 1: | Enter the 1st angle range for the Robotic Mower to depart from the charging station. (You can also set just one range.) |
| Exit range 2: | Enter the 2nd angle range for the Robotic Mower to depart from the charging station.                                    |
| Probability   | Enter the probability of the Robotic Mower departing within each set angle range as a percentage.                       |

► **Fig.44:** 1. Exit range 1 (1st angle range) 2. Exit range 2 (2nd angle range) 3. Probability

### Setting the departure angles

(1) Use the     keys to highlight the angle and probability entry fields to be set.

(2) Use the keypad and enter the angles and probability.

(3) Repeat steps 1 and 2 and enter all the entry fields.

**NOTE:** When entering only [Exit range 1:], the execution probability is automatically set to 100%.

**NOTE:** When only [Exit range 1:] is entered, the execution probability of [Exit range 1:] cannot be changed. When entry to [Exit range 2:] is started after entering [Exit range 1:], the execution probability of [Exit range 1:] can be changed.

**NOTE:** Finish entry to [Exit range 1:] before setting [Exit range 2:]. It is not possible to enter only [Exit range 2:].

**NOTE:** The execution probability of [Exit range 2:] is automatically calculated so that the total with the execution probability of [Exit range 1:] is 100%. The execution probability of [Exit range 1:] is subtracted from 100%, and the remainder probability is automatically displayed as the execution probability of [Exit range 2:].

5. Select [Verify] and register the settings.

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

## Adjusting the width of offset navigation

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Line trace offset]

The width of the path when navigating along the boundary wire and guide wire is offset within the setting range.

### What is offset navigation?

The Robotic Mower moves along the various wires while detecting the signals from the wires. Offset navigation intentionally shifts this movement path little by little from each reference wire to prevent the wheels from repeatedly passing over the same part of the lawn. The Robotic Mower moves while offsetting the path randomly within the range of the set value, enabling to reduce the burden on the lawn on specific paths.

► **Fig.45:** 1. Charging station 2. Boundary wire 3. Guide wire 4. Outer edge reference line 5. Widths of offset navigation

**NOTE:** When there is a narrow path within the work area, consider the maximum offset width that will let the Robotic Mower pass.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

**NOTE:** If the menu is not displayed, use the   keys to scroll the screen.

3. Select [Line trace offset].

The option menu appears.



4. Select the checkbox of the wire name to set the offset path.

| Option    | Details                                                                                                                                                     |
|-----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G1:       | This sets the offset relative to the reference path of the 1st guide wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path. |
| G2:       | This sets the offset relative to the reference path of the 2nd guide wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path. |
| Boundary: | This sets the offset relative to the reference path of the boundary wire. The larger the offset value, the wider the offset range from the reference path.  |

► **Fig.46**

When a check mark is placed in the checkbox, the offset entry field is automatically highlighted.

5. Use the keypad and enter the desired conditions to the option format fields displayed on the screen.

► **Fig.47**

You can enter an offset value of 0 to 9. The following table shows the approximate range of the actual navigation widths for the offset values. The actual range of the navigation widths given in the table may differ according to the work environment and other conditions.

Offset value and navigation width correspondence table

| Offset value | Navigation width | Offset value | Navigation width |
|--------------|------------------|--------------|------------------|
| 0            | 55 cm            | 5            | 110 cm           |
| 1            | 90 cm            | 6            | 115 cm           |
| 2            | 95 cm            | 7            | 120 cm           |
| 3            | 100 cm           | 8            | 125 cm           |
| 4            | 105 cm           | 9            | 130 cm           |

**Image of navigation width fluctuation**

- **Fig.48:** 1. Boundary wire 2. Outer edge reference line  
3. Navigation width fluctuation range 4. 55 cm 5. 110 cm  
6. 130 cm

**NOTE:** The line where the right face of the Robotic Mower reaches over the boundary wire by about 20 cm to the outside is the outer edge reference line. The navigation width fluctuates toward the inside with the outer edge reference line as zero.

6. Select [Verify] and register the settings.

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

## Mowing unmowed grass

[Top menu] > [Main menu] > [Navigation preferences] > [Spiral cutting]

When the Robotic Mower detects an area with long or dense grass, etc. during the mowing work, it navigates that area in a spiral pattern to intensely mow the grass. Mowing areas with dense grass in a spiral pattern enables to efficiently achieve a neat lawn finish.

## Finding spots with dense grass

The Robotic Mower finds areas with dense grass and unmowed lawn by sensitively detecting the load when cutting the grass. When such a specific area is found, the Robotic Mower navigates in a spiral pattern from that point toward the outside and intensively mows the grass to efficiently achieve a neat and even lawn finish.

- **Fig.49:** 1. Area with dense grass 2. Spiral path

**NOTE:** The Robotic Mower executes spiral cutting one time per charge. When the Robotic Mower departs the charging station after charging is complete, it first performs normal mowing work continuously for about 30 minutes. When dense or unmowed grass, etc. is detected after that, operation switches to spiral cutting centering on that spot, and then after intensively mowing the grass, the mowing work continues with normal navigation again.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

**NOTE:** If the menu is not displayed, use the / keys to scroll the screen.

3. Select [Spiral cutting].

The option menu appears.

4. Select the desired option.

Select the checkbox in front of the option, and then press the ☒ key.

| Option         | Details                          |
|----------------|----------------------------------|
| Spiral cutting | Enables the spiral cutting mode. |

► **Fig.50**

5. Select [Confirm] and register the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

## Security Preferences

### Setting the alarm sounding time

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Alarm duration]

Set the duration of the alarm that sounds for various notification or when an error occurs.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the PIN code.

► **Fig.51**

The sub menu appears.

4. Select [Alarm duration].

► **Fig.52**

The entry screen appears.

5. Use the keypad and enter the desired time.

► **Fig.53**

**NOTE:** You can enter an alarm duration of 1 to 99 min. The initial setting value is 10 min.

6. Press the ☒ key to verify the entry.

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

### Changing the PIN code

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Change PIN code]

This is used to change the currently used PIN code to a new code.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the currently used PIN code.

The sub menu appears.

4. Select [Change PIN code].

The entry screen appears.

5. Use the keypad and enter the new PIN code.

► **Fig.54**

6. Enter the new PIN code again for confirmation.

When the message [The PIN code has been changed.] appears, press the ☒ key.

### Preventing wire signal interference

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Change wire signal]

Change a channel for sending wire signals when it interferes with signals from adjacent work areas.

**NOTICE:** Dock the Robotic Mower with the charging station before changing the channel.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the PIN code.

The sub menu appears.

4. Select [Change wire signal].

The option menu appears.

5. Use the keypad and select a new channel code.

► **Fig.55**

**NOTE:** A mark is displayed next to the currently used channel code. (The initial value is [Channel 1].) When changing the channel, select a channel without the mark displayed.

6. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Dock the mower to the charging station.] appears, select [Confirm] and press the ☒ key.

When the message [Completed.] appears, press the ☒ key.

## Protecting the Robotic Mower from theft

[Top menu] > [Main menu] > [Security] > [Anti-theft]

Prevent theft and improper use of the Robotic Mower by setting the operation lock and notification function.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The PIN code entry screen appears.

3. Use the keypad and enter the PIN code.

The sub menu appears.

4. Select [Anti-theft].

The option menu appears.

5. Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the desired option.

You can select multiple options.

| Option               | Details                                                                                                                             |
|----------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stopped: PIN         | When the Robotic Mower is forcibly stopped, PIN code entry is necessary to restart operation.                                       |
| Stopped: PIN & Alarm | When the Robotic Mower is forcibly stopped, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation.                  |
| Lifted: PIN & Alarm  | When the Robotic Mower is lifted up, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation.                         |
| Tilted: PIN & Alarm  | When the Robotic Mower is tilted by a certain angle or more, the alarm sounds and PIN code entry is necessary to restart operation. |

6. Select [Verify] and register the setting.

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

## Other Settings

### Saving/loading user preferences

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Save and load preferences]

You can save up to three preferred settings you create and customize in the setting menus and load them at any time. This allows to use a range of user preferences to switch according to the work area and environment.

**NOTE:** A certain range of items (e.g., date and time, PIN code and so on, set on the initial setting screen) cannot be saved and loaded.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Save and load preferences].

► **Fig.56**

The menu selection screen appears.

4. Select the desired menu.

| Menu | Details                                          |
|------|--------------------------------------------------|
| Load | Loads saved user preferences.                    |
| Save | Saves the user preferences currently being used. |

The option menu appears.

5. Select the user preference load source or the save destination option name.

► **Fig.57**

**NOTE:** [Listed now] is displayed to the right of options with user preferences already registered.

6. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Are you sure?] appears, select [Yes] and press the ☒ key.

## Changing the date and time settings

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Date and time]

This is used to adjust or change the date and time set in the Robotic Mower.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Date and time].

The menu selection screen appears.

4. Use the     keys to select the desired menu option.

Select and display the desired format on the screen.

| Menu         | Option details                                                                        |
|--------------|---------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format: | Selects the date format from [Year/Month/Day], [Month/Day/Year], or [Day/Month/Year]. |
| Time format: | Switches the time format between [12 hours] or [24 hours].                            |

► **Fig.58**

5. Select [Next].

The date and time entry screen appears.

6. Use the keypad and enter the desired date and time.

► **Fig.59**

### Entering the date and time

- (1) Use the     keys to highlight the date or time entry field to be set.

- (2) Use the keypad and enter the year, month, and day or the time.

- (3) Repeat steps 1 and 2 and enter all the entry fields to be changed.

7. Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

## Changing the display language

[Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Language]

This is used to change the language displayed on the LCD screen.

1. Press the  button on the control panel.

The [Main menu] appears.

2. Select  displayed on the screen.

The sub menu appears.

3. Select [Language].

The language selection screen appears.

4. Select the desired language.

The display language of the language selection screen changes.

When the message [Saved successfully.] appears, press the ☒ key.

## Resetting the user preferences

### [Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Reset all settings]

This is used to reset all saved user preferences and return them to the initial state.

**NOTICE:** Some information and settings entered when starting up the Robotic Mower for the first time, such as the date and time and the PIN code, are not reset.

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
2. Select  displayed on the screen.  
The sub menu appears.
3. Select [Reset all settings].  
The PIN code entry screen appears.
4. Use the keypad and enter the PIN code.
5. Follow the message displayed on the screen and complete the setting.

When the message [Completed.] appears, press the  key.

## Browsing the product information

### [Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Information]

This displays the latest product information, such as the cumulative work time and the software version information.

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
2. Select  displayed on the screen.  
The sub menu appears.
3. Select [Information].

**NOTE:** After browsing the information, you can return to an upper menu screen by pressing the  key or the  button. Press the  key to return to the [Others] sub menu screen, or the  button to return to the [Main menu] screen.

## Managing the LED on/off time

### [Top menu] > [Main menu] > [Others] > [LED]

This is used to control the on and off times of the LED lamp on the top of the Robotic Mower. For details on the LED lamp, refer to "Lamp lighting" (Page 17).

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
2. Select  displayed on the screen.  
The sub menu appears.

**NOTE:** If the menu is not displayed, use the / keys to scroll the screen.

3. Select [LED].  
The on/off schedule setting screen appears.
4. Select the desired option.

| Option      | Details                                                                                                                                                                        |
|-------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON   | The LED is always on. When this option is selected, a check mark is placed in the [Schedule 1:] checkbox and [00:00] - [24:00] is displayed.                                   |
| Always OFF  | The LED is always off. When this option is selected, the check marks are removed from both the [Schedule 1:] and [Schedule 2:] checkboxes, and [00:00] - [00:00] is displayed. |
| Schedule 1: | The LED is on within the set time range.                                                                                                                                       |
| Schedule 2: | The LED is on within the set time range.                                                                                                                                       |

► Fig.60

## Setting schedules

- (1) Use the keypad and place a check mark in the checkbox of the schedule option to be set.
- (2) Use the /// keys to highlight the hour or minute entry field to be set.
- (3) Use the keypad and enter the time.
- (4) Repeat steps 2 and 3 to enter all the hour and minute entry fields.

**NOTICE:** To enable a schedule setting, be sure to place a check mark in the checkbox.

**NOTICE:** The times entered to [Schedule 1:] and [Schedule 2:] cannot overlap.

5. Select [Verify].

When the message [Saved successfully.] appears, press the  key.

## Checking the details of operation errors

### [Top menu] > [Main menu] > [Others] > [Error message]

This displays the most recent error messages, including the details, reported to the Robotic Mower.

1. Press the  button on the control panel.  
The [Main menu] appears.
2. Select  displayed on the screen.  
The sub menu appears.

**NOTE:** If the menu is not displayed, use the / keys to scroll the screen.

3. Select [Error message].  
The Robotic Mower searches for the error information and displays a list of the reported error codes in order from the newest.
4. Select an error code to check the details.  
► Fig.61

The error details screen appears.

5. Check the date and time that the error occurred and the error message contents.  
► Fig.62

**NOTE:** After browsing the information, you can return to an upper menu screen by pressing the  key or the  button. Press the  key to return to the [Others] sub menu screen, or the  button to return to the [Main menu] screen.

# MAINTENANCE

**⚠CAUTION:** Always make sure that the power switch of the Robotic Mower is turned off before performing inspection or maintenance. In addition, be sure to unplug the AC adapter from the power outlet when performing maintenance on the charging station.

**⚠CAUTION:** Always wear gloves and protective eyewear when performing inspection and maintenance. Otherwise, injury may result.

To maintain product SAFETY and RELIABILITY, repairs, any other maintenance or adjustment should be performed by Makita Authorized or Factory Service Centers, always using Makita replacement parts.

## Cleaning

**NOTICE:** Never use gasoline, benzene, thinner, alcohol or the like. Discoloration, deformation or cracks may result.

**NOTICE:** Periodically clean the machine. Grass clippings may accumulate in the chassis or the charging station.

**NOTICE:** Do not wash the machine with a high pressure washer. Doing so may result in damage or breakdown.

## Cleaning the Robotic Mower

**⚠CAUTION:** Be careful not to injure yourself with the blades when cleaning the mower blades and surrounding areas.

**⚠CAUTION:** Be careful not to get your hands or other objects caught between the top cover and chassis or to injure your hands on the edges of the top cover when attaching and removing the top cover.

Wipe clean the surface of the top cover and the underside of the chassis with a dry cloth or a cloth dampened with diluted neutral detergent. Completely wipe away any dirt and clippings that have accumulated on and around the wheels.

► Fig.63

**NOTE:** Wash with water if very dirty. After washing with water, it is recommended to let the machine dry thoroughly before restarting.

Grass clippings may accumulate between the top cover and the chassis. Follow the procedure below to remove the top cover and also clean the upper part of the chassis.

► Fig.64: 1. Top cover 2. Chassis 3. Rubber retainer 4. Slider shaft

While holding down the display cover, lift up and disengage the parts of the top cover indicated in the illustration one by one.

► Fig.65: 1. Top cover 2. Display cover

**NOTE:** Make sure that there are no obstacles around when removing the top cover.

**NOTE:** The top cover and chassis are firmly connected in three locations. Pull up the top cover strongly until the rubber retainers inside the top cover disengage from the slider shafts of the chassis.

When returning the top cover to its original condition, align the rubber retainers of the top cover with the slider shafts of the chassis and press down strongly.

► Fig.66

**NOTE:** Check if the top cover is correctly attached to the chassis by lifting the front and side parts of the top cover. Incorrect attachment may result in detection failure of the sensors.

## Cleaning the charging station

Clean away any dirt or clippings that have accumulated on the terminal and base of the charging station.

► Fig.67: 1. Charging terminal 2. Station base

## Inspecting the mower blades

Follow the procedure below and inspect once per week.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower and turn it upside down.

► Fig.68

2. Inspect the condition of the mower blades and the rotation of the blade base.

Check the following points.

- Does the blade base rotate smoothly?
- Are the mower blades excessively worn, cracked, chipped, or bent, etc?

### Blade base and mower blades

► Fig.69: 1. Normal 2. Worn (A: 17.5 mm or less) 3. Cracked 4. Chipped 5. Bent 6. Blade base

3. Inspect the condition of the mower blade fixing screws.

Follow the procedure in the section "Replacing the mower blades" (Page 28) to remove the fixing screws, and check the condition of the fixing screws.

### Mower blade fixing screw

► Fig.70: 1. Normal 2. Worn 3. Fixing screw

**NOTE:** If no particular abnormality is observed in weekly inspections, lengthen the inspection interval.

**NOTE:** The mower blade life will vary according to the operating environment. In particular, conditions such as the following will shorten the life.

- Long mowing time
- Wide work area
- Grass with thick stems and leaves
- High seasons for grass growth
- Dirt, sand, or other matter adhered to the grass

## Replacing the mower blades

**⚠WARNING:** Replace the mower blades according to the procedure in this manual. If replacement is done by a different method, accident or injury may result.

**⚠CAUTION:** Always wear protective eyewear and gloves when replacing the mower blades.

**⚠CAUTION:** Perform the replacement work on a level and stable surface.

**NOTICE:** Replace the mower blades approximately 2 to 6 weeks. The replacement timing will vary according to the mowing frequency and the condition of the grass.

**NOTICE:** There are three mower blades. Replace all three blades at once. Even if only one mower blade is damaged, replace all three blades.

**NOTICE:** The following tools are necessary for mower blade replacement. Prepare these tools in advance.

- Screwdriver (plus) (Used to remove and attach the blades)
- Φ6 mm metal rod or screwdriver with a length of 160 mm or more (Used to fix the blade base)

If the mower blades are excessively worn, cracked, chipped, bent, etc., or the mower blade fixing screws are worn, follow the procedure below and replace them.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower and turn it upside down.

2. Fix the blade base.

Align the holes of the skid plate, blade base, and blade cover and then insert the metal rod. If the blade base does not rotate, the fixing is complete.

► Fig.71: 1. Metal rod 2. Skid plate 3. Blade base 4. Blade cover

3. Remove the mower blades.

Use the plus screwdriver and remove the screws fixing the mower blades.

► Fig.72: 1. Screw 2. Mower blade

**NOTE:** Hold the mower blade with your fingers when removing the screw. Otherwise, the mower blade may fall into the gap between the top cover and the chassis.

#### 4. Attach the new mower blades.

Use the screws supplied with the new mower blades. After attachment, check that the mower blades rotate around the screws.

► Fig.73

**NOTICE:** Be sure to observe the following items to prevent the mower blades from falling off.

- Use the screws supplied with the mower blades. (Do not reuse the removed screws)
- Firmly tighten the screws so that they are not loose.

5. Remove the metal rod fixing the blade base, and return the upside-down Robotic Mower to its original condition.

► Fig.74: 1. Metal rod

**NOTE:** After replacing the mower blades, remember to turn on the power switch of the Robotic Mower when restarting.

## Periodic inspections

Periodically check the following points.

| Inspection site              | Check item                                                                   | Countermeasures                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | Inspection frequency                                      |
|------------------------------|------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| Robotic Mower                | Is there any abnormality with the mower blades?                              | If mowing cannot be performed well, turn off the power switch, check the mower blades for wear, cracks, or chips, and replace the mower blades if necessary.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Once per week                                             |
|                              | Is the Robotic Mower traveling stable?                                       | If the Robotic Mower travels unstable, turn off the power switch and check if there is any damage to the wheels and axles or if any foreign objects are caught or rubbish and dirt has accumulated on the wheels and axles. If the problem is not resolved, contact our sales office.                                                                                                                                                                                                                                   | Once per month                                            |
|                              | Is abnormal sound produced?                                                  | If abnormal sound is produced, turn off the power switch and check if there are any foreign objects caught in the rotating parts of the wheels and the mower blades. If the problem is not resolved, contact our sales office.                                                                                                                                                                                                                                                                                          | Once per month                                            |
|                              | Can docking be performed correctly?                                          | If docking cannot be performed, turn off the power switch, move the Robotic Mower by hand, and check whether proper docking with the charging station is possible. If proper docking is not possible, check the following points.<br>- Remove any obstacles from near the wheels.<br>- Attach the top cover correctly. (The top cover should be fixed in three places)<br>- If the ground under the station base is uneven, smooth it.                                                                                  | Once per month                                            |
| Charging station             | Is the station indicator lighted green?                                      | If it is lighted or blinking red or off, the Robotic Mower will be unable to execute mowing. Check the following points and take the appropriate countermeasures.<br>- Is the AC adapter connected properly to a power outlet?<br>- Is the cabtire cable connected properly to the AC adapter and the charging station?<br>- Are the boundary wire connectors connected properly to the charging station?<br>- Are couplers attached on the boundary wire connected properly?<br>- Is the boundary wire broken partway? | When the LED of the Robotic Mower lights up or blinks red |
|                              | Is the charging station properly fixed?                                      | If the charging station moves, retighten the screw pegs with the hex wrench 6.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | Once per week                                             |
|                              | Has foreign matter adhered to the terminals?                                 | Some adhered matter may hinder proper communication and charging. Clean away any dirt on the charging terminal and other terminals.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Once per week                                             |
|                              | Is the guide wire protruding from the station base?                          | If the guide wire protrudes from the groove of the station base, insert it again.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | Once per week                                             |
| AC adapter and cabtire cable | Are the power plug and connection terminals inserted firmly all the way?     | If a power outlet or connection terminal insertion is loose, insert it again.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | Once per month                                            |
|                              | Are the cables damaged?                                                      | If a cable sheath is peeled or severely damaged, contact our sales office.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | Once per month                                            |
| Work location                | Are any foreign objects present?                                             | Clear away any objects that may damage the mower blades or get caught in the rotating parts of the Robotic Mower. (Small stones, sticks, rubbish, string-like objects, etc.)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Once per month                                            |
|                              | Is there any change in the work environment?                                 | Take the following countermeasures.<br>- If the grass height exceeds 65 mm, cut it down to that height or less.<br>- Clear away any weeds that are higher than the lawn.<br>- Fill in any holes or depressions and smooth out local unevenness.<br>- Refrain from use if there are deep puddles or snow accumulation.                                                                                                                                                                                                   | Once per month                                            |
|                              | Is there any abnormality with the boundary wire and guide wire installation? | If the wires float from the ground, fix them again with the pegs.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | Once per month                                            |

## Handling after the season ends

After mowing season ends, remove the following parts from where they are installed and store them indoors.

- Robotic Mower
- Charging station
- AC adapter
- Cabtire cable

**NOTICE:** Charge the Robotic Mower before storage.

**NOTE:** The boundary wire and guide wire(s) can be left installed.

Clean the Robotic Mower and charging station before storing them. In addition, follow the procedures below to remove each part.

### Removing the AC adapter

1. Unplug the AC adapter from the power outlet.
2. Remove the cabtire cable.

3. If the AC adapter is fixed to a wall, remove it from the wall.

► Fig.75

**NOTE:** Remove the AC adapter in the order of the numbers shown in the illustration.

### Removing the charging station

**CAUTION:** Wear gloves when performing the work.

1. Open the covers of the charging station and remove the cabtire cable.  
► Fig.76
2. Pull off the boundary wire and guide wire terminals, and remove each wire from the charging station.
3. Remove the screw pegs from the station base using the hex wrench 6.  
► Fig.77



## Storage

**NOTICE:** Store the Robotic Mower in the condition with the power switch turned off.

**NOTICE:** Wipe clean the terminal parts of the charging station, wires, and cables with a dry cloth, etc. before storing them. Storage with dirt adhered may result in rust or corrosion.

**NOTICE:** Place the screws used to fix the charging station and the AC adapter in a bag or other container and store them carefully so as not to lose them.

Store in a location that satisfies the following conditions.

- A flat and stable location
- A location out of direct sunlight and not exposed to rain or snow, etc.
- A location with low humidity
- A location out of the reach of children

**NOTE:** The Robotic Mower can be stored upright as illustrated. Also select a flat and stable location when storing upright.

► Fig.78

## When disposing of this product

When disposing of this product, follow your local regulations and dispose of the separate parts correctly.

**⚠WARNING:** The Robotic Mower contains a battery. When disposing of this product, remove the battery and dispose of it separately. Failure to dispose of the battery separately may result in accident or injury due to rupture, fire, or smoke.

**NOTE:** It is necessary to disassemble the chassis in order to remove the battery. Prepare a plus screwdriver.

## Removing the battery

**NOTICE:** Remove the battery only when disposing of this product.

1. Turn off the power switch of the Robotic Mower.
2. Remove the top cover.  
► Fig.79: 1. Power switch 2. Top cover 3. Chassis
3. Loosen the 14 screws on the upper part of the chassis and remove the upper housing.  
► Fig.80: 1. Upper housing
4. Disconnect the 2 connectors connected to the battery.  
► Fig.81: 1. Battery cover 2. Connector (small) 3. Connector (large)

**NOTE:** If it is hard to perform the procedure, remove the connector attached to the upper housing.

5. Disconnect the 3 connectors connected to the main board.  
► Fig.82: 1. Main board 2. Connector (large) 3. Connector (small)
6. Remove the 3 battery cover screws.  
► Fig.83: 1. Battery cover
7. Remove the battery cover, and then remove the battery together with the cushion.  
► Fig.84: 1. Battery cover 2. Battery 3. Cushion
8. Remove the battery from the cushion.

Follow your local regulations when disposing of the battery.

**⚠CAUTION:** Do not disassemble the removed battery.

# PROTECTION SYSTEM

## Protection system and Error Indication

The Robotic Mower is equipped with a protection system. When an error occurs, the protection system is activated and all motors stop automatically. Details of the error are displayed on the LCD screen with the error code.

| Code | Details of the error            | Cause                                                                                                                                                                                      | Action                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|------|---------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | Right wheel motor problem       | Foreign objects such as grass or branches are preventing the wheels from rotating, or the driving motor is overloaded due to repeated collisions.                                          | Inspect the wheels and remove any foreign objects. Also check the operating area is compliant with the work environment specified in the instruction manual. Restart the machine after a while.                                                                                               |
| E013 | Left wheel motor problem        |                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| E020 | Blade motor overloaded          | The blade motor is overloaded by some causes. For example, foreign matter such as grass or branches are interfering with the rotation of the blade base.                                   | Inspect around the blade base and remove any foreign objects. Restart the machine after a while.                                                                                                                                                                                              |
| E021 | Blade motor problem             |                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| E030 | Cutting height motor overloaded | The cutting height motor is overloaded by some causes. For example, foreign matter such as grass or branches are interfering with the movement of the cutting height adjustment mechanism. | Inspect the cutting height adjustment mechanism and remove any foreign objects.                                                                                                                                                                                                               |
| E031 | Cutting height motor problem    |                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| E040 | No wire signal                  | The AC adapter, cabtire cable, or boundary wire connection is poor or damaged.                                                                                                             | Check the indicator on the charging station.<br>Green/lighted: Contact the dealer or our sales office.<br>Red/blinking: Check the boundary wire and reconnect. Replace if you find any damage.<br>Off: Check the AC adapter and cabtire cable, and reconnect. Replace if you find any damage. |
|      |                                 | Each channel code of the machine and the charging station are different.                                                                                                                   | Change the channel code of the wire signal appropriately in [Security] menu.                                                                                                                                                                                                                  |
|      |                                 | The machine is too far from the boundary wire.                                                                                                                                             | Reinstall the boundary wire so that the whole of the work area is within 35 m of the boundary wire.                                                                                                                                                                                           |
|      |                                 | Signals are blocked by surrounding metal objects (fences, reinforcing steel) and interference from other devices.                                                                          | Increase the signal strength in the work area by increasing the number of islands in the work area, reducing the work area, etc.                                                                                                                                                              |
| E041 | Outside working area            | Incorrect boundary wire connection or installation. For example, boundary wires are crossed or the machine goes out of the work area because of the high slope.                            | Check that the boundary wires are installed properly and connected to the charging station firmly. For the installation method, refer to the chapter for installing the boundary wire in the Setup Guide.                                                                                     |
|      |                                 | Signals are blocked by surrounding metal objects (fences, reinforcing steel) and interference from other devices.                                                                          | Increase the signal strength in the work area by increasing the number of islands in the work area, reducing the work area, etc.                                                                                                                                                              |
|      |                                 | There is interference with signals from other products nearby.                                                                                                                             | Change the channel code of the wire signal appropriately in [Security] menu. And reinstall the boundary wires so that both boundary wires keep the distance more than 1 m.                                                                                                                    |
| E051 | Temporary problem               | The machine is in a high temperature, or the "STOP" button remains active after the command of mowing.                                                                                     | Restart the machine after a while or release the "STOP" button by closing the display cover after the command of mowing.                                                                                                                                                                      |



| Code | Details of the error          | Cause                                                                                                      | Action                                                                                                                                                                                                               |
|------|-------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E060 | Empty battery                 | The machine could not find a charging station.                                                             | Check the installation of the boundary wire and guide wire.<br>For the installation method, refer to the chapter for installing the boundary wire and guide wire in the Setup Guide.                                 |
|      |                               | The mowing option is set to [Auto mowing] when operating in the sub area.                                  | Set the mowing option to [Mowing without charging] when operating in the sub area. While working in the sub-area, the machine cannot return to the charging station.                                                 |
|      |                               | The battery is exhausted.                                                                                  | Dock the machine to the charging station to charge.                                                                                                                                                                  |
| E064 | Low battery                   | The battery is over-discharged.                                                                            | If the problem persists, contact the dealer or our sales office.                                                                                                                                                     |
|      |                               | The battery is exhausted.                                                                                  |                                                                                                                                                                                                                      |
| E080 | Electronic problem            | There is a temporary problem relating electronic or firmware in the product.                               | Restart the machine.<br>If the problem persists, contact the dealer or our sales office.                                                                                                                             |
| E100 | Stucked                       | The rear wheels are spinning due to muddy conditions.                                                      | Avoid spinning the rear wheels by leveling the ground or limiting the operating area with boundary wire.                                                                                                             |
| E101 | Docking problem               | The machine has failed to dock with the charging station, or the charging station has an error.            | Clean each terminal. If the charging station is tilted or skewed, lay it flat. If the indicator of the charging station is lit red, pull out the plug, wait a while, and then restart the charging station.          |
| E102 | Upside down                   | The machine is tilted massively or rolled over.                                                            | Correct the posture of the machine.                                                                                                                                                                                  |
| E103 | Mower tilted                  | The machine is tilted beyond the acceptable range.                                                         | Move the machine to a flat area. Reinstall the boundary wire so that large slopes are out of the work area.                                                                                                          |
| E104 | Lifted                        | The lift sensor is activated because the machine hits or rides on the obstacle.                            | Keep the distance between the obstacle and the work area, and restart the machine.                                                                                                                                   |
| E105 | Collision sensor problem      | The top cover cannot return to the standard position.                                                      | If the machine contacts an obstacle, release the machine from the obstacle. Remove any dirt or foreign objects between the top cover and chassis, and make sure the top cover moves freely around the slider shafts. |
| E200 | Loop sensor problem           | The wire sensor has poor contact or has failed.                                                            | Contact the dealer or our sales office.                                                                                                                                                                              |
| E201 | Tilt sensor problem           | Failed to communicate with tilt sensor.                                                                    |                                                                                                                                                                                                                      |
| E202 | Stop switch problem           | The reliability of the "STOP" button is declining.                                                         |                                                                                                                                                                                                                      |
| E203 | IMU sensor problem            | Failed to communicate with the IMU sensor.                                                                 |                                                                                                                                                                                                                      |
| E204 | Cutting height sensor problem | The sensor of the lifting mechanism has a poor contact or has failed, there is an error in the connection. |                                                                                                                                                                                                                      |
| E206 | Lift sensor problem           | The reliability of the lift sensor is declining.                                                           |                                                                                                                                                                                                                      |

## TROUBLESHOOTING

### If you think there is a malfunction

Before asking for repair or making an inquiry, check whether the following apply.

| State of abnormality                                                      | Probable cause (malfunction)                                                                                                   | Remedy                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| LCD screen does not display.                                              | Is the power of the Robotic Mower turned off?                                                                                  | Turn on the power of the Robotic Mower. (Refer the section for " <i>Turning the power on/off</i> ".)                                                                                                                   |
| Robotic Mower does not run.                                               | Does an error occur? (Is the LED blinking in red?)                                                                             | The Robotic Mower does not run during an error. (Refer the section for " <i>PROTECTION SYSTEM</i> ".)                                                                                                                  |
| Robotic Mower cannot dock to the charging station.                        | The charging station is deformed.                                                                                              | Place the charging station firmly on a level surface.<br>Refer to the chapter "Locating the charging station" in the Setup Guide for how to install the charging station.                                              |
|                                                                           | The guidewire is not laid straight from the charging station or the distance is incorrect.                                     | Install the guidewire at least 2 meters straight from the charging station.<br>Refer to the chapter "Guide wire installation conditions" in the Setup Guide for how to install guide wires.                            |
|                                                                           | The guidewire is not properly secured to the charge charging station.                                                          | Secure the guidewire to the groove in the center of the station base of the charging station.<br>Refer to the chapter "Installing the guide wire" in of the Setup Guide for how to install the guide wire.             |
| Robotic Mower does not return to the charging station.                    | Since Robotic Mower is in the active search period of the guide signal, it does not return with the boundary signal.           | If the guide wire is not installed, set the active search period of the guide signal to 0 minutes.<br>Refer to the chapter " <i>Setting the active search period for the guide signal</i> " for the setting procedure. |
|                                                                           | Robotic Mower does not depart from the charging station after the work area has been changed.                                  | Have the Robotic Mower depart from the charging station and let it save the surrounding magnetic field in its memory.<br>Refer to the chapter " <i>Navigation Preferences</i> " for the setting procedure.             |
|                                                                           | Robotic Mower cannot return by the boundary signal because the boundary wire installed near the charging station is incorrect. | Install the boundary wire 1.5 m straight on both sides of the charging station.<br>Refer to the chapter "Installing the boundary wire" in the Setup Guide for how to install boundary wires.                           |
| The battery is empty but not charged when docked in the charging station. | If the battery is fully discharged, it may take some time for the battery to start charging.                                   | Dock the Robotic Mower to the charging station with the main power ON, and wait for a while until the charging starts. If the problem persists, contact our sales office or local dealer.                              |

| State of abnormality                                                                   | Probable cause (malfunction)                                                              | Remedy                                                                                                                                                                    |
|----------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Robotic Mower stays at the charging station for a long time and will not start mowing. | The display cover is closed, but the mowing start button is not pressed.                  | Close the display cover after pressing the mowing start button. Refer to the chapter " <i>Starting mowing</i> " for instructions.                                         |
|                                                                                        | Robotic Mower is in standby state after returning to the charging station.                | Check the operation options after charging. Refer to the chapter " <i>Park Preferences</i> " for instructions.                                                            |
|                                                                                        | Robotic Mower does not work if battery temperature is too high or too low.                | Restart the Robotic Mower after a while.                                                                                                                                  |
| Abnormal vibration / noise                                                             | The mower blade is damaged.                                                               | Check the condition of the mower blades and replace them with new blades and screws. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.       |
|                                                                                        | Foreign matter is stuck in the mower blade.                                               | Check the part around the mower blade and remove any foreign matter.                                                                                                      |
| Robotic Mower operates unintended time / date.                                         | Unintended setting of scheduled mowing.                                                   | Check the date and time for scheduled mowing. Refer to the chapter " <i>Changing the date and time settings</i> " for how to set the schedule.                            |
|                                                                                        |                                                                                           | Please change the mowing schedule. Refer to the chapter " <i>Scheduling mowing</i> " for instructions.                                                                    |
| Robotic Mower travels, but the cutting blade motor does not rotate.                    | The robotic mower has just started driving or it is returning to the charging station.    | The blade motor does not rotate when the Robotic Mower has just started driving or when it is returning to the charging station.                                          |
| Short mowing time                                                                      | The mower blades have worn out and the load on the cutting blade motor has increased.     | Replace the mower blade. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.                                                                   |
|                                                                                        | The end of battery life is approaching.                                                   | Contact our sales office or local dealer.                                                                                                                                 |
| Short mowing time and charging time                                                    | The end of battery life is approaching.                                                   | Contact our sales office or local dealer.                                                                                                                                 |
| Uneven lawn mowing                                                                     | The mowing schedule is too short to mow whole work area.                                  | Reduce the size of the work area or extend the schedule. Refer to the chapter " <i>Scheduling mowing</i> " for instructions.                                              |
|                                                                                        | The mower blades have worn out and the load on the cutting blade motor has increased.     | Replace the mower blade. Refer to the chapter " <i>Replacing the mower blades</i> " for how to replace.                                                                   |
|                                                                                        | The lawn is too long for the set cutting height.                                          | Change the cutting height or cut the lawn to 65 mm or less beforehand. Refer to the chapter " <i>Determining the cutting height</i> " for how to configure.               |
|                                                                                        | Grass, branches, or other foreign matter prevents the blade base or wheels from rotating. | Inspect the blade base or wheels and remove any foreign matter.                                                                                                           |
| Ruts are formed on the lawn.                                                           | Robotic Mower travels on a particular path repeatedly.                                    | Adjust the width of offset navigation. Refer to the chapter " <i>Adjusting the width of offset navigation</i> " for how to configure.                                     |
| Unable to travel along a path.                                                         | The width of the path is narrow.                                                          | The width of the path must be at least 150 cm. Refer to the chapter "Boundary wire installation conditions" in the Setup Guide for how to install boundary wires.         |
| Robotic Mower cannot go over two boundary wires to and from the island.                | The two boundary wires to and from the island are not close together.                     | Close (0 cm) the two boundary wires to and from the island. Refer to the chapter "Installing the boundary wire" in the Setup Guide for how to install boundary wires.     |
| Spiral cut does not work.                                                              | The normal mowing operation has not elapsed 30 minutes.                                   | Spiral cutting works when it detects dense grass after about 30 minutes of normal lawn mowing. For more information, refer to the chapter " <i>Mowing unmowed grass</i> " |

目录

|                                 |    |                      |    |
|---------------------------------|----|----------------------|----|
| 简介 .....                        | 33 | 导航偏好 .....           | 41 |
| 规格 .....                        | 33 | 设置引导信号的主动搜索时间段 ..... | 41 |
| 符号标记 .....                      | 34 | 切割边界附近的草 .....       | 41 |
| 用途 .....                        | 34 | 设置到修剪起点的移动距离 .....   | 42 |
| 安全须知 .....                      | 34 | 选择从充电站出发的方式 .....    | 42 |
| 零件名称 .....                      | 35 | 调整从充电站出发的角度 .....    | 42 |
| 另售商品介绍 .....                    | 35 | 调整偏移导航的宽度 .....      | 43 |
| 准备 .....                        | 35 | 修剪未修剪的草 .....        | 43 |
| 打开/关闭电源 .....                   | 35 | 安全偏好 .....           | 44 |
| 为割草机器人充电 .....                  | 35 | 设置警报声响起的时间 .....     | 44 |
| 使用前应了解的事项 .....                 | 35 | 更改PIN码 .....         | 44 |
| 具体使用方法 .....                    | 36 | 防止导线信号干扰 .....       | 44 |
| 控制面板操作 .....                    | 36 | 保护割草机器人免遭盗窃 .....    | 44 |
| 开始修剪 .....                      | 36 | 其他设置 .....           | 44 |
| 停止修剪 .....                      | 37 | 保存/加载用户偏好设置 .....    | 44 |
| 设置菜单 .....                      | 38 | 更改日期和时间设置 .....      | 45 |
| 开始修剪菜单 .....                    | 38 | 更改显示语言 .....         | 45 |
| 以自动操作和充电的方式修剪 .....             | 38 | 重置用户偏好设置 .....       | 45 |
| 以不自动充电的方式修剪 .....               | 39 | 浏览产品信息 .....         | 45 |
| 在所需时间开始自动修剪（暂停计划修剪） .....       | 39 | 管理LED开/关时间 .....     | 45 |
| 以螺旋模式修剪 .....                   | 39 | 检查操作错误的详细信息 .....    | 46 |
| 停靠偏好 .....                      | 39 | 保养 .....             | 46 |
| 将割草机器人返回充电站 .....               | 39 | 清洁 .....             | 46 |
| 将割草机器人返回充电站，并在计划时间重新开始运行 .....  | 40 | 检查修剪机刀片 .....        | 46 |
| 将割草机器人返回充电站并按照预设时间表重新启动操作 ..... | 40 | 更换修剪机刀片 .....        | 46 |
| 修剪偏好 .....                      | 40 | 定期检查 .....           | 47 |
| 更改和注册修剪区域 .....                 | 40 | 季节结束后的处理方式 .....     | 48 |
| 计划修剪 .....                      | 40 | 弃置本产品时 .....         | 48 |
| 确定切割高度 .....                    | 41 | 保护系统 .....           | 49 |
|                                 |    | 保护系统和错误指示 .....      | 49 |
|                                 |    | 故障排除 .....           | 50 |
|                                 |    | 如果您认为存在故障 .....      | 50 |

简介

规格

|                   |                           |                                 |
|-------------------|---------------------------|---------------------------------|
| 型号:               |                           | RM350D                          |
| 额定电压              |                           | D.C. 18 V                       |
| 电池电量              |                           | 5.0 Ah                          |
| 尺寸<br>(长 × 宽 × 高) |                           | 700 mm × 560 mm × 270 mm        |
| 重量                |                           | 13.7 kg                         |
| 空载电机速度            | 刀片电机                      | 2,300 /min                      |
| 最大修剪面积            |                           | 3,500 m <sup>2</sup>            |
| 最大爬坡角度            |                           | 26° (49%)                       |
| 修剪机刀片             |                           | 回转型刀片<br>3个刀片                   |
| 修剪宽度              |                           | 240 mm                          |
| 切割高度              |                           | 20 mm - 60 mm<br>9级电动调节，增幅为5 mm |
| 防护等级              |                           | IPX4                            |
| 适用的AC适配器          |                           | AAD01                           |
| 适用的充电站            |                           | RST001                          |
| 边界线<br>引导线        | 运行频段                      | 3.3 kHz - 50 kHz                |
|                   | 最大磁场强度<br>(根据EN303 447测量) | 38 dBµA/m                       |

- 生产者保留变更规格不另行通知之权利。
- 主要特点和AC适配器可能因国家/地区而异。
- 重量符合EPTA-Procedure 01/2014

## 符号标记

以下显示本设备可能会使用的符号。在使用工具之前，请务必理解其含义。



警告 - 操作机器前请先阅读用户说明。



警告 - 机器运行时请与机器保持安全距离。机器可能会抛出物体，从而造成伤害。



警告 - 在机器上操作或抬起机器之前，请设定防盗功能，然后关闭机器电源。否则修剪机刀片可能会使您的手和脚受伤。此机器的停用装置是通过PIN码的重启锁。可以在防盗功能设定下操作重启锁。如果启用重启锁，重新启动机器时您需要输入PIN。



警告 - 请勿骑在机器上。否则修剪机刀片可能会使您的手和脚受伤。



仅限于欧盟国家

由于本设备中包含有害成分，因此废弃的电气和电子设备、蓄电池和普通电池可能会对环境对人体健康产生负面影响。请勿将电气和电子工具或电池与家庭普通废弃物放在一起处置！根据欧洲关于废弃电气电子设备、蓄电池和普通电池、废弃的蓄电池和普通电池的指令及其国家层面的修订法案，废弃的电气设备、普通电池和蓄电池应当单独存放并递送至城市垃圾收集点，根据环保法规进行处置。此规定由标有叉形标志的带轮垃圾桶符号表示。

## 用途

本机器用于自动修剪和充电。

## 安全须知

1. 警告 - 请勿触摸转动的刀片，否则可能会造成伤害。
2. 切勿让儿童和体力、感觉及心智不健全或缺乏经验知识的人员以及不熟悉操作说明的人员使用本机器，当地法规可能会限制操作人员的年龄。
3. 机器运行时，请勿让儿童靠近或玩耍。
4. 在修剪机刀片或轮完全停止之前，请勿触摸它们。
5. 请勿使用非随附的充电站为机器充电。请勿使用本使用说明中指定以外的AC适配器。
6. 处理使用寿命结束的内置电池时，请遵循当地有关电池处理的法规。有关如何取出电池的信息，请参阅下文的“弃置本产品时”章节。
7. 在下列情况下，请关闭割草机器人的电源开关。
  - 清除卡在机器内的异物时。
  - 检查、清洁机器或充电站，或者在机器或充电站上操作之前。
  - 检查、清洁充电站或者在充电站上操作之前，还要拔掉AC适配器的电源线。
  - 在机器撞击异物后检查机器是否损坏时。
  - 如果机器开始异常振动。在这种情况下，请先检查并确定机器无损坏，然后再重新启动机器。
8. 使用前检查机器、外围设备、电源线和延长线，确保没有损坏或老化迹象。
9. 切勿在保护罩或隔离罩有损坏、安全装置未安装到位或电缆损坏或磨损的情况下操作机器或外围设备。
10. 请勿将损坏的电缆连接到电源上。如果连接至电源的电缆损坏，在从电源断开连接之前请勿触摸该电缆。否则可能会造成触电。
11. 将AC适配器和橡胶绝缘电缆安装在修剪区域之外。否则可能会导致电缆损坏或触电。
12. 如发生意外或故障，请立即停止使用机器。

13. 如果电解液泄漏，请立即停止使用机器。
14. 如果电缆在使用过程中损坏，请从电源插座上拔下插头。
15. 建议仅将橡胶绝缘电缆的电源插头连接至由跳闸电流为30 mA或更小的剩余电流装置(RCD)保护的电源电路。
16. 请勿在恶劣天气，特别是有雷击危险时使用本机器或外围设备。
17. 如发现机器出现异常振动，请立即停止使用。
18. 在公共场所使用机器时，需要在工作区域周围张贴警告标志。警告标志应注明下列文本内容。

“警告！自动草坪修剪机！请远离机器！看管好孩子！”

### ► 图片1

19. AC适配器的电源线无法更换。如果电源线损坏，请弃置AC适配器。
20. 如果工作区域毗邻公共道路，请在工作区域和公共道路之间建立边界。否则，机器可能会越过公共道路，造成事故。
21. 使用前请确保工作区域内没有人员、宠物或小动物。否则其可能会被机器卡住，导致受伤。
22. 请勿在会淋雨、湿润或潮湿的地方使用AC适配器。否则可能会造成触电。
23. 双手潮湿时请勿触摸AC适配器的AC插头。否则可能会造成触电。
24. 请将AC适配器的AC插头连接到室外电源插座上。
25. 安装和拆卸导线时请佩戴手套。否则，导线可能会导致受伤。
26. 用锤子敲击钉子时，小心不要敲到手指或手。
27. 安装导线时，不要让它们浮在地面上。否则，您的双脚可能会被导线缠住，从而导致受伤。
28. 打开和关闭端子盖时，请小心不要夹住手指。
29. 当修剪机刀片上升或下降时，请勿触摸刀片。否则手指可能会被夹住，从而导致受伤。
30. 打开和关闭显示屏保护罩时，请小心不要夹住手指。
31. 请使脸部远离转动的轮胎和修剪机刀片。否则，衣服可能会被夹住，导致窒息。
32. 运行期间请勿直视修剪机刀片。飞溅物体可能会溅入您的眼睛。
33. 请勿触摸转动的轮。否则手指可能会被夹住，从而导致受伤。
34. 请务必按照本使用说明书正确安装修剪机刀片。否则，修剪机刀片可能会意外松动，导致受伤。
35. 搬运本机器时，您应远离修剪机刀片一侧。否则，您可能会碰到轮和修剪机刀片，从而导致受伤。
36. 握住把手搬运本机器。如果通过握住把手以外的其他位置搬运机器，机器会不稳定并可能掉落，导致受伤。

## 有关电池的重要安全注意事项

1. 使用割草机器人之前，请先阅读所有说明和警告标记。
2. 如果机器运行时间变得过短，请立即停止使用。否则可能会导致过热、起火甚至爆炸。
3. 请勿在温度可能达到或超过50°C (122°F)的场所存放以及使用机器。
4. 即使电池已经完全磨损，也不得焚烧电池。电池可能因受热而爆炸。
5. 所含锂离子电池符合危险品法规要求。对于商业运输（例如通过第三方或运输商托运），包装和标签必须符合指定的要求。对于货物运输的准备工作，需就有害物质问题咨询专家。同时，请遵守可能更为详尽的国家法规。
6. 请勿在高压输电线附近使用本机器。这样做可能会导致机器或电池故障或失常。
7. 将产品存放于儿童接触不到的安全位置。
8. 决不能维修损坏的电池包。电池包仅能由生产者或其授权的维修服务商进行维修。

## 请保留此说明书。

**小心：** 请仅使用Makita (牧田) 原装电池。使用非Makita (牧田) 原装电池或经过改装的电池可能会导致电池爆炸，从而造成火灾、人身伤害或物品受损。同时也会导致牧田工具和充电器的牧田保修服务失效。

## 保持电池最大使用寿命的提示

1. 切勿对已充满电的电池重新充电。过度充电将缩短电池的使用寿命。
2. 请在10°C - 40°C (50°F - 104°F) 的环境温度下给电池充电。请在充电前使灼热的电池冷却。
3. 如果电池长时间（超过六个月）未使用，请给其充电。

## 零件名称

### ► 图片2

1. 割草机器人
2. “STOP”（“停止”）按钮
3. 显示屏保护罩
4. 后轮
5. LED
6. 充电插座
7. 控制面板
8. 顶盖
9. 底盘
10. 滑动轴
11. 橡胶护圈
12. 前轮
13. 电源开关
14. 把手
15. USB帽  
(请勿打开。进行维护服务时使用。)
16. 刀片罩
17. 刀片底座
18. 修剪机刀片
19. 防滑板
20. 充电站
21. 充电站基座
22. 充电端子
23. 端子盖
24. 充电站外壳
25. 充电站指示灯
26. 线盖
27. 边界线
28. 引导线
29. 导线
30. 钉子
31. 连接器
32. 耦合器
33. AC适配器  
(插头形状因地区而异。)
34. 橡胶绝缘电缆
35. 螺纹钉  
(用于固定充电站)
36. 六角扳手6

## 另售商品介绍

**⚠ 小心：** 这些附件或附加装置推荐用于本说明书所列的 **Makita (牧田)** 产品。使用其他附件或附加装置可能存在人身伤害的风险。仅可将附件或附加装置用于其规定目的。

有关另售商品的详细信息，请参阅目录，或者联系经销商或我们的销售办事处。

- 刀片组
  - 修剪机刀片和固定螺丝套件

- 导线
- 导线修理工具包
  - 导线、耦合器和钉子套件
- 钉子
- 耦合器

**注：** 列表中的部分另售商品可能在购买时作为标准附件随机器一起提供。标准附件可能因购买国家/地区而异。

## 准备

使用本产品需要做好以下准备工作。

### 1. 准备工作区域

确定割草机器人的修剪范围。用边界线围住工作区域，并将电源连接到充电站。根据需要安装引导线。  
有关详细步骤，请参阅随附的安装指南。

### 2. 割草机器人的初始设置

首次使用割草机器人时，需要设置语言、日期和时间、修剪区域和PIN码。  
有关详细步骤，请参阅随附的安装指南。

### 3. 为割草机器人充电

割草机器人的电池在出厂时未充足电。使用前，请给电池充电。如需了解充电步骤，请参阅本说明书中的“为割草机器人充电”部分（第35页）。

## 打开/关闭电源

电源开关位于割草机器人的底部。按电源开关的 **I** 侧打开电源，或按 **O** 侧关闭电源。

► **图片3: 1. 电源开关**

## 为割草机器人充电

### 检查剩余电池电量

1. 按“STOP”（“停止”）按钮。

显示屏保护罩打开。

► **图片4: 1. “STOP”（“停止”）按钮 2. 显示屏保护罩 3. 控制面板**

2. 打开割草机器人的电源开关。

3. 按控制面板上的  按钮。

显示[Main menu(主菜单)]。您可以在屏幕右上角查看剩余电池电量。

## Main menu(主菜单)

► **图片5: 1. 剩余电池电量指示**

| 液晶屏指示                                                                                | 剩余电池电量    |
|--------------------------------------------------------------------------------------|-----------|
|  | 80 - 100% |
|  | 60 - 80%  |
|  | 20 - 60%  |
|  | 0 - 20%   |

## 充电

1. 打开割草机器人的电源开关。

**注：** 仅当割草机器人电源开关打开时才充电。

2. 将割草机器人与充电站对接。

► **图片6: 1. 充电站 2. LED**

充电开始时，LED呈绿色闪烁。充电完成后，LED灯熄灭。

## 使用前应了解的事项

### 工作环境

检查割草机器人修剪的区域是否符合以下事项。

- 草的高度为65 mm或以下。  
如果草太长，请提前将草割短。
- 没有石头、棍棒或工具等障碍物。  
割草机器人可能会掷出或击中障碍物，从而造成事故。



- 没有水坑。  
割草机器人可以在雨中修剪草坪，但湿草容易粘在割草机器人上，增加在陡峭的斜坡上打滑的可能性。
- 没有积雪。  
割草机器人可能会打滑而无法正常运行。

### 充电站

充电站为割草机器人充电，并在边界线和引导线中传输信号。检查充电站的安装位置是否符合以下事项。

- 位置靠近电源。
- 位置处于水平面上。  
安装位置的坡度在水平面±5°范围内。
- 位置应避免阳光照射。
- 直接在草坪上安装充电站时，应保持草坪较短。
- 前方有3 m或以上的空间。

**注意：** 请勿弯曲充电站基座。

### 边界线

边界线定义了割草机器人进行修剪工作的区域。沿着割草机器人执行修剪工作的区域边界安装边界线。安装方法请参见安装指南中的“安装边界线”章节。

### 引导线

该导线可以引导割草机器人返回充电站。该导线也可以引导割草机器人至由于地形原因等割草机器人工作频率较低的区域。安装方法请参见安装指南中的“安装引导线”章节。

## 具体使用方法

### 控制面板操作

按下“STOP”（“停止”）按钮时，显示屏保护罩打开，可以对控制面板进行操作。

► **图片8：** 1.液晶屏 2.菜单按钮 3.操作键 4.数字键 5.“STOP”（“停止”）按钮

| 按钮/按键 | 功能                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|-------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 菜单按钮  |  将割草机器人返回至充电站。按下此按钮后，选择所需的返回方式。                                                                                                                                                                      |
|       |  显示[Main menu(主菜单)]。                                                                                                                                                                                 |
|       |  开始修剪。按下此按钮后，选择所需的修剪方式。                                                                                                                                                                              |
| 操作键   |  选择屏幕上的项目。所选项目将突出显示（黑白反色显示）。                                                                                                                                                                         |
|       |    选择屏幕上的项目。所选项目将突出显示（黑白反色显示）。 |
|       |  返回上一屏幕/操作。                                                                                                                                                                                          |
|       |  执行所选项目。                                                                                                                                                                                             |
| 数字键   |  输入数字。仅当可以输入数字时才能操作。                                                                                                                                                                                 |

### 选择液晶屏上的项目并执行

液晶屏操作主要通过主菜单进行。按  按钮显示主菜单。

#### Main menu(主菜单)

► **图片9：** 1.日期 2.时间 3.剩余电池电量 4.切割高度 5.当前选择的设置菜单 6.设置菜单图标

液晶屏内的操作使用操作键和数字键。可用按钮/键根据屏幕上显示的项目而有所不同。

#### 选择项目并排排列

当项目并排排列时，按  键选择，按  键执行。

► **图片10：** 1. 所选项目

### 指示灯灯光

割草机器人和充电站通过指示灯的发光模式指示各种状态。

► **图片7：** 1.LED 2. 充电站指示灯

#### 割草机器人

| LED   | 状态                     |
|-------|------------------------|
| 绿色/闪烁 | 正在充电（充电完成后熄灭）          |
| 白色/闪烁 | 正在运行（在[LED]设置指定的时间内闪烁） |
| 红色/闪烁 | 发生错误                   |
| 熄灭    | 待机/关机<br>或上述以外的情况      |

#### 充电站

| 充电站指示灯 | 状态      |
|--------|---------|
| 红色/亮起  | 发生错误    |
| 红色/闪烁  | 边界线连接异常 |
| 绿色/亮起  | 边界线正确连接 |

#### 选择项目垂直排列

当项目垂直排列时，按  键选择，按  键执行。

► **图片11：** 1. 所选项目

#### 有更多选项可用时

当所选项目旁边出现三角箭头标记时，表示有更多选项可用。使用三角箭头标记指示的方向键 () 选择项目，然后按  键完成选择。

► **图片12**

#### 输入数字时

在PIN码输入屏幕上，对于可输入值的选择项，使用 **0** - **9** 键进行输入，然后使用  键完成输入。

► **图片13**

**注：** 输入两位或多位数字的值时，请从前面数位（或第一个数字）开始按顺序输入。如果输入错误，请在所有数位上输入任意数字，然后重新输入正确的数字。

### 开始修剪

 **警告：** 在割草机器人正在运行时，请务必遵守以下事项。
 

- 请勿将手脚放在底盘下方或查看底盘下方。
- 使脸部和手部远离转动的轮胎。
- 请勿让儿童或宠物进入工作区域。

**注意：** 割草机器人仅用于修剪草坪。请提前清除工作区域的杂草。

**注意：** 提前清除工作区域内可能妨碍割草机器人运行的小石块、棍棒等物体。

**注意：** 如果充电站指示灯熄灭、亮起或呈红色闪烁，则无法开始修剪。

可能发生了充电站错误或边界线开路问题。请检查以下几点。
 

- AC适配器是否已连接至电源插座？
- 橡胶绝缘电缆是否正确连接到AC适配器和充电站？
- 充电站与边界线是否正确连接？
- 边界线是否存在开路？
- 边界线上的连接器和耦合器是否正确连接？

► **图片14：** 1. 充电站指示灯

出厂默认设置指定如下。要改变默认设置，请参阅“设置菜单”（第38页）下所列的主要设置项目的说明。

| 主要设置项目 | 初始值       |
|--------|-----------|
| 修剪区域   | 初始设置所设的区域 |
| 切割高度   | 统一（60 mm） |
| 边界超驰   | 32 cm     |
| 螺旋切割   | 启用        |

立即开始修剪

要立即开始修剪，请在控制面板上执行开始修剪操作。

1. 按“STOP”（“停止”）按钮。

显示屏保护罩打开。

► 图片15: 1. “STOP”（“停止”）按钮 2. 显示屏保护罩 3. 控制面板

2. 按控制面板上的按钮。

3. 选择所需选项。

| 选项                                         | 详情                                                                                                                                                                                                     |
|--------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (自动修剪)                         | 通过自动操作和充电进行修剪。当剩余电池电量变低时，割草机器人会自动返回充电站充电。充电完成后，重新开始修剪。该操作在您配置的计划修剪时间段执行。                                                                                                                               |
| Mowing without charging(不充电修剪)             | 不充电即开始修剪。如果剩余电池电量中途耗尽，机器将在电量耗尽时停止。您可以选择不充电修剪的时间。（Until battery empty (直至电池耗尽)/For 30 min(30分钟)/For 90 min (90分钟)） <ul style="list-style-type: none"><li>选择此选项期间，将停用计划修剪。</li><li>在子区域中选择此选项。</li></ul> |
| Deactivate schedules(停用日程)                 | 停用计划的修剪，立即开始修剪。您可以选择停用日程的时间段。（For 24 hours(24小时)/For 3 days(3天)）                                                                                                                                       |
| Mowing - With spiral cutting (修剪 - 使用螺旋切割) | 从任意位置开始以螺旋模式修剪。在主区域中选择[Auto mowing(自动修剪)]，在子区域中选择[Mowing without charging(不充电修剪)]。                                                                                                                     |

**注：** 主区域是指安装充电站且割草机器人可自动返回的工作区域。相比之下，子区域是指路径宽度不足以让割草机器人返回充电站，需要手动搬运割草机器人的工作区域。有关详细信息请参阅本说明书中的“开始修剪菜单”（第38页）。

4. 合上显示屏保护罩。

修剪开始。运行期间LED呈白色闪烁。

**注：** LED将按照在[LED]设置中预先设置的时间闪烁。

**注意：** 合上显示屏保护罩时，用力向下按，直到听到咔嚓声为止。

指定开始修剪的日期和时间

从以下设置项目中指定修剪的日期和时间，并将割草机器人置于待机状态。

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Mowing preferences(修剪偏好)] > [Schedule(日程)]

详细设置方法请参阅“开始修剪菜单”部分（第40页）。

停止修剪

停止修剪有以下两种方法。

停止修剪并留在原地（暂停）

运行过程中按下“STOP”（“停止”）按钮时，显示屏保护罩打开，修剪将暂停。

► 图片16: 1. “STOP”（“停止”）按钮 2. 显示屏保护罩

停止修剪并返回充电站（结束）

1. 运行过程中按“STOP”（“停止”）按钮，然后按控制面板上的按钮。

► 图片17: 1. “STOP”（“停止”）按钮 2. 显示屏保护罩 3. 控制面板

2. 选择所需选项。

| 选项                               | 详情                           |
|----------------------------------|------------------------------|
| Stay at charging station(停留在充电站) | 割草机器人返回并停留在充电站。              |
| Schedule restart time(计划重启时间)    | 割草机器人返回充电站一次，然后在设定时间后重新开始修剪。 |
| Restart on schedule(按计划重启)       | 割草机器人返回充电站，然后在计划的日期和时间开始修剪。  |

3. 合上显示屏保护罩。

**注意：** 合上显示屏保护罩时，用力向下按，直到听到咔嚓声为止。

设置菜单

操作控制面板上的三个菜单按钮和键盘，根据应用和目的设置割草机器人。本章介绍六个菜单及其多个子菜单的设置内容。

电源打开后出现的顶部菜单屏幕（首次启动时除外）

► 图片18

| 按钮                                                                                | 菜单名称               |                                  | 使用子菜单可以设置的内容               | 参考页 |
|-----------------------------------------------------------------------------------|--------------------|----------------------------------|----------------------------|-----|
|  | Start mowing(开始修剪) |                                  | 通过自动操作和充电进行修剪。             | 38  |
|                                                                                   |                    |                                  | 修剪而不动充电。                   | 39  |
|                                                                                   |                    |                                  | 在所需时间开始自动修剪。（计划的修剪将暂停。）    | 39  |
|                                                                                   |                    |                                  | 以螺旋模式修剪。                   | 39  |
|  | Park(停靠)           |                                  | 将割草机器人返回至充电站。              | 39  |
|                                                                                   |                    |                                  | 将割草机器人返回充电站，并在计划的时间重新开始运行。 | 40  |
|                                                                                   |                    |                                  | 将割草机器人返回充电站，并按照预设日程重新开始运行。 | 40  |
|  | Main menu<br>(主菜单) | Mowing preferences<br>(修剪偏好)     | 更改和注册修剪区域。                 | 40  |
|                                                                                   |                    |                                  | 计划修剪。                      | 40  |
|                                                                                   |                    |                                  | 确定切割高度。                    | 41  |
|                                                                                   |                    | Navigation preferences<br>(导航偏好) | 设置引导信号的主动搜索时间段。            | 41  |
|                                                                                   |                    |                                  | 切割边界附近的草。                  | 41  |
|                                                                                   |                    |                                  | 设置到修剪起点的移动距离。              | 42  |
|                                                                                   |                    |                                  | 选择从充电站出发的方式。               | 42  |
|                                                                                   |                    |                                  | 调整从充电站出发的角度。               | 42  |
|                                                                                   |                    |                                  | 调整偏移导航的宽度。                 | 43  |
|                                                                                   |                    |                                  | 修剪未修剪的草。                   | 43  |
|                                                                                   |                    | Security(安全)                     | 设置警报声响起的时间。                | 44  |
|                                                                                   |                    |                                  | 更改PIN码。                    | 44  |
|                                                                                   |                    |                                  | 防止导线信号干扰。                  | 44  |
|                                                                                   |                    |                                  | 保护割草机器人免遭盗窃。               | 44  |
|                                                                                   |                    | Others(其他)                       | 保存/加载用户偏好设置。               | 44  |
|                                                                                   |                    |                                  | 更改日期和时间设置。                 | 45  |
|                                                                                   |                    |                                  | 更改显示语言。                    | 45  |
|                                                                                   |                    |                                  | 重置用户偏好设置。                  | 45  |
|                                                                                   |                    |                                  | 浏览产品信息。                    | 45  |
|                                                                                   |                    |                                  | 管理LED开/关时间。                | 45  |
|                                                                                   |                    |                                  | 检查操作错误的详细信息。               | 46  |

开始修剪菜单

**⚠️小心：** 作为提前准备，在修剪区域安装导线后，首次启动割草机器人时，请确保让割草机器人自动脱离一次与充电站的对接状态。

当割草机器人自动离开充电站时，它会将磁场保存在内存中，并进行自主控制，以便后续顺利进行对接操作。如果不执行这项任务，割草机器人返回时可能无法正确执行对接，或者可能无法正常工作。

从以下两种方法中选择一种并执行，使割草机器人自动离开充电站。

- 在预先计划的操作时间内（如果使用[Deactivate schedules (停用日程)]子菜单，则为任何时间）将充满电的割草机器人与充电站对接，然后使用[Start mowing(开始修剪)]菜单发出开始指令。有关详细信息请参阅“开始修剪菜单”（第38页）。
- 先在[Navigation preferences(导航偏好)]菜单的[Mower departing points(割草机出发点)]子菜单中尝试注册出发方式，并进行测试导航。有关详细信息请参阅“选择从充电站出发的方式”（第42页）。

以自动操作和充电的方式修剪

[顶部菜单] > [Start mowing(开始修剪)] > [Auto mowing(自动修剪)]

机器会自动修剪用边界线围住的主要草坪区域。选择该菜单后，割草机器人将根据在各菜单中设置的内容自动控制。即使剩余电池电量变低，割草机器人也可以自动重复充电，继续整齐地修剪区域内的草坪。

关于主区域

这是边界内安装了充电站的修剪工作区域。割草机器人继续随机导航，以充电站为中心反复往返，修剪该区域内的草坪。

► 图片19: 1. 主区域 2. 充电站 3. 边界线

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示子菜单。

► 图片20

2. 选择[Auto mowing(自动修剪)]。

按下  键时，会显示[Close the display cover to start mowing. (关闭显示屏保护罩开始修剪。)]消息。

3. 合上显示屏保护罩。

割草机器人开始修剪。

## 以不自动充电的方式修剪

[顶部菜单] > [Start mowing(开始修剪)] > [Mowing without charging(不充电修剪)]

子区域的草坪与主区域分开建立，机器自动修剪这一区域。子区域与主区域没有往返路径，因此机器在该区域无法自动充电。然而，预设时间内或剩余电池电量耗尽前，自动操作会继续。此设置也可以在主区域使用，当机器返回充电站且不需要充电时，仅在选定的时间内进行修剪工作。

### 关于子区域

这是一个单独的修剪工作区域，由边界线包围，但没有足够宽的路径供割草机器人前往主区域。通过检测导线信号自动进行修剪，但无法自动返回充电站。

► 图片21: 1. 主区域 2. 充电站 3. 边界线 4. 路径 5. 子区域

**注意：**要在子区域操作割草机器人时，请提前手动将割草机器人从主区域搬运到子区域。

**注意：**要给在子区域工作的割草机器人充电时，请暂停割草机器人并关闭电源，然后将其搬到主区域。割草机器人搬运到位后，再次打开电源并手动将其连接到安装的充电站。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示子菜单。

2. 选择[Mowing without charging(不充电修剪)]。

随即显示选项菜单。

3. 选择所需选项。

| 选项                          | 详情               |
|-----------------------------|------------------|
| Until battery empty(直至电池耗尽) | 自动修剪，直至剩余电池电量耗尽。 |
| For 30 min (30分钟)           | 自动修剪30分钟。        |
| For 90 min (90分钟)           | 自动修剪90分钟。        |

按下  键时，会显示[Close the display cover to start mowing. (关闭显示屏保护罩开始修剪。)]消息。

4. 合上显示屏保护罩。

割草机器人开始修剪。

**注：**执行[Until battery empty(直至电池耗尽)]时，割草机器人将在剩余电池电量耗尽时停止。要为割草机器人充电时，请手动将其连接到主区域的充电站。

## 在所需时间开始自动修剪（暂停计划修剪）

[顶部菜单] > [Start mowing(开始修剪)] > [Deactivate schedules(停用日程)]

您可以将预先计划的修剪工作暂停一段时间，并让割草机器人在必要或方便的时间自动运行。割草机器人通常会根据预设时间表执行和停止修剪，但若选择此菜单，即使在计划时间之外，您也可以自动操作割草机器人。

**注：**设置的时间段结束后，预先登记的时间表将再次启用，割草机器人将根据预设的时间表重新开始工作。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示子菜单。

2. 选择[Deactivate schedules(停用日程)]。

随即显示选项菜单。

3. 选择所需选项。

| 选项                  | 详情                   |
|---------------------|----------------------|
| For 24 hours (24小时) | 将割草机器人计划的修剪工作暂停24小时。 |
| For 3 days (3天)     | 将割草机器人计划的修剪工作暂停3天。   |

按下  键时，会显示[Close the display cover to start mowing. (关闭显示屏保护罩开始修剪。)]消息。

4. 合上显示屏保护罩。

割草机器人开始修剪。

**注：**要在设置的时间内停止修剪工作，请手动操作割草机器人，方法包括按割草机器人上的“STOP”（“停止”）按钮或使用[Park(停靠)]菜单等。

## 以螺旋模式修剪

[顶部菜单] > [Start mowing(开始修剪)] > [Mowing - With spiral cutting(修剪 - 使用螺旋切割)]

机器会从区域内的关注点开始以螺旋模式进行修剪，例如草较为茂盛的地方或因未修剪而导致草的高度不均匀的地方等。在以螺旋模式导航到特定位置并集中修剪草坪后，割草机器人会过渡到正常导航并继续修剪整个区域。

### 标准路径和螺旋路径

割草机器人通常会自动计算路径，并在区域内沿直线随机导航，以修剪出均匀的草坪效果。但是，您可以通过从特定位置（例如草较为茂盛、存在未修剪的草或草比其他地方长得更快的地方）开始螺旋切割，对关注的目标区域进行优先集中修剪，以获得良好的效果。

► 图片22: 1. 标准路径 2. 螺旋路径

1. 关闭割草机器人电源开关并将其放在要开始螺旋切割的位置。然后打开电源开关。

2. 按控制面板上的  按钮。

随即显示子菜单。

3. 选择[Mowing - With spiral cutting(修剪 - 使用螺旋切割)]。

随即显示选项菜单。

4. 选择所需选项。

| 选项                             | 详情                            |
|--------------------------------|-------------------------------|
| Auto mowing (自动修剪)             | 在主区域执行螺旋切割，完成后通过自动操作和充电继续修剪。  |
| Mowing without charging(不充电修剪) | 执行螺旋切割，完成后在指定时间内继续自动修剪，且不自充电。 |

按下  键时，会显示[Close the display cover to start mowing. (关闭显示屏保护罩开始修剪。)]消息。

5. 合上显示屏保护罩。

割草机器人开始修剪。

## 停靠偏好

**注：**如果工作区域内不安装引导线，建议将引导信号的主动搜索时间段设为“0”（零）。这有助于割草机器人快速返回充电站。有关详细信息请参阅“设置引导信号的主动搜索时间段”（第41页）。

## 将割草机器人返回充电站

[顶部菜单] > [Park(停靠)] > [Stay at charging station(停留在充电站)]

修剪工作停止，割草机器人返回充电站。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示子菜单。

► 图片23

2. 选择[Stay at charging station(停留在充电站)]。

按下  键时，会显示[Close the display cover to return to the charging station. (关闭显示屏保护罩返回充电站。)]消息。

3. 合上显示屏保护罩。

割草机器人返回充电站。



## 将割草机器人返回充电站，并在计划时间重新开始运行

[顶部菜单] > [Park(停靠)] > [Schedule restart time(计划重启时间)]

割草机器人返回充电站并在指定时间后重新开始运行。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示子菜单。
2. 选择[Schedule restart time(计划重启时间)]。  
随即显示输入屏幕。

3. 使用键盘输入所需时间。

► 图片24

注：您可以输入0到99个小时的重新启动时间。初始设置为3小时。

4. 按  键确认输入内容。  
屏幕上会显示[Close the display cover to return to the charging station.(关闭显示屏保护罩返回充电站。)]消息。
5. 合上显示屏保护罩。  
割草机器人返回充电站。

## 将割草机器人返回充电站并按照预设时间表重新启动操作

[顶部菜单] > [Park(停靠)] > [Restart on schedule(按计划重启)]

割草机器人返回充电站，然后按照预设修剪时间表重新开始运行。割草机器人返回充电站后继续待机，然后根据下一个预设修剪时间表自动离开充电站。

注：如果割草机器人电量不足，即使临近预设时间表，也不会开始修剪。充电完成后，机器重新开始修剪。

注：无法从此菜单中创建、更改或删除屏幕上显示的时间表。要调整时间表时，请在[Mowing preferences(修剪偏好)]菜单中选择[Schedule(日程)]，然后重新设置。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示子菜单。修剪计划表显示在[Restart on schedule(按计划重启)]旁边。显示的日期和时间是割草机器人返回充电站后的下一个计划重启时间。

2. 选择[Restart on schedule(按计划重启)]。

确认显示的启动时间表并继续设置。

► 图片25: 1. 下一个计划重启时间

按下  键时，会显示[Close the display cover to return to the charging station.(关闭显示屏保护罩返回充电站。)]消息。

3. 合上显示屏保护罩。

割草机器人返回充电站。

## 修剪偏好

### 更改和注册修剪区域

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Mowing preferences(修剪偏好)] > [Mowing area(修剪区域)]

用于更改首次启动割草机器人时注册的修剪区域大小，或用于注册新修剪区域大小。割草机器人根据此处设置的修剪区域信息找出最佳修剪过程并有效修剪草坪。

注意：设置适当的修剪区域。如果所设置的值与实际区域偏差较大，可能会存在有些地方修剪不到等情况。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的  。

► 图片26

随即显示子菜单。

3. 选择[Mowing area(修剪区域)]。

► 图片27

4. 使用键盘选择修剪区域大小范围。

► 图片28: 1. 三角箭头标记

注：当选项旁边显示三角箭头标记时，按     键切换选项显示。显示所需选项时，按  键确认选择。

5. 按照屏幕上显示的信息完成设置。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

### 计划修剪

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Mowing preferences(修剪偏好)] > [Schedule(日程)]

提前设置一周的修剪时间表，根据天气和生活方式进行修剪。适当的工作计划也会稳定修剪频率，使草坪在较长时间内保持良好状态。

小心：制定非工作时间和无人值守时间的每日和每周工作计划表。准备好时间表，避免遇到夜行动物。修剪操作可能会伤害附近的人或野生动物。

注：找到平衡的时间表，避免割草机器人移动过多而导致草坪被压实。将长时间修剪分为计划的时间段，这样就可以重新引导机器移动，让频繁修剪的区域得到休息。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的  。

随即显示子菜单。

3. 选择[Schedule(日程)]。

随即显示每周日程设置屏幕。

4. 使用键盘选择要设置时间表的日期。

按   键突出显示所需日期，然后按  键。

您可以一次选择多个日期。所选日期下方会显示下划线。

► 图片29: 1. 日期选择指示 2. 安排了修剪工作的时间段 3. 未安排修剪工作的时间段

注：选择日期并设置详细时间表后，将显示每天已登记的工作时间表。未设置时间表的时间段显示为白色。

5. 选择[Time schedule(时间表)]。

随即显示时间表设置屏幕。

6. 选择所需选项。

| 选项                        | 详情                                                                                                  |
|---------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours<br>(工作24小时) | 割草机器人全天运行。选择此选项后，[Schedule 1:(时间表1:)]复选框中会显示选中标记，同时显示[00:00] - [24:00]。                             |
| Park 24 hours<br>(停靠24小时) | 割草机器人全天保持停靠状态。选择此选项后，[Schedule 1:(时间表1:)]和[Schedule 2:(时间表2:)]复选框中的复选标记将会被删除，同时显示[00:00] - [00:00]。 |
| Schedule 1:<br>(时间表1:)    | 割草机器人在设置的时间运行。                                                                                      |
| Schedule 2:<br>(时间表2:)    | 割草机器人在设置的时间运行。                                                                                      |

► 图片30

### 设置日程

- (1) 使用键盘，在要设置的日程选项的复选框中勾选复选标记。

- (2) 使用     键突出显示要设置的小时或分钟输入字段。

- (3) 使用键盘输入时间。

- (4) 重复步骤2和3以输入所有小时和分钟的输入字段。

注意：要启用日程设置时，请务必选中复选框。

注意：[Schedule 1:(时间表1:)]和[Schedule 2:(时间表2:)]中输入的时间不能重叠。

7. 选择[Verify(验证)]。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。



所选修剪区域的建议操作时长

该表显示了针对您的修剪区域大小类别建议的基准运行时间。根据您的需要设计您自己的每日和每周日程。

| 修剪区域大小 (m²) | 每周工作日 (天) | 每日工作时间 (小时) | 时间表示例          |
|-------------|-----------|-------------|----------------|
| 500         | 5         | 5           | 07: 00- 12: 00 |
|             | 7         | 3.5         | 07: 00- 10: 30 |
| 750         | 5         | 7.5         | 07: 00- 14: 30 |
|             | 7         | 5.5         | 07: 00- 12: 30 |
| 1,000       | 5         | 10          | 07: 00- 17: 00 |
|             | 7         | 7           | 07: 00- 14: 00 |
| 1,500       | 5         | 14.5        | 07: 00- 21: 30 |
|             | 7         | 10.5        | 07: 00- 17: 30 |
| 2,000       | 5         | 19.5        | 04: 00- 23: 30 |
|             | 7         | 14          | 07: 00- 21: 00 |
| 2,500       | 6         | 20          | 03: 00- 23: 00 |
|             | 7         | 17.5        | 05: 00- 22: 30 |
| 3,000       | 7         | 21          | 02: 00- 23: 00 |
| 3,500       | 7         | 24          | 00: 00- 24: 00 |

确定切割高度

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Mowing preferences(修剪偏好)] > [Cutting height(切割高度)]

手动或使用自动功能设置切割高度。割草机器人根据设置的草高度自动调整刀片高度。

注意： 将较长的草一次性剪短可能会导致草死亡，或者割下的草可能会堵塞割草机器人内部。

注： 请勿试图一次性修剪较长的草。相反，应该循序渐进地修剪草坪，每隔一到两天修剪一次，直到草坪高度统一。一次修剪草坪的长度不得超过5mm。通过设置适当的草高度和修剪频率，可以减少对草坪的损害和负担，保持草坪美观。

注： 割草机器人的最大切割高度设置值为60 mm。如果开始修剪时，草高度超过此最大值，请先使用Makita（牧田）草坪机或其他机器切割掉多余长度的草，然后再使用割草机器人。

► 图片31

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Cutting height(切割高度)]。

随即显示菜单选择屏幕。

4. 选择所需的菜单。

| 菜单                              | 详情                                 |
|---------------------------------|------------------------------------|
| Manual (consistent)<br>(手动(统一)) | 此项可设置一致的切割高度。                      |
| Auto(自动)                        | 通过输入修剪开始和结束时的草高度，割草机器人会自动逐步调整刀片高度。 |

显示切割高度输入屏幕。

5. 使用     键调整切割高度。

当屏幕上显示所需高度时，按  键确认设置。出现多个输入字段时，选择所有值，然后按  键。

[Manual (consistent)(手动(统一))]菜单输入屏幕

► 图片32

[Auto(自动)]菜单输入屏幕

► 图片33: 1. 工作开始时的草高度 2. 目标草高度

6. 按照屏幕上显示的信息完成设置。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

导航偏好

 小心： 作为提前准备，在修剪区域安装导线后，首次启动割草机器人时，请确保让割草机器人自动脱离一次与充电站的对接状态。

当割草机器人自动离开充电站时，它会将磁场保存在内存中，并进行自主控制，以便后续顺利进行对接操作。如果不执行这项任务，割草机器人返回时可能无法正确执行对接，或者可能无法正常工作。

从以下两种方法中选择一种并执行，使割草机器人自动离开充电站。

- 在预先计划的操作时间内（如果使用[Deactivate schedules (停用日程)]子菜单，则为任何时间）将充满电的割草机器人与充电站对接，然后使用[Start mowing(开始修剪)]菜单发出开始指令。有关详细信息请参阅“开始修剪菜单”（第38页）。
- 先在[Navigation preferences(导航偏好)]菜单的[Mower departing points(割草机出发点)]子菜单中尝试注册出发方式，并进行测试导航。有关详细信息请参阅“选择从充电站出发的方式”（第42页）。

设置引导信号的主动搜索时间段

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Active search period for guide wire(引导线的主动搜索时间段)]

设置割草机器人主动搜索来自引导线的控制信号的时间段。

注： 返回充电站时，割草机器人会检测从引导线传输的信号，并跟随该信号有效地跟踪返回充电站的路径。

注： 如果在主动搜索时间段内检测不到来自引导线的信号，操作将切换到大范围搜索，包括来自边界线的信号，并且割草机器人会根据检测到的控制信号返回充电站。

注： 如果工作区域内不安装引导线，建议将引导信号的主动搜索时间段设为“0”（零）。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Active search period for guide wire(引导线的主动搜索时间段)]。

► 图片34

随即显示输入屏幕。

4. 使用键盘输入所需搜索时间段。

► 图片35

注： 您可以输入0到10分钟的主动搜索时间段。初始设置为10分钟。如果输入的值超出设置范围，则自动替换为最大值。

5. 按  键确认输入内容。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

切割边界附近的草

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Boundary overreach(边界超驰)]

调整割草机器人越过边界线的距离，以便整齐地切割边界附近的草。

割草机器人在边界附近的移动

当割草机器人接近修剪区域周围安装的边界线时，它会检测到来自导线的信号并准备改变方向。设置了边界超驰时，割草机器人会在导线外修剪一定距离，然后返回边界内，自动转向并继续修剪。设置适当的边界超驰后，边界附近不会留下未修剪的草，从而实现良好的草坪效果。

► 图片36: 1. 边界线 2. 边界超驰 3. 导线信号 4. 修剪路径

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。
3. 选择[Boundary overreach(边界超驰)]。
- 随即显示输入屏幕。
4. 使用键盘输入割草机器人越过边界线的距离。
- 图片37

注：您可以输入20到50 cm的超出距离。

注：如果输入的值低于设置范围，则会显示[Invalid input.(无效输入。)]消息。选择[OK]，然后按  键。再次显示输入屏幕。

注：如果输入的值超出设置范围，则自动将其替换为最大值。

5. 按  键确认输入内容。
- 显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。
- 设置到修剪起点的移动距离**

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Departure position(出发位置)]

设置割草机器人离开充电站后到开始修剪之间的移动距离。割草机器人最初离开充电站时不修剪，在移动了此处设置的距离后开始修剪。

为什么需要移动到修剪起点？

割草机器人离开充电站时，它不会立即开始修剪，而是在距离充电站一定距离后才开始修剪。这是因为设置稍远的工作开始位置可以避免工作路径重叠或出现偏差，同时还能更有效地到达难以进入的区域。

- 图片38: 1. 充电站 2. 工作开始位置 3. 移动距离

1. 按控制面板上的  按钮。
- 随即显示[Main menu(主菜单)]。
2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。
3. 选择[Departure position(出发位置)]。
- 随即显示输入屏幕。
4. 使用键盘输入割草机器人在开始修剪之前要移动的距离。
- 图片39

注：您可以输入80到300 cm的出发距离。

注：如果输入的值低于设置范围，则会显示[Invalid input.(无效输入。)]消息。选择[OK]，然后按  键。再次显示输入屏幕。

注：如果输入的值超出设置范围，则自动将其替换为最大值。

5. 按  键确认输入内容。
- 显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。
- 选择从充电站出发的方式**

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Mower departing points(割草机出发点)]

设置割草机器人离开充电站并开始修剪的方式。您可以注册最多五种不同的出发方式，并调整它们的优先执行顺序，其中包括要遵循的导线信号类型以及离开充电站到割草机器人出发点的移动距离。

巧妙结合多个割草机出发点

除了直接离开充电站开始修剪外，割草机器人还可以在离开充电站后沿着边界线或引导线移动一定距离，然后从到达的点开始工作。根据工作区域的形状和布局，结合使用多种出发方式，可以避免工作路径重叠或出现偏差，直接到达正常导航难以到达的区域，并在整个区域修剪出均匀的草坪效果。

- 图片40: 1. 充电站 2. 边界线 3. 引导线 4. 割草机出发点

注意：在设置出发方式之前，先将割草机器人与充电站对接。

1. 按控制面板上的  按钮。
- 随即显示[Main menu(主菜单)]。
2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。

3. 选择[Mower departing points(割草机出发点)]。
- 随即显示菜单选择屏幕。
4. 选择配置文件的编号以注册出发方式。
- 图片41: 1. 沿边界线向左前进 2. 沿边界线向右前进 3. 沿引导线1前进 4. 沿引导线2前进
- 随即显示选项菜单。
5. 使用键盘，在屏幕上显示的选项格式字段中输入所需的条件。

| 选项                             | 详情                                                                                                                                                                                                                                 |
|--------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace:<br>(要跟踪的导线：)    | 选择割草机器人离开充电站后要跟踪的导线类型。使用   键显示所需的导线类型。要直接离开充电站而不跟踪特定导线时，请选择[--]。 |
| Departure position:<br>(出发位置：) | 输入割草机器人在开始修剪工作之前从工作站移动的距离。您可以输入0到800m的距离。                                                                                                                                                                                          |
| Probability(概率)                | 输入执行设置配置文件的概率(百分比)。                                                                                                                                                                                                                |

- 图片42: 1. 可以输入的最大概率值

注：可以为每个配置文件输入的最大概率值显示在概率输入字段的左侧。输入显示的最大值或更小值。如果输入的值超出范围，则会自动将其替换为最大值。

6. 选择[Test(测试)]并在注册设置之前执行测试操作。
- 按照屏幕上显示的信息完成测试操作。
- 如果测试操作结果不理想，请重新设置。

注：要在测试导航后注册距离设置，请按照屏幕上的说明保存测试报告。然后在显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息后按  键完成注册。注册完成后，屏幕返回到菜单选择屏幕。

注：测试导航后，割草机器人自动停在割草机器人出发点附近。要重新设置或注册新的配置文件时，请再次手动将割草机器人与充电站对接。

注：要跳过测试导航，请选择[Verify(验证)]并注册设置。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

7. 重复步骤(4)到(6)，并根据需要注册配置文件（最多五个）。
- 调整从充电站出发的角度**

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Departure angles(出发角度)]

设置割草机器人直接从充电站出发时的出发角度。假设面向充电站的对接接触点为0°（12点钟方向），您可以沿顺时针方向设置两个介于90°（3点钟方向）至270°（9点钟方向）之间的出发角度范围。您可以调整每个出发角度的优先执行顺序。

决定优先执行顺序的“概率”是多少？

设置从充电站出发的方式和出发角度时所得到的概率，以百分比表示割草机器人根据设置的内容优先操作的可能性。

例如，在设置出发角度时，如果输入25%和75%作为范围1和2的概率，则割草机器人在范围1内以任意角度出发的概率为25%。

- 图片43: 1. 退出范围1 2. 退出范围2 3. 充电站

“概率”设置值的总和为100%

割草机器人将通过两个子菜单[Mower departing points(割草机出发点)]和[Departure angles(出发角度)]输入的概率总和视为100%，并且会合理分配从充电站出发的方式和角度。

例如，如果使用子菜单[Mower departing points(割草机出发点)]注册了三种出发方式，并且每种出发方式的概率设置为20%，则总概率为60%。之后，机器会将剩余40%的概率分配给子菜单[Departure angles(出发角度)]设置的出发角度范围1和2的优先执行顺序。这里，如果输入50%和50%作为出发角度范围1和2的概率，则为范围1和2分配剩余的40%概率，各50%。因此，从总概率来看，出发角度范围1和2的优先执行顺序分别计算为20%和20%。

因此，对于使用子菜单[Mower departing points(割草机出发点)]注册的三个出发方式以及使用子菜单[Departure angles(出发角度)]注册的两个出发角度，割草机器人分别以各20%的概率随机执行。

1. 按控制面板上的  按钮。
- 随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。
3. 选择[Departure angles(出发角度)]。
- 随即显示选项菜单。
4. 使用键盘, 在屏幕上显示的选项格式字段中输入所需的条件。
- 退出范围可在90°和270°之间设置。

| 选项                         | 详情                                   |
|----------------------------|--------------------------------------|
| Exit range 1:<br>(退出范围1: ) | 输入割草机器人从充电站出发的第一个角度范围。(您也可以只设置一个范围。) |
| Exit range 2:<br>(退出范围2: ) | 输入割草机器人从充电站出发的第二个角度范围。               |
| Probability<br>(概率)        | 输入割草机器人在每个所设角度范围内出发的概率(以百分比形式表示)。    |

► 图片44: 1. 退出范围1(第一个范围) 2. 退出范围2(第二个范围) 3. 概率

#### 设置出发角度

- (1) 使用     键突出显示要设置的角度和概率输入字段。
- (2) 使用键盘输入角度和概率。
- (3) 重复步骤1和2, 完成所有输入字段。

注: 仅输入[Exit range 1:(退出范围1: )]时, 执行概率自动设置为100%。

注: 仅输入[Exit range 1:(退出范围1: )]时, 无法更改[Exit range 1:(退出范围1: )]的执行概率。输入[Exit range 1:(退出范围1: )]后开始输入[Exit range 2:(退出范围2: )]时, 可以更改[Exit range 1:(退出范围1: )]的执行概率。

注: 先完成[Exit range 1:(退出范围1: )]的输入, 再设置[Exit range 2:(退出范围2: )]。不能只输入[Exit range 2:(退出范围2: )]。

注: 机器会自动计算[Exit range 2:(退出范围2: )]的执行概率, 使得与[Exit range 1:(退出范围1: )]的执行概率总和为100%。从100%中减去[Exit range 1:(退出范围1: )]的执行概率, 余数概率自动显示为[Exit range 2:(退出范围2: )]的执行概率。

5. 选择[Verify(验证)], 注册设置。
- 显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时, 按  键。

#### 调整偏移导航的宽度

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Line trace offset(沿线偏移)]

沿着边界线和引导线导航时, 路径宽度在设置范围内偏移。

#### 什么是偏移导航?

割草机器人沿着各导线移动, 同时检测来自导线的信号。偏移导航有意从每条参考线一点点地移动该运动路径, 以防止轮重复经过草坪的同一部分。割草机器人在移动的同时, 在所设置值的范围内随机偏移路径, 从而减轻特定路径上草坪的负担。

► 图片45: 1. 充电站 2. 边界线 3. 引导线 4. 外缘参考线 5. 偏移导航的宽度

注: 当区域内有狭窄路径时, 请考虑设置割草机器人可通过的最大偏移宽度。

1. 按控制面板上的  按钮。
- 随即显示[Main menu(主菜单)]。
2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。
- 注: 如果未显示菜单, 请使用   键滚动屏幕。
3. 选择[Line trace offset(沿线偏移)]。
- 随即显示选项菜单。
4. 选中导线名称的复选框以设置偏移路径。

| 选项                  | 详情                                         |
|---------------------|--------------------------------------------|
| G1:                 | 此项设置相对于第一根引导线参考路径的偏移。偏移值越大, 相对参考路径的偏移范围越宽。 |
| G2:                 | 此项设置相对于第二根引导线参考路径的偏移。偏移值越大, 相对参考路径的偏移范围越宽。 |
| Boundary:<br>(边界: ) | 此项设置相对于边界线参考路径的偏移。偏移值越大, 相对参考路径的偏移范围越宽。    |

#### ► 图片46

勾选复选框时, 机器会自动突出显示偏移输入字段。

5. 使用键盘, 在屏幕上显示的选项格式字段中输入所需的条件。
- 图片47

您可以输入0到9之间的偏移值。下表显示了偏移值实际导航宽度的大致范围。表中给出的导航宽度的实际范围可能会根据工作环境和其他条件而有所不同。

偏移值与导航宽度对应表

| 偏移值 | 导航宽度   | 偏移值 | 导航宽度   |
|-----|--------|-----|--------|
| 0   | 55 cm  | 5   | 110 cm |
| 1   | 90 cm  | 6   | 115 cm |
| 2   | 95 cm  | 7   | 120 cm |
| 3   | 100 cm | 8   | 125 cm |
| 4   | 105 cm | 9   | 130 cm |

#### 导航宽度波动图像

► 图片48: 1. 边界线 2. 外缘参考线 3. 导航宽度波动范围 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

注: 割草机器人的右端面越过边界线向外约20 cm处的线为外缘参考线。导航宽度向内波动, 外缘参考线为零。

6. 选择[Verify(验证)], 注册设置。
- 显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时, 按  键。

#### 修剪未修剪的草

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Navigation preferences(导航偏好)] > [Spiral cutting(螺旋切割)]

当割草机器人在修剪工作中检测到草较长或较为茂盛等区域时, 它会以螺旋模式在该区域导航, 进行集中修剪。以螺旋模式修剪草较为茂盛的区域可以有效实现整齐的草坪效果。

#### 寻找草较为茂盛的地方

割草机器人通过在割草时灵敏地检测负载, 寻找草较为茂盛以及存在未修剪草坪的区域。找到此类特定区域时, 割草机器人以螺旋模式从该点向外导航, 集中割草, 以有效实现整洁、均匀的草坪效果。

► 图片49: 1. 草较为茂盛的区域 2. 螺旋路径

注: 割草机器人每次充电会执行一次螺旋切割。充电完成后, 割草机器人离开充电站时, 首先连续进行正常修剪工作约30分钟。此后, 当检测到草较为茂盛或未修剪等情况时, 操作切换到以该点为中心进行螺旋切割, 然后在集中割草结束后, 再次以正常导航继续修剪工作。

1. 按控制面板上的  按钮。
- 随即显示[Main menu(主菜单)]。
2. 选择屏幕上显示的 。
- 随即显示子菜单。
- 注: 如果未显示菜单, 请使用   键滚动屏幕。
3. 选择[Spiral cutting(螺旋切割)]。
- 随即显示选项菜单。
4. 选择所需选项。
- 勾选该选项前的复选框, 然后按  键。

| 选项                       | 详情        |
|--------------------------|-----------|
| Spiral cutting<br>(螺旋切割) | 启用螺旋切割模式。 |

#### ► 图片50



5. 选择[Confirm(确认)]并注册设置。  
显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

## 安全偏好

### 设置警报声响起的时间

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Security(安全)] > [Alarm duration(警报持续时间)]

设置各种通知或发生错误时发出警报的持续时间。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。  
显示PIN码输入屏幕。

3. 使用键盘输入PIN码。  
► 图片51

随即显示子菜单。

4. 选择[Alarm duration(警报持续时间)]。  
► 图片52

随即显示输入屏幕。

5. 使用键盘输入所需时间。  
► 图片53

注：您可以输入1到99分钟的警报持续时间。初始设置值为10分钟。

6. 按  键确认输入内容。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

### 更改PIN码

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Security(安全)] > [Change PIN code(更改PIN码)]

此项用于将当前使用的PIN码更改为新代码。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。  
显示PIN码输入屏幕。

3. 使用键盘输入当前使用的PIN码。  
随即显示子菜单。

4. 选择[Change PIN code(更改PIN码)]。  
随即显示输入屏幕。

5. 使用键盘输入新PIN码。  
► 图片54

6. 再次输入新PIN码进行确认。

显示[The PIN code has been changed.(PIN码已更改。)]消息时，按  键。

### 防止导线信号干扰

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Security(安全)] > [Change wire signal(更改导线信号)]

与相邻工作区域的信号互相干扰时，可以更改发送导线信号的信道。

注意：在更改信道之前，将割草机器人与充电站对接。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。  
显示PIN码输入屏幕。

3. 使用键盘输入PIN码。  
随即显示子菜单。

4. 选择[Change wire signal(更改导线信号)]。  
随即显示选项菜单。

5. 使用键盘选择新信道代码。

► 图片55

注：当前使用的信道代码旁边会显示一个标记。（初始值为[Channel 1(信道1)]。）更改信道时，请选择没有显示标记的信道。

6. 按照屏幕上显示的信息完成设置。

显示[Dock the mower to the charging station.(将割草机停靠至充电站。)]消息时，选择[Confirm(确认)]并按  键。

显示[Completed.(已完成。)]消息时，按  键。

### 保护割草机器人免遭盗窃

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Security(安全)] > [Anti-theft(防盗)]

通过设置操作锁定和通知功能，防止割草机器人被盗和遭不当使用。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。  
显示PIN码输入屏幕。

3. 使用键盘输入PIN码。  
随即显示子菜单。

4. 选择[Anti-theft(防盗)]。  
随即显示选项菜单。

5. 使用键盘，在所需选项的复选框中勾选复选标记。  
您可以选择多个选项。

| 选项                                      | 详情                                         |
|-----------------------------------------|--------------------------------------------|
| Stopped: PIN<br>(已停止: PIN)              | 强制停止割草机器人时，需要输入PIN码才能重新开始操作。               |
| Stopped: PIN & Alarm<br>(已停止: PIN & 警报) | 强制停止割草机器人时，会发出警报声，需要输入PIN码才能重新开始操作。        |
| Lifted: PIN & Alarm<br>(已抬起: PIN & 警报)  | 抬起割草机器人时，会发出警报声，需要输入PIN码才能重新开始操作。          |
| Tilted: PIN & Alarm<br>(已倾斜: PIN & 警报)  | 将割草机器人倾斜到一定角度或以上时，会发出警报声，需要输入PIN码才能重新开始操作。 |

6. 选择[Verify(验证)]，注册设置。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

## 其他设置

### 保存/加载用户偏好设置

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Save and load preferences(保存并加载偏好)]

可保存最多三个您在设置菜单中创建和自定义的首选设置，并随时加载。这样可使用一系列用户偏好设置，根据工作区域和环境进行切换。

注：某些特定项目（例如日期和时间、PIN码等在初始设置屏幕上设置的项目）无法保存和加载。

1. 按控制面板上的  按钮。  
随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。  
随即显示子菜单。

3. 选择[Save and load preferences(保存并加载偏好)]。  
► 图片56

随即显示菜单选择屏幕。

4. 选择所需的菜单。

| 菜单       | 详情             |
|----------|----------------|
| Load(加载) | 加载保存的用户偏好设置。   |
| Save(保存) | 保存当前使用的用户偏好设置。 |

随即显示选项菜单。

5. 选择用户偏好设置加载源或保存目标选项名称。

► 图片57

注：[Listed now(现在所列)]显示在已注册用户偏好设置的选项右侧。

6. 按照屏幕上显示的信息完成设置。

显示[Are you sure?(确定吗?)]消息时，选择[Yes(是)]并按  键。

更改日期和时间设置

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Date and time(日期和时间)]

此项用于调整或更改割草机器人中设置的日期和时间。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Date and time(日期和时间)]。

随即显示菜单选择屏幕。

4. 使用     键选择所需的菜单选项。

选择所需格式并在屏幕上显示。

| 菜单                       | 选项详情                                                                               |
|--------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format:<br>(日期格式: ) | 从[Year/Month/Day(年/月/日)]、[Month/Day/Year(月/日/年)]或[Day/Month/Year(日/月/年)]日期格式中选择一种。 |
| Time format:<br>(时间格式: ) | 在[12 hours(12小时)]或[24 hours(24小时)]之间切换时间格式。                                        |

► 图片58

5. 选择[Next(下一步)]。

随即显示日期和时间输入屏幕。

6. 使用键盘输入所需的日期和时间。

► 图片59

输入日期和时间

(1) 使用     键突出显示要设置的日期或时间输入字段。

(2) 使用键盘输入年、月、日或时间。

(3) 重复步骤1和2，完成所有要更改的输入字段。

7. 选择[Verify(验证)]。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

更改显示语言

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Language(语言)]

此项用于更改液晶屏上显示的语言。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Language(语言)]。

随即显示语言选择屏幕。

4. 选择所需的语言。

语言选择屏幕的显示语言发生变化。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

重置用户偏好设置

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Reset all settings(重置所有设置)]

此项用于重置所有已保存的用户偏好设置并将其返回到初始状态。

注意：首次启动割草机器人时输入的某些信息和设置（例如日期和时间以及PIN码）不会重置。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Reset all settings(重置所有设置)]。

显示PIN码输入屏幕。

4. 使用键盘输入PIN码。

5. 按照屏幕上显示的信息完成设置。

显示[Completed.(已完成。)]消息时，按  键。

浏览产品信息

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Information(信息)]

此项可显示最新的产品信息，例如累计工作时间和软件版本信息。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

3. 选择[Information(信息)]。

注：浏览信息后，您可以按  键或  按钮返回上级菜单屏幕。按  键返回[Others(其他)]子菜单屏幕，或按  按钮返回[Main menu(主菜单)]屏幕。

管理LED开/关时间

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [LED]

此项用于控制割草机器人顶部LED灯的开启和关闭时间。有关LED灯的详细信息，请参阅“指示灯灯光”（第36页）。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

注：如果未显示菜单，请使用   键滚动屏幕。

3. 选择[LED]。

随即显示开/关日程设置屏幕。

4. 选择所需选项。

| 选项                      | 详情                                                                                             |
|-------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON<br>(始终ON)     | LED灯始终开启。选择此选项后，会在[Schedule 1:(时间表1:)]复选框中勾选复选标记，同时显示[00:00] - [24:00]。                        |
| Always OFF<br>(始终OFF)   | LED灯始终关闭。选择此选项后，[Schedule 1:(时间表1:)]和[Schedule 2:(时间表2:)]复选框中的复选标记都会被删除，同时显示[00:00] - [00:00]。 |
| Schedule 1:<br>(时间表1: ) | LED灯在设置的时间范围内亮起。                                                                               |
| Schedule 2:<br>(时间表2: ) | LED灯在设置的时间范围内亮起。                                                                               |

► 图片60



## 设置日程

- (1) 使用键盘，在要设置的日程选项的复选框中勾选复选标记。
- (2) 使用     键突出显示要设置的小时或分钟输入字段。
- (3) 使用键盘输入时间。
- (4) 重复步骤2和3以输入所有小时和分钟的输入字段。

**注意：** 要启用日程设置时，请务必选中复选框。

**注意：** [Schedule 1:(时间表1:)]和[Schedule 2:(时间表2:)]中输入的时间不能重叠。

5. 选择[Verify(验证)]。

显示[Saved successfully.(保存成功。)]消息时，按  键。

## 检查操作错误的详细信息

[顶部菜单] > [Main menu(主菜单)] > [Others(其他)] > [Error message(错误消息)]

此项会显示向割草机器人报告的最新错误消息，包括详细信息。

1. 按控制面板上的  按钮。

随即显示[Main menu(主菜单)]。

2. 选择屏幕上显示的 。

随即显示子菜单。

**注：** 如果未显示菜单，请使用   键滚动屏幕。

3. 选择[Error message(错误消息)]。

割草机器人搜索错误信息，并按从新到旧的顺序显示报告的错误代码列表。

4. 选择错误代码查看详细信息。

► 图片61

显示错误详细信息屏幕。

5. 检查错误发生的日期和时间以及错误消息内容。

► 图片62

**注：** 浏览信息后，您可以按  键或  按钮返回上级菜单屏幕。按  键返回[Others(其他)]子菜单屏幕，或按  按钮返回[Main menu(主菜单)]屏幕。

## 保养

**⚠小心：** 在进行检查或保养之前，请务必确保割草机器人的电源开关已关闭。另外，在对充电站进行维护时，请务必从电源插座上拔下AC适配器。

**⚠小心：** 进行检查和保养时，请务必佩戴手套和护目镜。否则可能会导致受伤。

为了保证产品的安全与可靠性，维修、任何其他的维修保养或调节需由Makita（牧田）授权的或工厂维修服务中心完成。务必使用Makita（牧田）的替换部件。

## 清洁

**注意：** 切勿使用汽油、苯、稀释剂、酒精或类似物品清洁工具。否则可能会导致工具变色、变形或出现裂缝。

**注意：** 定期清洁机器。草屑可能会在底盘或充电站中积聚。

**注意：** 请勿使用高压清洗机清洗机器。否则可能会导致机器损坏或出现故障。

## 清洁割草机器人

**⚠小心：** 清洁修剪机刀片和周围区域时，小心不要被刀片割伤。

**⚠小心：** 安装和拆卸顶盖时，请小心不要让您的手或其他物体夹在顶盖和底盘之间，也不要让顶盖边缘弄伤您的手。

用干布或蘸有稀释中性清洁剂的布擦拭顶盖表面和底盘底面。将轮上及其周围积聚的污垢和碎屑擦拭干净。

► 图片63

**注：** 如果很脏，请用水清洗。用水清洗后，建议让机器彻底干燥后再重新使用。

草屑可能会积聚在顶盖和底盘之间。按照以下步骤拆下顶盖并将底盘的上部也清洁干净。

► 图片64： 1. 顶盖 2. 底盘 3. 橡胶护圈 4. 滑动轴

按住显示屏保护罩的同时，逐个抬起并拆卸图中所示的顶盖部件。

► 图片65： 1. 顶盖 2. 显示屏保护罩

**注：** 拆卸顶盖时，确保周围没有障碍物。

**注：** 顶盖和底盘在三个位置牢固连接。用力拉起顶盖，直到顶盖内侧的橡胶护圈与底盘的滑动轴脱离。

将顶盖恢复到原始状态时，将顶盖的橡胶护圈与底盘的滑动轴对齐，然后用力按下。

► 图片66

## 清洁充电站

清除充电端子和充电站基座上积聚的所有污垢或碎屑。

► 图片67： 1. 充电端子 2. 充电站基座

## 检查修剪机刀片

请按照以下步骤每周检查一次。

1. 关闭割草机器人的电源开关并将其倒置。

► 图片68

2. 检查修剪机刀片的状况和刀片底座的转动情况。

请检查以下几点。

- 刀片底座是否只需很小的力度即可转动？
- 修剪机刀片是否出现过度磨损、破裂、缺口或弯曲等情况？

## 刀片底座和修剪机刀片

► 图片69： 1. 正常 2. 磨损（A：17.5 mm或以下） 3. 破裂 4. 缺口 5. 弯曲 6. 刀片底座

3. 检查修剪机刀片固定螺丝的状况。

按照“更换修剪机刀片”部分（第46页）中的步骤拆下固定螺丝，并检查固定螺丝的状况。

## 修剪机刀片固定螺丝

► 图片70： 1. 正常 2. 磨损 3. 固定螺丝

**注：** 如果每周检查没有发现特别异常，则可延长检查间隔。

**注：** 修剪机刀片的使用寿命会根据操作环境的不同而有所不同。以下情况尤其会缩短使用寿命。

- 长时间修剪
- 工作区域过于宽泛
- 修剪有粗茎粗叶的草
- 在草生长旺季修剪
- 草上附着污垢、沙子或其他物质

## 更换修剪机刀片

**⚠警告：** 根据本说明书中的步骤更换修剪机刀片。如果采用不同的方法进行更换，可能会导致事故或人身伤害。

**⚠小心：** 更换修剪机刀片时，请务必佩戴防护眼镜和手套。

**⚠小心：** 在水平且稳定的表面上进行更换工作。

**注意：** 大约**2至6周**更换一次修剪机刀片。更换时间将根据修剪频率和草的状况而变化。

**注意：** 机器有三个修剪机刀片。同时更换三个刀片。即使只有一个修剪机刀片损坏，也要更换所有三个刀片。

**注意：** 更换修剪机刀片需要以下工具。请提前准备好这些工具。

- 螺丝刀（十字）（用于拆卸和安装刀片）
- 直径**6 mm**的金属杆或长度为**160 mm**以上的螺丝刀（用于固定刀片底座）

如果修剪机刀片出现过度磨损、破裂、缺口、弯曲等情况，或者修剪机刀片固定螺丝磨损，请按照以下步骤进行更换。

**1.** 关闭割草机器人的电源开关并将其倒置。

**2.** 固定刀片底座。

使防滑板、刀片底座和刀片罩的孔对齐，然后插入金属杆。如果刀片底座不转动，则表示固定完成。

► **图片71： 1. 金属杆 2. 防滑板 3. 刀片底座 4. 刀片罩**

**3.** 拆下修剪机刀片。

使用十字螺丝刀拧下固定修剪机刀片的螺丝。

► **图片72： 1. 螺丝 2. 修剪机刀片**

**注：** 拧下螺丝时，用手指握住修剪机刀片。否则，修剪机刀片可能会掉入顶盖和底盘之间的间隙中。

**4.** 安装新的修剪机刀片。

使用新修剪机刀片随附的螺丝。安装后，检查修剪机刀片是否绕螺丝旋转。

► **图片73**

**注意：** 请务必遵守以下事项，以防止修剪机刀片脱落。

- 使用修剪机刀片随附的螺丝。（拆下的螺丝请勿重复使用）
- 牢牢拧紧螺丝，以免松动。

**5.** 拆下固定刀片底座的金属杆，然后将倒置的割草机器人恢复到原始状态。

► **图片74： 1. 金属杆**

**注：** 更换修剪机刀片后，重新启动时请记得打开割草机器人的电源开关。

定期检查

请定期检查以下几点。

| 检查区域         | 检查项目               | 对策                                                                                                                                                                 | 检查频率                   |
|--------------|--------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------|
| 割草机器人        | 修剪机刀片是否有异常？        | 如果修剪效果不佳，请关闭电源开关，检查修剪机刀片是否磨损、有裂纹或缺口，必要时请更换修剪机刀片。                                                                                                                   | 每周一次                   |
|              | 割草机器人是否平稳行驶？       | 如果割草机器人行驶不平稳，请关闭电源开关，检查轮和轴是否有损坏，轮和轴上是否卡入异物或积有垃圾、污垢。如果问题未解决，请联系我们的销售办事处。                                                                                            | 每月一次                   |
|              | 是否发出异常声音？          | 如果机器发出异常声音，请关闭电源开关，并检查轮和修剪机刀片的旋转部件是否卡入异物。如果问题未解决，请联系我们的销售办事处。                                                                                                      | 每月一次                   |
|              | 能否正确对接？            | 如果无法对接，请关闭电源开关，手动移动割草机器人，并检查是否可以与充电站正确对接。如果无法正确对接，请检查以下几点。<br>- 清除轮附近的任何障碍物。<br>- 正确安装顶盖。（顶盖应该在三个位置固定）<br>- 如果充电站基座下方的地面不平整，请处理地面使其平整。                             | 每月一次                   |
| 充电站          | 充电站指示灯是否呈绿色亮起？     | 如果指示灯亮起或呈红色闪烁或者熄灭，割草机器人将无法修剪。检查以下几点并采取适当的对策。<br>- AC适配器是否已正确连接至电源插座？<br>- 橡胶绝缘电缆是否已正确连接到AC适配器和充电站？<br>- 边界线连接器是否已正确连接到充电站？<br>- 边界线上连接的耦合器是否已正确连接？<br>- 边界线是否中途断裂？ | 当割草机器人的LED指示灯亮起或呈红色闪烁时 |
|              | 充电站是否已正确固定？        | 如果充电站移动，请用六角扳手 <b>6</b> 重新拧紧螺纹钉。                                                                                                                                   | 每周一次                   |
|              | 端子上是否附着异物？         | 一些粘附物可能会妨碍正常通信和充电。清除充电端子和其他端子上的污垢。                                                                                                                                 | 每周一次                   |
|              | 引导线是否从充电站基座伸出？     | 如果引导线从充电站基座的凹槽中伸出，请重新插入。                                                                                                                                           | 每周一次                   |
| AC适配器和橡胶绝缘电缆 | 电源插头和连接端子是否完全牢固插入？ | 如果电源插座或连接端子插入松动，请重新插入。                                                                                                                                             | 每月一次                   |
|              | 电缆是否损坏？            | 如果电缆护套剥落或严重损坏，请联系我们的销售办事处。                                                                                                                                         | 每月一次                   |
| 工作地点         | 是否存在异物？            | 清除任何可能损坏修剪机刀片或卡在割草机器人旋转部件中的物体。（小石头、棍子、垃圾、线状物体等）                                                                                                                    | 每月一次                   |
|              | 工作环境有变化吗？          | 采取以下对策。<br>- 如果草高度超过 <b>65 mm</b> ，请将其修剪至该高度或以下。<br>- 清除比草高的杂草。<br>- 填充任何孔洞或凹陷并抚平局部不平整。<br>- 如果有很深的水坑或积雪，请勿使用。                                                     | 每月一次                   |
|              | 边界线和引导线安装是否有异常？    | 如果导线从地面浮起，请再次用钉子将其固定。                                                                                                                                              | 每月一次                   |

## 季节结束后的处理方式

修剪季节结束后，将以下部件从安装位置拆下并存放在室内。

- 割草机器人
- 充电站
- AC适配器
- 橡胶绝缘电缆

**注意：** 存放前为割草机器人充电。

**注：** 边界线和引导线可以保留不拆除。

存放割草机器人和充电站之前，请先对其进行清洁。此外，请按照以下步骤拆卸各个部件。

### 拆除AC适配器

1. 从电源插座上拔下AC适配器。
  2. 拆下橡胶绝缘电缆。
  3. 如果AC适配器固定在墙上，请将其从墙上取下。
- 图片75

**注：** 按照图中所示的编号顺序拆下AC适配器。

### 拆除充电站

**⚠小心：** 执行工作时戴上手套。

1. 打开充电站的罩并拆除橡胶绝缘电缆。
- 图片76
2. 拔下边界线和引导线端子，然后从充电站上拆下每根导线。
  3. 使用六角扳手6从充电站基座上拆下螺纹钉。
- 图片77

### 存放

**注意：** 存放割草机器人时，使其电源开关保持关闭状态。

**注意：** 存放前，请用干布等将充电站的端子部件、导线和电缆擦拭干净。存放时存在污垢可能会导致生锈或腐蚀。

**注意：** 将用于固定充电站和AC适配器的螺丝放入袋子或其他容器中并小心存放，以免丢失。

存放在满足以下条件的位置。

- 平坦、稳定的位置
- 远离阳光直射、雨雪等的位置
- 湿度低的位置
- 儿童接触不到的位置

**注：** 割草机器人可以如图所示直立存放。直立存放时也要选择平坦、稳定的位置。

► 图片78

## 弃置本产品时

弃置本产品时，请遵循当地法规并正确弃置单独的部件。

**⚠警告：** 割草机器人包含一块电池。弃置本产品时，请取出电池并单独弃置。未能单独弃置电池，可能会因破裂、起火或烟雾而导致事故或造成人身伤害。

**注：** 取出电池时需要拆卸底盘。准备一把十字螺丝刀。

### 取出电池

**注意：** 仅在弃置本产品时取出电池。

1. 关闭割草机器人的电源开关。
  2. 拆下顶盖。
- 图片79: 1. 电源开关 2. 顶盖 3. 底盘
3. 松开底盘上部的14个螺丝，取下上部外壳。
- 图片80: 1. 上部外壳
4. 断开与电池相连的2个连接器。
- 图片81: 1. 电池盖 2. 连接器（小） 3. 连接器（大）

**注：** 如果难以执行该步骤，请拆下安装在上部外壳的连接器。

5. 断开与主板相连的3个连接器。
- 图片82: 1. 主板 2. 连接器（大） 3. 连接器（小）
6. 拧下3个电池盖螺丝。
- 图片83: 1. 电池盖
7. 取下电池盖，然后将电池连同衬垫一起取出。
- 图片84: 1. 电池盖 2. 电池 3. 衬垫
8. 从衬垫中取下电池。

弃置电池时请遵循当地法规。

**⚠小心：** 请勿拆卸拆下的电池。

# 保护系统

## 保护系统和错误指示

割草机器人配备有保护系统。发生错误时，保护系统被激活，所有电机自动停止。详细错误信息以及错误代码显示在液晶屏上。

| 代码   | 错误的详细信息  | 原因                                     | 措施                                                                                                          |
|------|----------|----------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | 右轮电机问题   | 草或树枝等异物阻碍轮转动，或由于反复碰撞而使驱动电机过载。          | 检查轮并清除异物。同时检查操作区域符合使用说明书中规定的工作环境要求。稍后重新启动机器。                                                                |
| E013 | 左轮电机问题   |                                        |                                                                                                             |
| E020 | 刀片电机过载   | 由于某些原因刀片电机过载。例如，草或树枝等异物干扰刀片底座转动。       | 检查刀片底座周围并清除异物。稍后重新启动机器。                                                                                     |
| E021 | 刀片电机问题   |                                        |                                                                                                             |
| E030 | 切割高度电机过载 | 由于某些原因切割高度电机过载。例如，草或树枝等异物干扰切割高度调节机构移动。 | 检查切割高度调节机构并清除所有异物。                                                                                          |
| E031 | 切割高度电机问题 |                                        |                                                                                                             |
| E040 | 无导线信号    | AC适配器、橡胶绝缘电缆或边界线连接不良或损坏。               | 检查充电站上的指示灯。<br>绿色/亮起：联系经销商或我们的销售办事处。<br>红色/闪烁：检查边界线并重新连接。如果发现损坏，请更换。<br>熄灭：检查AC适配器和橡胶绝缘电缆，并重新连接。如果发现损坏，请更换。 |
|      |          | 机器人和充电站的各信道代码不同。                       | 在[Security(安全)]菜单中适当更改导线信号的信道代码。                                                                            |
|      |          | 机器与边界线相距过远。                            | 重新安装边界线，使整个工作区域在边界线35 m以内。                                                                                  |
|      |          | 信号被周围金属物体（围栏、钢筋）阻塞和受到其他设备干扰。           | 通过增加工作区域内的岛屿数量、减小工作区域等，提高工作区域内的信号强度。                                                                        |
| E041 | 工作区域外    | 边界线不正确连接或安装。例如，边界线交叉或机器因陡坡离开工作区域。      | 检查边界线是否已正确安装并牢固连接到充电站。<br>有关安装方法，请参阅安装指南中的安装边界线章节。                                                          |
|      |          | 信号被周围金属物体（围栏、钢筋）阻塞和受到其他设备干扰。           | 通过增加工作区域内的岛屿数量、减小工作区域等，提高工作区域内的信号强度。                                                                        |
|      |          | 与附近其他产品有信号干扰。                          | 在[Security(安全)]菜单中适当更改导线信号的信道代码。重新安装边界线，使两条边界线之间保持1 m以上距离。                                                  |
| E051 | 临时问题     | 机器处于高温下，或在修剪命令后“STOP”（“停止”）按钮保持启用。     | 稍后重新启动机器或在修剪命令后通过关闭显示屏保护罩释放“STOP”（“停止”）按钮。                                                                  |
| E060 | 电量耗尽     | 机器找不到充电站。                              | 检查边界线和引导线安装。<br>有关安装方法，请参阅安装指南中的安装边界线和引导线章节。                                                                |
|      |          | 在子区域中操作时，修剪选项设为[Auto mowing(自动修剪)]。    | 在子区域中操作时，将修剪选项设为[Mowing without charging(不充电修剪)]。在子区域中工作时，机器无法返回充电站。                                        |
|      |          | 电池电量耗尽。                                | 将机器与充电站对接进行充电。                                                                                              |
| E064 | 电量低      | 电池过度放电。                                | 如果问题仍存在，请联系经销商或我们的销售办事处。                                                                                    |
|      |          | 电池电量耗尽。                                |                                                                                                             |
| E080 | 电子问题     | 产品中存在电子或固件有关的临时问题。                     | 重新启动机器。<br>如果问题仍存在，请联系经销商或我们的销售办事处。                                                                         |
| E100 | 不能前进     | 由于泥泞状态，后轮打滑。                           | 通过平整地面或用边界线限制操作区域，避免后轮打滑。                                                                                   |
| E101 | 对接问题     | 机器无法与充电站对接，或充电站出错。                     | 清洁每个端子。如果充电站倾斜或偏斜，将其放平。如果充电站的指示灯红色亮起，请拔出插头，稍等片刻后重新启动充电站。                                                    |
| E102 | 倒置       | 机器大幅倾斜或倾翻。                             | 纠正机器姿势。                                                                                                     |
| E103 | 割草机器人倾斜  | 机器倾斜超出可接受范围。                           | 将机器移至平坦区域。重新安装边界线，使大坡度在工作区域外。                                                                               |
| E104 | 已抬起      | 因机器撞到或骑在障碍物上，使提升传感器激活。                 | 使障碍物和工作区域之间保持距离，然后重新启动机器。                                                                                   |
| E105 | 碰撞传感器问题  | 顶盖无法返回至标准位置。                           | 如果机器碰到障碍物，请将机器从障碍物移开。清除顶盖和底盘之间的所有污垢和异物，确保顶盖在滑动轴周围自由移动。                                                      |



| 代码   | 错误的详细信息   | 原因                     | 措施              |
|------|-----------|------------------------|-----------------|
| E200 | 环形传感器问题   | 线传感器连接不良或故障。           | 联系经销商或我们的销售办事处。 |
| E201 | 倾斜传感器问题   | 无法与倾斜传感器通信。            |                 |
| E202 | 停止开关问题    | “STOP”（“停止”）按钮的可靠性下降。  |                 |
| E203 | IMU传感器问题  | 无法与IMU传感器通信。           |                 |
| E204 | 切割高度传感器问题 | 提升机构的传感器连接不良或故障，连接有错误。 |                 |
| E206 | 提升传感器问题   | 提升传感器可靠性下降。            |                 |

## 故障排除

### 如果您认为存在故障

在要求维修或查询之前，请先检查以下内容是否适用。

| 异常状态                  | 可能原因（故障）                           | 纠正措施                                                                                   |
|-----------------------|------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| 液晶屏不显示。               | 是否关闭了割草机器人的电源？                     | 打开割草机器人的电源。（请参阅“ <a href="#">打开/关闭电源</a> ”部分。）                                         |
| 割草机器人不运行。             | 是否发生错误？（LED灯是否呈红色闪烁？）              | 割草机器人在发生错误时不会运行。（请参阅“ <a href="#">保护系统</a> ”部分。）                                       |
| 割草机器人无法与充电站对接。        | 充电站变形。                             | 将充电站稳固放置于水平表面上。<br>有关如何安装充电站，请参阅安装指南中的“ <a href="#">定位充电站</a> ”章节。                     |
|                       | 引导线未从充电站笔直铺设或距离不正确。                | 从充电站笔直安装引导线至少 <b>2米</b> 。<br>有关如何安装引导线，请参阅安装指南中的“ <a href="#">引导线安装条件</a> ”章节。         |
|                       | 引导线未牢固固定至充电站。                      | 将引导线固定至充电站基座中心的凹槽内。<br>有关如何安装引导线，请参阅安装指南中的“ <a href="#">安装引导线</a> ”章节。                 |
| 割草机器人不返回充电站。          | 因割草机器人处于引导信号的主动搜索时间段，所以不会通过边界信号返回。 | 如果引导线未安装，请将引导信号的主动搜索时间段设为 <b>0分钟</b> 。<br>设定步骤请参阅“ <a href="#">设置引导信号的主动搜索时间段</a> ”章节。 |
|                       | 工作区域被个改变后，割草机器人不从充电站出发。            | 使割草机器人从充电站出发，并让其将周围磁场强度保存在内存中。<br>设定步骤请参阅“ <a href="#">导航偏好</a> ”章节。                   |
|                       | 因为充电站附近安装的边界线不正确，割草机器人无法通过边界信号返回。  | 在充电站两侧笔直安装边界线 <b>1.5 m</b> 。<br>有关如何安装边界线，请参阅安装指南中的“ <a href="#">安装边界线</a> ”章节。        |
| 电池电量耗尽，但与充电站对接时未充电。   | 如果电池电量完全耗尽，则需要一些时间电池才开始充电。         | 在主电源开启状态下将割草机器人与充电站对接，稍候片刻直至开始充电。如果问题仍存在，请联系我们的销售办事处或经销商。                              |
| 割草机器人长时间停留在充电站，不开始修剪。 | 显示屏保护罩关闭，但修剪启动按钮未按下。               | 按下修剪启动按钮后，合上显示屏保护罩。有关说明请参阅“ <a href="#">开始修剪</a> ”章节。                                  |
|                       | 割草机器人返回充电站后处于待机状态。                 | 充电后确认操作选项。<br>有关说明请参阅“ <a href="#">停靠偏好</a> ”章节。                                       |
|                       | 如果电池温度过高或过低，割草机器人不工作。              | 稍后重新启动割草机器人。                                                                           |
| 异常振动/噪音               | 修剪机刀片损坏。                           | 检查修剪机刀片状况，用新刀片和螺丝将其更换。<br>有关如何更换，请参阅“ <a href="#">更换修剪机刀片</a> ”章节。                     |
|                       | 修剪机刀片内卡入异物。                        | 检查修剪机刀片周围部分，清除所有异物。                                                                    |
| 割草机器人在非预期时间/日期操作。     | 计划修剪的非预期设置。                        | 检查计划修剪的日期和时间。<br>有关如何设置时间表，请参阅“ <a href="#">更改日期和时间设置</a> ”章节。                         |
|                       |                                    | 请更改修剪时间表。<br>有关说明请参阅“ <a href="#">计划修剪</a> ”章节。                                        |
| 割草机器人行驶，但切割刀片电机不旋转。   | 割草机器人刚开始行驶或正在返回充电站。                | 割草机器人刚开始行驶或正在返回充电站时，刀片电机不旋转。                                                           |
| 修剪时间短                 | 修剪机刀片磨损，切割刀片电机上的负载增加。              | 更换修剪机刀片。<br>有关如何更换，请参阅“ <a href="#">更换修剪机刀片</a> ”章节。                                   |
|                       | 接近电池寿命结束时间。                        | 联系我们的销售办事处或经销商。                                                                        |
| 修剪时间和充电时间短            | 接近电池寿命结束时间。                        | 联系我们的销售办事处或经销商。                                                                        |



| 异常状态                  | 可能原因（故障）               | 纠正措施                                                                        |
|-----------------------|------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| 草坪修剪不均匀               | 修剪时间表过短，无法修剪整个工作区域。    | 缩小工作区域大小或延长时间表。<br>有关说明请参阅“ <i>计划修剪</i> ”章节。                                |
|                       | 修剪机刀片磨损，切割刀片电机上的负载增加。  | 更换修剪机刀片。<br>有关如何更换，请参阅“ <i>更换修剪机刀片</i> ”章节。                                 |
|                       | 对于设定的切割高度而言，草坪过长。      | 更改切割高度，或预先将草坪切割至 <b>65 mm</b> 或以下。<br>有关如何配置，请参阅“ <i>确定切割高度</i> ”章节。        |
|                       | 草、树枝或其他异物阻碍刀片底座或轮转动。   | 检查刀片底座或轮并清除异物。                                                              |
| 草坪上形成轮辙。              | 割草机器人在特定路径反复行驶。        | 调整偏移导航的宽度。<br>有关如何配置，请参阅“ <i>调整偏移导航的宽度</i> ”章节。                             |
| 无法沿一条路径行驶。            | 路径宽度过窄。                | 路径宽度必须至少为 <b>150 cm</b> 。<br>有关如何安装边界线，请参阅安装指南中的“ <i>边界线安装条件</i> ”章节。       |
| 割草机器人无法穿过从岛屿来回的两根边界线。 | 从岛屿来回的两根界线未并拢。         | 将从岛屿来回的两根边界线并拢（ <b>0 cm</b> ）。<br>有关如何安装边界线，请参阅安装指南中的“ <i>安装边界线</i> ”章节。    |
| 螺旋切割不工作。              | 正常修剪操作未过 <b>30</b> 分钟。 | 正常草坪修剪约 <b>30</b> 分钟后如果检测到较为茂盛的草，螺旋切割将工作。<br>有关更多信息，请参阅“ <i>修剪未修剪的草</i> ”章节 |

## Daftar Isi

|                                                                                                                            |    |                                                                    |    |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--------------------------------------------------------------------|----|
| PENGANTAR.....                                                                                                             | 52 | Preferensi Navigasi.....                                           | 61 |
| Spesifikasi .....                                                                                                          | 52 | Mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu.....         | 61 |
| Tanda simbol .....                                                                                                         | 53 | Memotong rumput di dekat batas .....                               | 62 |
| Penggunaan.....                                                                                                            | 53 | Mengatur jarak pergerakan ke titik awal pemotongan .....           | 62 |
| Tindakan pencegahan untuk keselamatan .....                                                                                | 53 | Memilih metode keberangkatan dari stasiun pengisian daya.....      | 62 |
| Nama komponen .....                                                                                                        | 54 | Menyesuaikan sudut keberangkatan dari stasiun pengisian daya ..... | 63 |
| Pengenalan item yang dijual terpisah .....                                                                                 | 54 | Menyesuaikan lebar navigasi offset.....                            | 63 |
| PERSIAPAN .....                                                                                                            | 54 | Memotong rumput yang belum terpotong .....                         | 64 |
| Menghidupkan/mematikan daya .....                                                                                          | 54 | Preferensi Keamanan .....                                          | 64 |
| Mengisi daya Robot Pemotong.....                                                                                           | 55 | Mengatur waktu alarm berbunyi .....                                | 64 |
| Hal-hal yang harus dipahami sebelum penggunaan .....                                                                       | 55 | Mengubah kode PIN.....                                             | 64 |
| CARA MENGOPERASIKAN .....                                                                                                  | 55 | Mencegah gangguan sinyal kawat .....                               | 65 |
| Pengoperasian panel kontrol.....                                                                                           | 55 | Melindungi Robot Pemotong dari pencurian .....                     | 65 |
| Memulai pemotongan .....                                                                                                   | 56 | Pengaturan Lain .....                                              | 65 |
| Menghentikan pemotongan .....                                                                                              | 57 | Menyimpan/memuat preferensi pengguna .....                         | 65 |
| MENU PENGATURAN.....                                                                                                       | 57 | Mengubah pengaturan tanggal dan waktu.....                         | 65 |
| Menu Mulai Pemotongan .....                                                                                                | 58 | Mengubah bahasa tampilan .....                                     | 66 |
| Memotong dengan pengoperasian dan pengisian daya otomatis.....                                                             | 58 | Mengatur ulang preferensi pengguna.....                            | 66 |
| Memotong tanpa pengisian daya otomatis .....                                                                               | 58 | Menelusuri informasi produk .....                                  | 66 |
| Memulai pemotongan otomatis pada waktu yang diinginkan (Menunda pemotongan terjadwal).....                                 | 58 | Mengelola waktu hidup/mati LED .....                               | 66 |
| Memotong dengan pola spiral .....                                                                                          | 59 | Memeriksa detail kesalahan operasi .....                           | 66 |
| Preferensi Parkir .....                                                                                                    | 59 | PERAWATAN .....                                                    | 67 |
| Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya .....                                                               | 59 | Pembersihan .....                                                  | 67 |
| Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya dan memulai kembali pengoperasian pada waktu yang dijadwalkan ..... | 59 | Memeriksa pisau pemotong .....                                     | 67 |
| Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya dan memulai kembali pengoperasian pada jadwal prasetel .....        | 59 | Mengganti pisau pemotong .....                                     | 67 |
| Preferensi Pemotongan .....                                                                                                | 59 | Pemeriksaan berkala.....                                           | 68 |
| Pengisian daya dan mendaftarkan area pemotongan .....                                                                      | 59 | Penanganan setelah musim berakhir .....                            | 69 |
| Menjadwalkan pemotongan.....                                                                                               | 60 | Ketika membuang produk ini .....                                   | 69 |
| Menentukan ketinggian pemotongan.....                                                                                      | 61 | SISTEM PERLINDUNGAN .....                                          | 70 |
|                                                                                                                            |    | Sistem perlindungan dan Indikasi Kesalahan .....                   | 70 |
|                                                                                                                            |    | PEMECAHAN MASALAH .....                                            | 71 |
|                                                                                                                            |    | Jika menurut Anda terjadi kegagalan fungsi .....                   | 71 |

## PENGANTAR

### Spesifikasi

|                                     |                                                           |                                                                      |
|-------------------------------------|-----------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------|
| <b>Model:</b>                       |                                                           | <b>RM350D</b>                                                        |
| Tegangan terukur                    |                                                           | D.C. 18 V                                                            |
| Kapasitas baterai                   |                                                           | 5,0 Ah                                                               |
| Dimensi (P x L x T)                 |                                                           | 700 mm x 560 mm x 270 mm                                             |
| Berat                               |                                                           | 13,7 kg                                                              |
| Kecepatan motor tanpa beban         | Motor pisau                                               | 2.300 min <sup>-1</sup>                                              |
| Area pemotongan maksimum            |                                                           | 3.500 m <sup>2</sup>                                                 |
| Sudut tanjakan lereng maksimum      |                                                           | 26° (49%)                                                            |
| Pisau pemotong                      |                                                           | Pisau ayun mundur<br>3 pisau                                         |
| Lebar pemotong                      |                                                           | 240 mm                                                               |
| Ketinggian pemotongan               |                                                           | 20 mm - 60 mm<br>9-penyesuaian listrik bertahap dalam kelipatan 5 mm |
| Derajat perlindungan                |                                                           | IPX4                                                                 |
| Adaptor AC yang berlaku             |                                                           | AAD01                                                                |
| Stasiun pengisian daya yang berlaku |                                                           | RST001                                                               |
| Kawat pembatas<br>Kawat pemandu     | Pita frekuensi pengoperasian                              | 3,3 kHz - 50 kHz                                                     |
|                                     | Kekuatan medan magnet maksimum (diukur menurut EN303 447) | 38 dBµA/m                                                            |

- Karena kesinambungan program penelitian dan pengembangan kami, spesifikasi yang disebutkan di sini dapat berubah tanpa pemberitahuan.
- Fitur utama dan adaptor AC mungkin berbeda dari satu negara ke negara lainnya.
- Berat menurut Prosedur EPTA 01/2014

## Tanda simbol

Berikut ini adalah simbol-simbol yang dapat digunakan pada peralatan ini. Pastikan Anda memahami arti masing-masing simbol sebelum menggunakan peralatan.



PERINGATAN – Bacalah petunjuk pengguna sebelum mengoperasikan mesin.



PERINGATAN – Jaga jarak aman dari mesin saat beroperasi. Mesin dapat melemparkan objek dan mengakibatkan cedera.



PERINGATAN – Atur fungsi anti pencurian dan kemudian matikan daya mesin sebelum bekerja dengan atau mengangkat mesin. Jika tidak, pisau pemotong mungkin dapat mencederai tangan dan kaki Anda. Perangkat penonaktifan untuk mesin ini adalah kunci mulai ulang dengan kode PIN. Anda dapat mengoperasikan kunci mulai ulang di pengaturan fungsi anti pencurian. Jika kunci mulai ulang diaktifkan, Anda harus memasukkan PIN Anda untuk memulai ulang mesin.



PERINGATAN – Jangan menaiki mesin. Jika tidak, pisau pemotong mungkin dapat mencederai tangan dan kaki Anda.



Hanya untuk negara-negara UE  
Akibat adanya komponen berbahaya dalam peralatan, limbah peralatan listrik dan elektronik, aki dan baterai dapat memiliki dampak negatif pada lingkungan dan kesehatan manusia. Jangan buang peralatan listrik dan elektronik atau baterai bersama limbah rumah tangga! Sesuai dengan Petunjuk Eropa tentang limbah peralatan listrik dan elektronik dan tentang aki dan baterai serta limbah aki dan baterai, serta penyesuaiannya terhadap undang-undang nasional, limbah peralatan listrik, baterai dan aki harus disimpan secara terpisah dan dikirim ke tempat pengumpulan terpisah untuk sampah kota, beroperasi sesuai dengan peraturan tentang perlindungan lingkungan. Hal ini ditunjukkan dengan simbol tempat sampah bersilang yang ditempatkan pada peralatan.

## Penggunaan

Mesin ini ditujukan untuk pemotongan dan pengisian daya otomatis.

### Tindakan pencegahan untuk keselamatan

1. **Peringatan – Jangan menyentuh pisau yang berputar.** Melakukan hal tersebut dapat menyebabkan cedera.
2. **Anak kecil, orang dengan kekurangan kemampuan fisik, indra, atau mental atau orang awam atau orang yang tidak dapat memahami petunjuk ini dilarang menggunakan mesin ini, peraturan setempat mungkin akan membatasi umur pengguna.**
3. **Jangan izinkan anak-anak berada di sekitar atau bermain-main dengan mesin ketika mesin sedang beroperasi.**
4. **Jangan menyentuh pisau pemotong atau roda hingga benar-benar berhenti.**
5. **Jangan mengisi daya mesin selain dengan stasiun pengisian daya yang disertakan. Jangan gunakan adaptor AC selain yang ditentukan di dalam Petunjuk Penggunaan ini.**
6. **Ketika membuang baterai internal pada akhir umur pakainya, ikuti peraturan setempat Anda terkait dengan pembuangan baterai. Untuk mengetahui cara melepaskan baterai, lihat bab “Ketika membuang produk ini” selanjutnya.**
7. **Matikan sakelar daya Robot Pemotong Rumput di hal-hal berikut ini.**
  - Ketika menyingkirkan benda asing yang tersangkut di dalam mesin.
  - Sebelum memeriksa, membersihkan, atau menggunakan mesin atau stasiun pengisian daya. Cabut juga kabel daya dari adaptor AC sebelum memeriksa, membersihkan, atau menggunakan stasiun pengisian daya.
  - Ketika memeriksa mesin akan kerusakan setelah membentur benda asing.
  - Jika mesin mulai bergetar secara tidak normal. Dalam hal ini, periksa apakah mesin tidak rusak sebelum memulai ulang.

8. **Periksa mesin, perangkat periferal, kabel daya, dan kabel ekstensi sebelum penggunaan untuk memastikan tidak ada kerusakan atau tanda-tanda kerusakan akibat penuaan.**
9. **Jangan sekali-kali mengoperasikan mesin atau perangkat periferal dengan pengaman atau pelindung yang rusak, tanpa alat pengaman, atau dengan kabel yang rusak atau usang.**
10. **Jangan menghubungkan kabel yang rusak dengan suplai daya. Jika kabel yang terhubung dengan suplai daya rusak, jangan sentuh kabel sebelum mencabutnya dari suplai daya. Jika tidak, sengatan listrik dapat terjadi.**
11. **Pasang adaptor AC dan kabel cabtire di luar area pemotongan.** Jika tidak, kerusakan kabel atau sengatan listrik dapat terjadi.
12. **Segera hentikan penggunaan mesin jika terjadi kecelakaan atau kerusakan.**
13. **Segera hentikan penggunaan mesin jika elektrolit bocor.**
14. **Cabut colokan daya dari stopkontak daya jika kabel menjadi rusak selama penggunaan.**
15. **Direkomendasikan untuk menghubungkan colokan daya kabel cabtire hanya ke sirkuit suplai daya yang dilindungi oleh perangkat arus sisa (RCD) dengan arus pemutusan 30 mA atau kurang.**
16. **Hindari menggunakan mesin atau perangkat periferal ini saat kondisi cuaca buruk dan terutama jika terdapat risiko adanya sambaran petir.**
17. **Segera hentikan penggunaan mesin jika terjadi getaran tidak normal.**
18. **Ketika menggunakan mesin di ruang publik, penting untuk memasang tanda peringatan di sekitar area kerja. Tanda peringatan harus menampilkan isi teks berikut.**  
“Peringatan! Mesin pemotong rumput otomatis! Jauhi mesin! Awasi anak-anak!”

#### ► Gbr.1

19. **Kabel daya adaptor AC tidak dapat diganti. Jika kabel daya rusak, penting untuk membuang adaptor AC.**
20. **Jika area kerja berdekatan dengan jalan umum, buat pembatas antara area kerja dan jalan umum. Jika tidak, mesin mungkin menjangkau ke dalam jalan umum dan menyebabkan kecelakaan.**
21. **Pastikan tidak ada orang, binatang peliharaan, atau binatang kecil di area kerja sebelum penggunaan. Mereka mungkin tersangkut di mesin, mengakibatkan cedera.**
22. **Jangan menggunakan adaptor AC di lokasi yang terpapar hujan, lembap, atau basah. Jika tidak, sengatan listrik dapat terjadi.**
23. **Jangan menyentuh colokan AC dari adaptor AC dengan tangan basah. Jika tidak, sengatan listrik dapat terjadi.**
24. **Hubungkan colokan AC dari adaptor AC ke stopkontak daya luar ruangan.**
25. **Gunakan sarung tangan saat memasang dan melepaskan kawat. Jika tidak, kawat dapat menyebabkan cedera.**
26. **Berhati-hatilah agar jari atau tangan Anda tidak terhantam palu saat memalu pasak.**
27. **Pasang kawat sehingga mereka tidak melayang dari tanah. Jika tidak, kaki Anda mungkin dapat tersangkut, mengakibatkan cedera.**
28. **Berhati-hatilah agar jari Anda tidak terjepit saat membuka dan menutup penutup terminal.**
29. **Jangan menyentuh pisau pemotong saat mereka sedang naik atau turun. Jari Anda mungkin dapat tersangkut, mengakibatkan cedera.**
30. **Berhati-hatilah agar jari Anda tidak terjepit saat membuka dan menutup penutup tampilan.**
31. **Jauhkan wajah Anda dari roda yang berputar dan pisau pemotong. Pakaian Anda mungkin dapat tersangkut, mengakibatkan sesak napas.**
32. **Jangan melihat ke dalam pisau pemotong selama pengoperasian. Objek melayang dapat masuk ke mata Anda.**
33. **Jangan menyentuh roda yang berputar. Jari Anda mungkin dapat tersangkut, mengakibatkan cedera.**
34. **Pastikan untuk memasang pisau pemotong dengan benar sesuai dengan Petunjuk Penggunaan ini. Jika tidak, pisau pemotong dapat lepas secara tiba-tiba, mengakibatkan cedera.**
35. **Bawa mesin ini dengan pisau pemotong menghadap menjauhi Anda. Jika tidak, Anda dapat bersentuhan dengan roda dan pisau pemotong, mengakibatkan cedera.**
36. **Bawa mesin ini dengan memegang gagangnya. Jika dibawa dengan memegang selain gagangnya, mesin akan menjadi tidak stabil dan dapat terjatuh, mengakibatkan cedera.**

## Petunjuk keselamatan penting untuk baterai

1. Sebelum menggunakan Robot Pemotong, baca semua petunjuk dan tanda peringatan.
2. Jika waktu beroperasinya menjadi sangat singkat, segera hentikan penggunaan. Hal tersebut dapat menimbulkan risiko panas berlebih, kemungkinan mengalami luka bakar atau bahkan terjadi ledakan.
3. Jangan menyimpan dan menggunakan mesin di lokasi dengan suhu yang bisa mencapai atau melebihi 50 °C (122 °F).
4. Jangan membakar baterai bahkan jika baterai tidak bisa digunakan sama sekali. Baterai bisa meledak karena panas.
5. Baterai litium-ion yang ada di dalamnya sesuai dengan persyaratan Undang-Undang Barang Berbahaya. Untuk transportasi komersial, misalnya oleh pihak ketiga atau ekspediter, persyaratan khusus dalam hal pengemasan dan pelabelan harus diperhatikan. Untuk persiapan barang yang akan dikirimkan, diperlukan konsultasi dengan ahli bahan berbahaya. Mohon perhatikan juga kemungkinan peraturan nasional yang lebih terperinci.
6. Jangan gunakan mesin di dekat transmisi listrik bertegangan tinggi. Hal tersebut dapat mengakibatkan kegagalan fungsi atau kerusakan mesin maupun baterai.

7. Simpan produk di tempat yang aman jauh dari jangkauan anak-anak.
8. Jangan pernah memperbaiki paket baterai yang sudah rusak. Perbaikan paket baterai harus dilakukan hanya oleh produsen atau penyedia servis resmi.

## SIMPAN PETUNJUK INI.

**PERHATIAN:** Gunakan baterai asli Makita. Penggunaan baterai Makita yang tidak asli, atau baterai yang sudah diubah, akan mengakibatkan baterai mudah terbakar, cedera dan kerusakan. Akan menghilangkan garansi Makita pada pengisi daya dan alat Makita.

## Tip untuk menjaga agar umur pemakaian baterai maksimum

1. Jangan pernah mengisi ulang baterai yang sudah diisi penuh. Pengisian daya yang berlebih mengurangi masa pakai baterai.
2. Isi ulang baterai pada suhu sekitar 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F). Biarkan baterai yang panas menjadi dingin terlebih dahulu sebelum diisi ulang.
3. Isi ulang daya baterai jika Anda tidak menggunakannya untuk jangka waktu yang lama (lebih dari enam bulan).

## Nama komponen

### ► Gbr.2

1. Robot Pemotong
2. Tombol "BERHENTI"
3. Penutup tampilan
4. Roda belakang
5. LED
6. Soket pengisian
7. Panel kontrol
8. Penutup atas
9. Sasis
10. Poros penggeser
11. Penahan karet
12. Roda depan
13. Sakelar daya
14. Gagang
15. Tutup USB  
(Jangan dibuka. Ini untuk perbaikan pemeliharaan.)
16. Penutup mata pisau
17. Dudukan pisau
18. Pisau pemotong
19. Pelat selip
20. Stasiun pengisian daya
21. Dudukan stasiun
22. Terminal pengisian daya
23. Penutup terminal
24. Rumah stasiun
25. Indikator stasiun
26. Penutup kawat
27. Kawat pembatas
28. Kawat pemandu
29. Kawat
30. Pasak
31. Konektor
32. Penghubung
33. Adaptor AC  
(Bentuk colokan berbeda akan berbeda dari satu wilayah ke wilayah lainnya.)
34. Kabel cabtire
35. Pasak sekrup  
(Untuk mengencangkan stasiun pengisian daya)
36. Kunci L 6

## Pengenalan item yang dijual terpisah

**PERHATIAN:** Dianjurkan untuk menggunakan aksesoris atau perangkat tambahan ini dengan produk Makita Anda yang ditentukan dalam petunjuk ini. Penggunaan aksesoris atau perangkat tambahan lain bisa menyebabkan risiko cedera pada manusia. Hanya gunakan aksesoris atau perangkat tambahan yang sesuai dengan tujuan yang telah ditetapkan.

Untuk rincian tentang item yang dijual terpisah, lihat katalog atau hubungi dealer atau kantor pemasaran kami.

- Set mata pisau
- Set pisau pemotong dan sekrup pemasang

- Kawat
- Kit perbaikan kawat
- Set kawat, penghubung, dan pasak
- Pasak
- Penghubung

**CATATAN:** Beberapa item yang dijual terpisah di dalam daftar mungkin disertakan dengan mesin sebagai aksesoris standar pada waktu pembelian. Aksesoris standar mungkin berbeda bergantung masing-masing negara.

## PERSIAPAN

Persiapan berikut ini diperlukan untuk menggunakan produk ini.

### 1. Menyiapkan area kerja

Menentukan jarak yang akan dipotong oleh Robot Pemotong. Melingkupi area kerja dengan kawat pembatas, dan menyambungkan suplai daya ke stasiun pengisian daya. Memasang kawat pemandu sesuai kebutuhan.

Untuk prosedur terperinci, lihat Panduan Pengaturan terlampir.

### 2. Pengaturan awal Robot Pemotong

Ketika menggunakan Robot Pemotong untuk pertama kali, penting untuk mengatur bahasa, tanggal dan waktu, area pemotongan, dan kode PIN.

Untuk prosedur terperinci, lihat Panduan Pengaturan terlampir.

### 3. Mengisi daya Robot Pemotong

Baterai Robot Pemotong tidak terisi daya dengan cukup saat dikirim dari pabrik. Isi daya baterai sebelum digunakan.

Untuk prosedur pengisian daya, lihat bagian "Mengisi daya Robot Pemotong" (Halaman 55) di petunjuk ini.

## Menghidupkan/mematikan daya

Sakelar daya terletak di bagian bawah Robot Pemotong. Tekan sisi **I** sakelar daya untuk menghidupkan daya, atau sisi **O** untuk mematikan daya.

► **Gbr.3:** 1. Sakelar daya

## Mengisi daya Robot Pemotong

### Memeriksa kapasitas baterai yang tersisa

1. Tekan tombol "BERHENTI".

Penutup tampilan terbuka.

- **Gbr.4:** 1. Tombol "BERHENTI" 2. Penutup tampilan 3. Panel kontrol

2. Menghidupkan sakelar daya Robot Pemotong.

3. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul. Anda dapat melihat kapasitas baterai yang tersisa di bagian kanan atas layar.

#### Main menu (Menu utama)

- **Gbr.5:** 1. Indikasi kapasitas baterai yang tersisa

| Indikasi layar LCD                                                                | Kapasitas baterai yang tersisa |
|-----------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------|
|  | 80 - 100 %                     |
|  | 60 - 80 %                      |
|  | 20 - 60 %                      |
|  | 0 - 20 %                       |

### Mengisi ulang

1. Menghidupkan sakelar daya Robot Pemotong.

**CATATAN:** Pengisian daya dilakukan hanya ketika sakelar daya Robot Pemotong dihidupkan.

2. Sambungkan Robot Pemotong dengan stasiun pengisian daya.

- **Gbr.6:** 1. Stasiun pengisian daya 2. LED

Ketika pengisian daya dimulai, LED berkedip hijau. Ketika pengisian daya selesai, LED mati.

### Hal-hal yang harus dipahami sebelum penggunaan

#### Lingkungan kerja

Periksa area yang akan dipotong oleh Robot Pemotong sesuai dengan item-item berikut ini.

- Tinggi rumput 65 mm atau kurang.  
Jika rumput terlalu panjang, potong terlebih dahulu.
- Tidak ada penghalang seperti batu, ranting, atau alat-alat.  
Robot Pemotong dapat melemparkan atau terkena penghalang, mengakibatkan kecelakaan.
- Tidak ada genangan air.  
Robot Pemotong dapat memotong rumput pada saat hujan, tapi rumput basah biasanya menempel pada Robot Pemotong, dan kemungkinan terpeleset di lereng curam meningkat.

## CARA MENGOPERASIKAN

### Pengoperasian panel kontrol

Ketika tombol "BERHENTI" ditekan, penutup tampilan terbuka dan panel kontrol dapat dioperasikan.

- **Gbr.8:** 1. Layar LCD 2. Tombol menu 3. Kunci pengoperasian 4. Kunci numerik 5. Tombol "BERHENTI"

| Tombol/kunci                                                                        | Fungsi                                                                                                                         |
|-------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Tombol menu                                                                         |                                                                                                                                |
|  | Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya. Setelah menekan tombol ini, pilih metode pengembalian yang diinginkan. |
|  | Menampilkan [Main menu (Menu utama)].                                                                                          |
|  | Mulai memotong. Setelah menekan tombol ini, pilih metode pemotongan yang diinginkan.                                           |

- Tidak ada penumpukan salju.  
Robot Pemotong dapat terpeleset dan tidak beroperasi dengan benar.

### Stasiun pengisian daya

Stasiun pengisian daya mengisi daya Robot Pemotong dan mengalirkan sinyal di kawat pembatas dan kawat pemandu. Periksa apakah lokasi yang akan dipasang stasiun pengisian daya sesuai dengan item-item berikut ini.

- Dekat dengan suplai daya.
- Lokasinya rata.  
Lokasi pemasangan memiliki kemiringan dengan tingkat  $\pm 5^\circ$ .
- Lokasi harus terlindungi dari matahari.
- Ketika stasiun pengisian daya dipasang langsung pada rumput, jaga rumputnya tetap pendek.
- Ada ruang 3 m atau lebih ke depan.

**PEMBERITAHUAN:** Jangan membengkokkan dudukan stasiun.

### Kawat pembatas

Kawat pembatas menentukan area di mana Robot Pemotong akan melakukan pekerjaan pemotongan.

Pasang kawat pembatas di sekeliling batas area di mana Robot Pemotong akan melakukan pekerjaan pemotongan.

Untuk metode pemasangan, lihat bab "Memasang Kawat Pembatas" di Panduan Pengaturan.

### Kawat pemandu

Kawat ini memandu Robot Pemotong ketika robot itu kembali ke stasiun pengisian daya. Kawat ini juga memandu pemotong rumput ke area di mana pemotong rumput bekerja lebih jarang karena alasan topografi, dll.

Untuk metode pemasangan, lihat bab "Memasang Kawat Pemandu" di Panduan Pengaturan.

### Pencahayaan lampu

Robot Pemotong dan stasiun pengisian daya menunjukkan berbagai keadaan dengan pola pencahayaan lampu mereka.

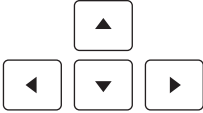
- **Gbr.7:** 1. LED 2. Indikator stasiun

#### Robot Pemotong

| LED            | Keadaan                                                                  |
|----------------|--------------------------------------------------------------------------|
| Hijau/berkedip | Mengisi daya (Mati ketika pengisian daya selesai)                        |
| Putih/berkedip | Beroperasi (Berkedip selama waktu yang ditentukan oleh pengaturan [LED]) |
| Merah/berkedip | Terjadi kesalahan                                                        |
| Mati           | Siaga/Daya mati atau selain yang di atas                                 |

#### Stasiun pengisian daya

| Indikator stasiun | Keadaan                                    |
|-------------------|--------------------------------------------|
| Merah/menyal      | Terjadi kesalahan                          |
| Merah/berkedip    | Ada kelainan pada sambungan kawat pembatas |
| Hijau/menyal      | Kawat pembatas terhubung dengan benar      |

|                     |                                                                                       |                                                                                    |
|---------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|
| Kunci pengoperasian |   | Pilih item pada layar. Item yang dipilih disorot (tampilan terbalik putih-hitam).  |
|                     |  | Kembali ke layar/operasi sebelumnya.                                               |
|                     |  | Menjalankan item yang dipilih.                                                     |
| Kunci numerik       |   | Masukkan angka. Mereka hanya dapat dioperasikan ketika entri numerik dimungkinkan. |

### Memilih dan menjalankan item pada layar LCD

Pengoperasian layar LCD dilakukan terutama dengan menu Utama.

Tekan tombol  untuk menampilkan menu Utama.



## Main menu (Menu utama)

- **Gbr.9:** 1. Tanggal 2. Waktu 3. Kapasitas baterai yang tersisa 4. Ketinggian pemotongan 5. Menu pengaturan yang sedang dipilih 6. Ikon menu pengaturan

Pengoperasian di layar LCD menggunakan kunci pengoperasian dan kunci numerik. Tombol/kunci yang tersedia berbeda tergantung item yang ditampilkan pada layar.

### Ketika item pilihan disusun berdampingan

Ketika item disusun berdampingan, pilih dengan kunci / dan jalankan dengan kunci .

- **Gbr.10:** 1. Item yang dipilih

### Ketika item pilihan disusun secara vertikal

Ketika item disusun secara vertikal, pilih dengan kunci / dan jalankan dengan kunci .

- **Gbr.11:** 1. Item yang dipilih

### Ketika opsi lebih lanjut tersedia

Ketika tanda panah segitiga muncul di samping item yang dipilih, opsi lebih lanjut tersedia. Pilih item dengan kunci arah (///) ditunjukkan dengan tanda panah segitiga, dan selesaikan pilihan dengan kunci .

- **Gbr.12**

### Ketika memasukkan angka

Pada layar entri kode PIN dan untuk item pilihan di mana nilai dimasukkan, masukkan dengan kunci  -  dan selesaikan entri dengan kunci .

- **Gbr.13**

**CATATAN:** Ketika memasukkan nilai dengan dua digit atau lebih, masukkan dengan urutan dari digit teratas (atau angka pertama). Jika Anda melakukan kesalahan, masukkan angka sembarang ke semua digit dan kemudian masukkan kembali angka yang benar.

## Memulai pemotongan

**⚠PERINGATAN:** Pastikan untuk memperhatikan item berikut ini saat Robot Pemotong sedang beroperasi.

- Jangan letakkan tangan dan kaki Anda di bawah atau melihat ke bawah sasis.
- Jauhkan muka dan tangan Anda dari roda yang berputar.
- Jangan membiarkan anak-anak atau binatang peliharaan memasuki area kerja.

**PEMBERITAHUAN:** Robot Pemotong hanya ditujukan untuk memotong rumput. Bersihkan semua gulma dari area kerja terlebih dahulu.

**PEMBERITAHUAN:** Bersihkan objek seperti batu kecil dan ranting yang mungkin menghalangi pengoperasian Robot Pemotong dari area kerja terlebih dahulu.

**PEMBERITAHUAN:** Pemotongan tidak akan dapat dimulai jika indikator stasiun mati atau menyala atau berkedip merah.

Mungkin terjadi kesalahan stasiun pengisian daya atau sirkuit kawat pembatas yang terbuka. Periksa hal-hal berikut ini.

- Apakah adaptor AC terhubung ke stopkontak daya?
- Apakah kabel cabbire terhubung dengan benar ke adaptor AC dan stasiun pengisian daya?
- Apakah stasiun pengisian daya dan kawat pembatas terhubung dengan benar?
- Apakah ada sirkuit terbuka di kawat pembatas?
- Apakah konektor dan penghubung pada kawat pembatas terhubung dengan benar?

- **Gbr.14:** 1. Indikator stasiun

Pengaturan default pabrik ditentukan sebagai berikut. Untuk mengubah pengaturan default, lihat petunjuk pada item pengaturan utama di bawah "MENU PENGATURAN" (Halaman 57).

| Item pengaturan utama | Nilai awal                            |
|-----------------------|---------------------------------------|
| Area pemotongan       | Area yang diatur oleh pengaturan awal |
| Ketinggian pemotongan | Konsisten (60 mm)                     |
| Pelewatan batas       | 32 cm                                 |
| Pemotongan spiral     | Aktifkan                              |

## Untuk mulai memotong segera

Untuk mulai memotong segera, lakukan operasi mulai memotong pada panel kontrol.

1. Tekan tombol "BERHENTI".

Penutup tampilan terbuka.

- **Gbr.15:** 1. Tombol "BERHENTI" 2. Penutup tampilan 3. Panel kontrol

2. Tekan tombol  pada panel kontrol.

3. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                                                         | Rincian                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|--------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Pemangkasan otomatis)                           | Memotong dengan pengoperasian dan pengisian daya otomatis. Ketika kapasitas baterai tersisa tinggal sedikit, Robot Pemotong secara otomatis kembali ke stasiun pengisian daya dan mengisi daya. Ketika pengisian daya selesai, pemotongan dimulai kembali. Pengoperasian dilakukan di dalam periode pemotongan terjadwal yang telah Anda konfigurasi.                                                                                                 |
| Mowing without charging (Pemangkasan tanpa pengisian daya)   | Pemotongan tanpa mengisi daya. Jika kapasitas baterai tersisa habis di tengah jalan, mesin berhenti pada titik tersebut. Anda dapat memilih durasi waktu untuk pemotongan tanpa mengisi daya. (Until battery empty (Sampai baterai habis) / For 30 min (Selama 30 mnt) / For 90 min (Selama 90 mnt)) <ul style="list-style-type: none"><li>• Pemotongan terjadwal akan dinonaktifkan selama opsi ini.</li><li>• Pilih opsi ini di area sub.</li></ul> |
| Deactivate schedules (Nonaktifkan jadwal)                    | Menonaktifkan pemotongan terjadwal dan mulai memotong segera. Anda dapat memilih periode untuk penonaktifan jadwal. (For 24 hours (Selama 24 jam) / For 3 days (Selama 3 hari))                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Mowing - With spiral cutting (Pemangkasan - Potongan spiral) | Mulai memotong dalam pola spiral dari lokasi sembarang. Pilih [Auto mowing (Pemangkasan otomatis)] di area utama dan [Mowing without charging (Pemangkasan tanpa pengisian daya)] di area sub.                                                                                                                                                                                                                                                        |

**CATATAN:** Area utama merujuk pada area kerja di mana stasiun pengisian daya dipasang dan Robot Pemotong dapat kembali secara otomatis. Sebaliknya, area sub merujuk kepada area kerja di mana tidak ada jalur yang cukup lebar bagi Robot Pemotong untuk kembali ke stasiun pengisian daya dan Robot Pemotong perlu dipindahkan dengan membawa menggunakan tangan. Untuk rinciannya, lihat "Menu Mulai Pemotongan" (Halaman 58) di dalam petunjuk ini.

4. Tutup penutup tampilan.

Pemotongan dimulai. LED berkedip putih selama operasi.

**CATATAN:** LED akan berkedip selama waktu yang diatur sebelumnya di pengaturan [LED].

**PEMBERITAHUAN:** Ketika menutup penutup tampilan, tekan dengan kuat hingga berbunyi klik.

## Tentukan tanggal dan waktu untuk mulai memotong

Tentukan tanggal dan waktu untuk melakukan pemotongan dari item pengaturan berikut ini, dan alihkan Robot Pemotong ke keadaan siaga.

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Preferensi pemangkasan)] > [Schedule (Jadwal)]

Untuk metode pengaturan terperinci, lihat bagian "Menu Mulai Pemotongan" (Halaman 60).

## Menghentikan pemotongan

Ada dua metode untuk menghentikan pemotongan sebagai berikut.

### Berhenti memotong dan tetap berada di tempat (Jeda)

Ketika tombol “BERHENTI” ditekan saat pengoperasian, penutup tampilan terbuka dan pemotongan akan berhenti.

► **Gbr.16:** 1. Tombol “BERHENTI” 2. Penutup tampilan

### Berhenti memotong dan kembali ke stasiun pengisian daya (Akhir)

1. Tekan tombol “BERHENTI” saat pengoperasian, dan kemudian tekan tombol  pada panel kontrol.

► **Gbr.17:** 1. Tombol “BERHENTI” 2. Penutup tampilan 3. Panel kontrol

2. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                                                       | Rincian                                                                                                                |
|------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stay at charging station (Tetap di stasiun pengisian daya) | Robot Pemotong kembali dan tetap berada di stasiun pengisian daya.                                                     |
| Schedule restart time (Jadwalkan wkt mulai ulang)          | Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya, dan kemudian mulai kembali memotong setelah waktu yang diatur.       |
| Restart on schedule (Mulai ulg pada jadwal)                | Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya, dan kemudian mulai memotong pada tanggal dan waktu yang dijadwalkan. |

3. Tutup penutup tampilan.

**PEMBERITAHUAN:** Ketika menutup penutup tampilan, tekan dengan kuat hingga berbunyi klik.

## MENU PENGATURAN

Operasikan tiga tombol menu dan papan tombol pada panel kontrol untuk mengatur Robot Pemotong sesuai dengan aplikasi dan tujuannya. Bab ini memperkenalkan konten pengaturan di enam menu dan beberapa menu sub mereka.

Layar menu atas yang muncul setelah daya dihidupkan (kecuali saat menghidupkan untuk pertama kali)

► **Gbr.18**

| Tombol                                                                              | Nama menu                      | Apa yang bisa diatur menggunakan menu sub                                                                            | Halaman referensi |
|-------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|
|    | Start mowing (Mulai memangkas) | Memotong dengan pengoperasian dan pengisian daya otomatis.                                                           | 58                |
|                                                                                     |                                | Memotong tanpa pengisian daya otomatis.                                                                              | 58                |
|                                                                                     |                                | Memulai pemotongan otomatis pada waktu yang diinginkan. (Pemotongan terjadwal ditunda.)                              | 58                |
|                                                                                     |                                | Memotong dengan pola spiral.                                                                                         | 59                |
|   | Park (Parkir)                  | Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya.                                                              | 59                |
|                                                                                     |                                | Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya, dan mulai kembali pengoperasian pada waktu yang dijadwalkan. | 59                |
|                                                                                     |                                | Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya, dan mulai kembali pengoperasian pada jadwal prasetel.        | 59                |
|                                                                                     |                                |                                                                                                                      |                   |
|  | Main menu (Menu utama)         | Mowing preferences (Preferensi pemangkasan)                                                                          |                   |
|                                                                                     |                                | Mengubah dan mendaftar area pemotongan.                                                                              | 59                |
|                                                                                     |                                | Menjadwalkan pemotongan.                                                                                             | 60                |
|                                                                                     |                                | Menentukan ketinggian pemotongan.                                                                                    | 61                |
|                                                                                     |                                | Navigation preferences (Preferensi navigasi)                                                                         |                   |
|                                                                                     |                                | Mengatur periode pencairan aktif sinyal panduan.                                                                     | 61                |
|                                                                                     |                                | Memotong rumput di dekat batas.                                                                                      | 62                |
|                                                                                     |                                | Mengatur jarak pergerakan ke titik awal pemotongan.                                                                  | 62                |
|                                                                                     |                                | Memilih metode keberangkatan dari stasiun pengisian daya.                                                            | 62                |
|                                                                                     |                                | Menyesuaikan sudut keberangkatan dari stasiun pengisian daya.                                                        | 63                |
|                                                                                     |                                | Menyesuaikan lebar navigasi offset.                                                                                  | 63                |
|                                                                                     |                                | Memotong rumput yang belum terpotong.                                                                                | 64                |
|                                                                                     |                                | Security (Keamanan)                                                                                                  |                   |
|                                                                                     |                                | Mengatur waktu alarm berbunyi.                                                                                       | 64                |
|                                                                                     |                                | Mengubah kode PIN.                                                                                                   | 64                |
|                                                                                     |                                | Mencegah gangguan sinyal kawat.                                                                                      | 65                |
|                                                                                     |                                | Melindungi Robot Pemotong dari pencurian.                                                                            | 65                |
|                                                                                     |                                | Others (Lainnya)                                                                                                     |                   |
|                                                                                     |                                | Menyimpan/memuat preferensi pengguna.                                                                                | 65                |
|                                                                                     |                                | Mengubah pengaturan tanggal dan waktu.                                                                               | 65                |
|                                                                                     |                                | Mengubah bahasa tampilan.                                                                                            | 66                |
|                                                                                     |                                | Mengatur ulang preferensi pengguna.                                                                                  | 66                |
|                                                                                     |                                | Menelusuri informasi produk.                                                                                         | 66                |
|                                                                                     |                                | Mengelola waktu hidup/mati LED.                                                                                      | 66                |
|                                                                                     |                                | Memeriksa detail kesalahan operasi.                                                                                  | 66                |

## Menu Mulai Pemotongan

**PERHATIAN:** Ketika menghidupkan Robot Pemotong untuk pertama kali setelah memasang kawat di area kerja sebagai persiapan awal, pastikan Robot Pemotong berangkat secara otomatis dari keadaan tersambung ke stasiun pengisian daya.

Ketika Robot Pemotong meninggalkan stasiun pengisian daya secara otomatis, itu menyimpan medan magnet di dalam memorinya dan melakukan kontrol otonom sehingga operasi penyambungan dilakukan dengan benar setelah itu. Jika tugas ini tidak dilakukan, Robot Pemotong mungkin tidak melakukan penyambungan dengan benar ketika kembali, atau mungkin tidak berfungsi dengan benar.

Pilih dan lakukan satu dari dua metode berikut ini supaya Robot Pemotong berangkat secara otomatis dari stasiun pengisian daya.

- Sambungkan Robot Pemotong yang terisi daya penuh dengan stasiun pengisian daya di waktu pengoperasian yang telah dijadwalkan sebelumnya (atau kapan pun saat menggunakan menu sub [Deactivate schedules (Nonaktifkan jadwal)], dan kemudian berikan petunjuk mulai menggunakan menu [Start mowing (Mulai memangkas)]. Untuk rinciannya, lihat "*Menu Mulai Pemotongan*" (Halaman 58).
- Daftarkan metode keberangkatan secara sementara di menu sub [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)] di menu [Navigation preferences (Preferensi navigasi)], dan lakukan navigasi pengujian. Untuk rinciannya, lihat "*Memilih metode keberangkatan dari stasiun pengisian daya*" (Halaman 62).

## Memotong dengan pengoperasian dan pengisian daya otomatis

[Menu atas] > [Start mowing (Mulai memangkas)] > [Auto mowing (Pemangkas otomatis)]

Rumput di area utama yang dikelilingi kawat pembatas dipotong secara otomatis. Ketika menu ini dipilih, Robot Pemotong dikontrol secara otomatis menurut konten yang diatur oleh setiap menu. Bahkan jika kapasitas baterai yang tersisa tinggal sedikit, Robot Pemotong dapat secara otomatis mengulangi pengisian daya dan terus memotong rumput dengan rapi di area tersebut.

### Tentang area utama

Ini adalah area kerja pemotongan yang memiliki stasiun pengisian daya di dalam batasnya. Robot Pemotong terus menavigasi secara acak dan memotong rumput di dalam area ini sambil berulang kali kembali dan berangkat dari stasiun pengisian daya.

► **Gbr.19:** 1. Area utama 2. Stasiun pengisian daya 3. Kawat pembatas

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

► **Gbr.20**

2. Pilih [Auto mowing (Pemangkas otomatis)].

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup layar untuk mulai memangkas.)] muncul.

3. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong mulai memotong.

## Memotong tanpa pengisian daya otomatis

[Menu atas] > [Start mowing (Mulai memangkas)] > [Mowing without charging (Pemangkas tanpa pengisian daya)]

Rumput area sub yang ditetapkan terpisah dari area utama dipotong secara otomatis. Karena tidak ada jalur untuk datang dan pergi di area utama, pengisian daya otomatis tidak dimungkinkan di area sub, tetapi pengoperasian otomatis dapat dilanjutkan di dalam waktu prasetel atau hingga kapasitas baterai yang tersisa habis. Pengaturan ini juga dapat digunakan di area utama untuk melakukan pekerjaan pemotongan hanya untuk waktu yang dipilih saat kembali ke stasiun pengisian daya dan pengisian daya tidak diperlukan.

### Tentang area sub

Ini adalah area kerja pemotongan terpisah yang dikelilingi oleh kawat pembatas tapi tidak memiliki jalur yang cukup lebar untuk dilewati Robot Pemotong ke area utama. Pemotongan dilakukan secara otomatis sambil mendeteksi sinyal kawat, tapi kembali secara otomatis ke stasiun pengisian daya tidak dimungkinkan.

► **Gbr.21:** 1. Area utama 2. Stasiun pengisian daya 3. Kawat pembatas 4. Jalur 5. Area sub

**PEMBERITAHUAN:** Untuk mengoperasikan Robot Pemotong di area sub, pindahkan Robot Pemotong dengan tangan dari area utama ke area sub terlebih dahulu.

**PEMBERITAHUAN:** Untuk mengisi daya Robot Pemotong yang bekerja di area sub, hentikan sementara Robot Pemotong dan matikan daya, dan kemudian bawa robot tersebut ke area utama. Setelah memindahkan Robot Pemotong, nyalakan daya kembali dan hubungkan robot secara manual ke stasiun pengisian daya yang terpasang.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

2. Pilih [Mowing without charging (Pemangkas tanpa pengisian daya)].

Menu opsi muncul.

3. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                                       | Rincian                                                               |
|--------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|
| Until battery empty (Sampai baterai habis) | Memotong secara otomatis hingga kapasitas baterai yang tersisa habis. |
| For 30 min (Selama 30 mnt)                 | Memotong secara otomatis selama 30 menit.                             |
| For 90 min (Selama 90 mnt)                 | Memotong secara otomatis selama 90 menit.                             |

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup layar untuk mulai memangkas.)] muncul.

4. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong mulai memotong.

**CATATAN:** Saat [Until battery empty (Sampai baterai habis)] dijalankan, Robot Pemotong akan berhenti di titik di mana kapasitas baterai yang tersisa habis. Untuk mengisi daya Robot Pemotong, hubungkan robot secara manual ke stasiun pengisian daya di area utama.

## Memulai pemotongan otomatis pada waktu yang diinginkan (Menunda pemotongan terjadwal)

[Menu atas] > [Start mowing (Mulai memangkas)] > [Deactivate schedules (Nonaktifkan jadwal)]

Anda dapat menunda pekerjaan pemotongan yang dijadwalkan sebelumnya untuk periode tertentu dan membuat Robot Pemotong beroperasi secara otomatis di waktu yang diperlukan atau tepat. Robot Pemotong secara normal menjalankan dan menghentikan pemotongan menurut jadwal prasetel, tapi memilih menu ini memungkinkan Anda mengoperasikan Robot Pemotong secara otomatis bahkan di luar waktu yang dijadwalkan.

**CATATAN:** Setelah periode yang diatur berlalu, jadwal yang telah didaftarkan sebelumnya menjadi aktif kembali dan Robot Pemotong mulai kembali bekerja menurut jadwal prasetel.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

2. Pilih [Deactivate schedules (Nonaktifkan jadwal)].

Menu opsi muncul.

3. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                         | Rincian                                                                              |
|------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------|
| For 24 hours (Selama 24 jam) | Menunda pekerjaan pemotongan yang telah dijadwalkan di Robot Pemotong selama 24 jam. |
| For 3 days (Selama 3 hari)   | Menunda pekerjaan pemotongan yang telah dijadwalkan di Robot Pemotong selama 3 hari. |

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup layar untuk mulai memangkas.)] muncul.

4. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong mulai memotong.

**CATATAN:** Untuk menghentikan pekerjaan pemotongan di periode yang diatur, operasikan Robot Pemotong secara manual dengan menekan tombol "BERHENTI" di Robot Pemotong atau dengan menggunakan menu [Park (Parkir)], dll.

## Memotong dengan pola spiral

[Menu atas] > [Start mowing (Mulai memangkas)] > [Mowing - With spiral cutting (Pemangkas - Potongan spiral)]

Pemotongan dimulai dengan pola spiral dari titik perhatian di dalam area, seperti tempat di mana rumputnya lebat atau di mana tinggi rumputnya tidak rata karena rumput yang tidak dipotong, dll. Setelah menavigasi dengan pola spiral untuk memotong rumput secara intensif di lokasi spesifik, Robot Pemotong beralih ke navigasi normal dan terus memotong keseluruhan area.

### Jalur normal dan jalur spiral

Robot Pemotong secara normal mengalkulasi jalurnya secara otomatis dan menavigasi secara acak di garis lurus di dalam area untuk mencapai hasil akhir rumput yang rata. Akan tetapi, Anda dapat memprioritaskan dan secara intensif memotong target area perhatian untuk mencapai hasil akhir yang baik dengan mulai memotong spiral dari lokasi spesifik, seperti tempat di mana rumputnya lebat, sisa-sisa rumput yang belum dipotong, atau rumputnya tumbuh lebih cepat dari tempat lain.

► **Gbr.22:** 1. Jalur normal 2. Jalur spiral

1. Matikan sakelar dayanya dan tempatkan Robot Pemotong di lokasi untuk memulai pemotongan spiral. Kemudian hidupkan sakelar daya.

2. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Mowing - With spiral cutting (Pemangkas - Potongan spiral)].

Menu opsi muncul.

4. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                                                     | Rincian                                                                                                                                  |
|----------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Pemangkas otomatis)                         | Lakukan pemotongan spiral di area utama, dan ketika selesai, lanjutkan memotong dengan pengoperasian dan pengisian daya otomatis.        |
| Mowing without charging (Pemangkas tanpa pengisian daya) | Lakukan pemotongan spiral, dan ketika selesai, lanjutkan memotong otomatis di periode yang ditentukan dan tanpa pengisian daya otomatis. |

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup layar untuk mulai memangkas.)] muncul.

5. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong mulai memotong.

## Preferensi Parkir

**CATATAN:** Direkomendasikan untuk mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu ke "0" (nol), jika Anda tidak memasang kawat pemandu di area kerja Anda. Itu membantu Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya dengan cepat. Untuk rincian, lihat "Mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu" (Halaman 61).

## Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya

[Menu atas] > [Park (Parkir)] > [Stay at charging station (Tetap di stasiun pengisian daya)]

Pekerjaan pemotongan dihentikan dan Robot Pemotong dikembalikan ke stasiun pengisian daya.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

► **Gbr.23**

2. Pilih [Stay at charging station (Tetap di stasiun pengisian daya)].

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup layar untuk kembali ke stasiun pengisian daya.)] muncul.

3. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya.

## Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya dan memulai kembali pengoperasian pada waktu yang dijadwalkan

[Menu atas] > [Park (Parkir)] > [Schedule restart time (Jadwalkan wkt mulai ulang)]

Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya, dan operasi dimulai ulang setelah waktu yang ditentukan.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul.

2. Pilih [Schedule restart time (Jadwalkan wkt mulai ulang)].

Layar entri muncul.

3. Gunakan papan tombol dan masukkan waktu yang diinginkan.

► **Gbr.24**

**CATATAN:** Anda dapat memasukkan waktu untuk memulai ulang dari 0 ke 99 jam. Pengaturan awalnya adalah 3 jam.

4. Tekan kunci  untuk memverifikasi entri.

Pesan [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup layar untuk kembali ke stasiun pengisian daya.)] muncul.

5. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya.

## Mengembalikan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya dan memulai kembali pengoperasian pada jadwal prasetel

[Menu atas] > [Park (Parkir)] > [Restart on schedule (Mulai ulg pada jadwal)]

Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya, dan operasi dimulai kembali pada jadwal pemotongan prasetel. Robot Pemotong terus siaga setelah kembali ke stasiun pengisian daya, dan meninggalkan stasiun secara otomatis untuk memenuhi jadwal pemotongan prasetel selanjutnya.

**CATATAN:** Jika Robot Pemotong tidak diisi daya dengan cukup, robot tidak akan mulai memotong bahkan jika jadwal prasetel tiba. Pemotongan akan dimulai kembali setelah pengisian daya selesai.

**CATATAN:** Jadwal yang ditampilkan pada layar tidak dapat dibuat, diubah, atau dihapus dari menu ini. Untuk menyesuaikan jadwal, pilih [Schedule (Jadwal)] di menu [Mowing preferences (Preferensi pemangkas)] dan ulangi pengaturan.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

Menu sub muncul. Jadwal pemotongan ditampilkan di sebelah [Restart on schedule (Mulai ulg pada jadwal)]. Tanggal dan waktu yang ditampilkan adalah jadwal mulai ulang yang direncanakan selanjutnya setelah Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya.

2. Pilih [Restart on schedule (Mulai ulg pada jadwal)].

Konfirmasi jadwal mulai yang ditampilkan dan lanjutkan dengan pengaturan.

► **Gbr.25:** 1. Jadwal mulai ulang yang direncanakan selanjutnya

Tekan kunci , dan pesan [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup layar untuk kembali ke stasiun pengisian daya.)] muncul.

3. Tutup penutup tampilan.

Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya.

## Preferensi Pemotongan

### Pengisian daya dan mendaftarkan area pemotongan

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Preferensi pemangkas)] > [Mowing area (Area pemangkas)]

Ini digunakan untuk mengubah ukuran area pemotongan yang didaftarkan ketika Robot Pemotong dihidupkan untuk pertama kali, atau untuk mendaftarkan ukuran area pemotongan yang baru. Robot Pemotong menghitung proses pemotongan yang optimal dan memotong rumput secara efisien berdasarkan informasi area pemotongan yang diatur di sini.



**PEMBERITAHUAN: Mengatur area pemotongan yang tepat.**  
Jika nilai yang diatur sangat melenceng dari area yang sebenarnya, mungkin terdapat area yang tidak terpotong, dll.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
► **Gbr.26**

Menu sub muncul.

3. Pilih [Mowing area (Area pemangkasan)].  
► **Gbr.27**

4. Gunakan papan tombol dan pilih rentang ukuran area pemotongan Anda.  
► **Gbr.28: 1.** Tanda panah segitiga

**CATATAN:** Ketika tanda panah segitiga ditampilkan di sebelah opsi, tekan kunci     untuk mengubah tampilan opsi. Ketika opsi yang ditampilkan muncul, tekan kunci  untuk memverifikasi pilihan.

5. Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Menjadwalkan pemotongan

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Preferensi pemangkasan)] > [Schedule (Jadwal)]

Atur jadwal pemotongan satu minggu sebelumnya untuk melakukan pemotongan menurut pola cuaca dan gaya hidup. Rencana kerja yang tepat juga akan menstabilkan frekuensi pemotongan dan menjaga rumput dalam kondisi yang baik untuk waktu yang lebih lama.

**PERHATIAN: Rencanakan jadwal kerja harian dan mingguan selama jam tertutup dan tanpa pengawasan. Siapkan jadwal untuk menghindari kemungkinan bertemu dengan binatang nokturnal.** Seseorang atau binatang liar di sekitar mungkin dapat terluka karena operasi pemotongan rumput.

**CATATAN:** Temukan jadwal yang seimbang untuk menghindari lalu lintas pemotong yang pada yang dapat mengakibatkan pemadatan rumput. Ubah jam pemotongan yang panjang menjadi blok waktu terjadwal jadi lalu lintas dapat dialihkan untuk memberi istirahat pada area yang rusak.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.

3. Pilih [Schedule (Jadwal)].

Layar pengaturan jadwal mingguan muncul.

4. Gunakan papan tombol untuk memilih hari untuk mengatur jadwal.

Tekan kunci   untuk menyorot hari yang diinginkan dan kemudian tekan kunci .

Anda dapat memilih beberapa hari sekaligus. Garis bawah ditampilkan di bawah hari(-hari) yang dipilih.

► **Gbr.29: 1.** Indikasi pilihan hari **2.** Periode waktu ketika pekerjaan pemotongan dijadwalkan **3.** Periode waktu ketika pekerjaan pemotongan tidak dijadwalkan

**CATATAN:** Setelah hari yang dipilih dan jadwal waktu yang terperinci diatur, tabel waktu kerja yang terdaftar untuk setiap harinya akan ditampilkan. Periode waktu yang jadwal yang diatur akan muncul dalam warna putih.

5. Pilih [Time schedule (Jadwal waktu)].

Layar pengaturan jadwal waktu muncul.

6. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                          | Rincian                                                                                                                                                                                                           |
|-------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours (Kerja 24 jam)  | Robot Pemotong beroperasi sepanjang hari. Ketika opsi ini dipilih, tanda centang muncul di kotak centang [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [00:00] - [24:00] ditampilkan.                                       |
| Park 24 hours (Parkir 24 jam) | Robot Pemotong terparkir sepanjang hari. Ketika opsi ini dipilih, tanda centang dihapus dari kotak centang [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [Schedule 2: (Jadwal waktu 2:)] dan [00:00] - [00:00] ditampilkan. |
| Schedule 1: (Jadwal waktu 1:) | Robot Pemotong beroperasi pada waktu yang diatur.                                                                                                                                                                 |
| Schedule 2: (Jadwal waktu 2:) | Robot Pemotong beroperasi pada waktu yang diatur.                                                                                                                                                                 |

► **Gbr.30**

## Mengatur jadwal

(1) Gunakan papan tombol dan tempatkan tanda centang di kotak centang opsi jadwal yang akan diatur.

(2) Gunakan kunci     untuk menyorot bidang entri jam atau menit yang akan diatur.

(3) Gunakan papan tombol dan masukkan waktu.

(4) Ulangi langkah 2 dan 3 untuk memasukkan semua bidang entri jam dan menit.

**PEMBERITAHUAN: Untuk mengaktifkan pengaturan jadwal, pastikan untuk meletakkan tanda centang di kotak centang.**

**PEMBERITAHUAN: Waktu yang dimasukkan ke [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [Schedule 2: (Jadwal waktu 2:)] tidak boleh tumpang tindih.**

7. Pilih [Verify (Verifikasi)].

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Waktu durasi pengoperasian yang direkomendasikan untuk area pemotongan yang dipilih

Tabelnya menunjukkan patokan waktu pengoperasian yang disarankan untuk kategori ukuran area pemotongan Anda. Rancang jadwal harian dan mingguan Anda sendiri sesuai dengan kebutuhan Anda.

| Ukuran area pemotongan (m <sup>2</sup> ) | Hari kerja mingguan (hari) | Jam kerja harian (jam) | Contoh tabel waktu |
|------------------------------------------|----------------------------|------------------------|--------------------|
| 500                                      | 5                          | 5                      | 07:00 - 12:00      |
|                                          | 7                          | 3,5                    | 07:00 - 10:30      |
| 750                                      | 5                          | 7,5                    | 07:00 - 14:30      |
|                                          | 7                          | 5,5                    | 07:00 - 12:30      |
| 1.000                                    | 5                          | 10                     | 07:00 - 17:00      |
|                                          | 7                          | 7                      | 07:00 - 14:00      |
| 1.500                                    | 5                          | 14,5                   | 07:00 - 21:30      |
|                                          | 7                          | 10,5                   | 07:00 - 17:30      |
| 2.000                                    | 5                          | 19,5                   | 04:00 - 23:30      |
|                                          | 7                          | 14                     | 07:00 - 21:00      |
| 2.500                                    | 6                          | 20                     | 03:00 - 23:00      |
|                                          | 7                          | 17,5                   | 05:00 - 22:30      |
| 3.000                                    | 7                          | 21                     | 02:00 - 23:00      |
| 3.500                                    | 7                          | 24                     | 00:00 - 24:00      |



## Menentukan ketinggian pemotongan

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Preferensi pemangkasan)] > [Cutting height (Tinggi potong)]

Atur ketinggian pemotongan secara manual atau dengan menggunakan fungsi otomatis. Robot Pemotong secara otomatis menyesuaikan ketinggian pisau menurut ketinggian rumput yang diatur.

**PEMBERITAHUAN:** Memotong rumput panjang menjadi pendek sekaligus dapat menyebabkan rumput mati, atau rumput yang terpotong dapat tersumbat di dalam Robot Pemotong.

**CATATAN:** Jangan mencoba memotong rumput panjang sekaligus. Alih-alih, potong rumput secara bertahap, biarkan selama satu atau dua hari di antara sesi pemotongan, sampai rumput menjadi pendek secara merata. Potongan rumput tidak akan lebih panjang dari 5 mm dalam satu sesi pemotongan. Kerusakan dan beban pada rumput dapat dikurangi untuk memelihara hasil akhir halaman rumput yang indah dengan mengatur ketinggian rumput yang tepat dan frekuensi pemotongan.

**CATATAN:** Nilai pengaturan ketinggian pemotongan maksimum untuk Robot Pemotong adalah 60 mm. Jika tinggi rumput pada awal pemotongan melebihi nilai maksimum ini, potong kelebihan rumput dengan pemotong rumput Makita atau mesin lain sebelum menggunakan Robot Pemotong.

### ► Gbr.31

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Cutting height (Tinggi potong)].

Layar pemilihan menu muncul.

4. Pilih menu yang diinginkan.

| Menu                                     | Rincian                                                                                                                                                 |
|------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Manual (consistent) (Manual (konsisten)) | Ini mengatur ketinggian pemotongan yang konsisten.                                                                                                      |
| Auto (Otomatis)                          | Dengan memasukkan ketinggian rumput pada awal dan akhir pemotongan, Robot Pemotong dapat secara otomatis menyesuaikan ketinggian pisau secara bertahap. |

Layar entri ketinggian pemotongan muncul.

5. Gunakan kunci     untuk menyesuaikan ketinggian pemotongan.

Ketika ketinggian yang diinginkan ditampilkan di layar, tekan kunci  untuk memverifikasi pengaturan. Ketika ada beberapa bidang entri, pilih semua nilai dan kemudian tekan kunci .

Layar entri menu [Manual (consistent) (Manual (konsisten))]

### ► Gbr.32

Layar entri menu [Auto (Otomatis)]

► **Gbr.33:** 1. Ketinggian rumput pada awal pekerjaan 2. Target ketinggian rumput

6. Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Preferensi Navigasi

**PERHATIAN:** Ketika menghidupkan Robot Pemotong untuk pertama kali setelah memasang kawat di area kerja sebagai persiapan awal, pastikan Robot Pemotong berangkat secara otomatis dari keadaan tersambung ke stasiun pengisian daya.

Ketika Robot Pemotong meninggalkan stasiun pengisian daya secara otomatis, itu menyimpan medan magnet di dalam memorinya dan melakukan kontrol otonom sehingga operasi penyambungan dilakukan dengan benar setelah itu. Jika tugas ini tidak dilakukan, Robot Pemotong mungkin tidak melakukan penyambungan dengan benar ketika kembali, atau mungkin tidak berfungsi dengan benar.

Pilih dan lakukan satu dari dua metode berikut ini supaya Robot Pemotong berangkat secara otomatis dari stasiun pengisian daya.

- Sambungkan Robot Pemotong yang terisi daya penuh dengan stasiun pengisian daya di waktu pengoperasian yang telah dijadwalkan sebelumnya (atau kapan pun saat menggunakan menu sub [Deactivate schedules (Nonaktifkan jadwal)], dan kemudian berikan petunjuk mulai menggunakan menu [Start mowing (Mulai memangkas)]. Untuk rinciannya, lihat "Menu Mulai Pemotongan" (Halaman 58).
- Daftarkan metode keberangkatan secara sementara di menu sub [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)] di menu [Navigation preferences (Preferensi navigasi)], dan lakukan navigasi pengujian. Untuk rinciannya, lihat "Memilih metode keberangkatan dari stasiun pengisian daya" (Halaman 62).

## Mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Active search period for guide wire (Periode pencarian kabel pemandu aktif)]

Atur periode di mana Robot Pemotong secara aktif mencari sinyal kontrol dari kawat pemandu.

**CATATAN:** Saat kembali ke stasiun pengisian daya, Robot Pemotong mendeteksi sinyal yang dikirimkan dari kawat pemandu, dan mengikuti sinyal tersebut untuk melacak jalur kembali ke stasiun secara efisien.

**CATATAN:** Jika sinyal dari kawat pemandu tidak dapat dideteksi dalam periode pencarian aktif, operasi beralih ke pencarian dalam jangkauan luas termasuk sinyal dari kawat pembatas, dan Robot Pemotong kembali ke stasiun pengisian daya menurut sinyal kontrol yang terdeteksi.

**CATATAN:** Direkomendasikan untuk mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu ke "0" (nol), jika Anda tidak memasang kawat pemandu di area kerja Anda.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Active search period for guide wire (Periode pencarian kabel pemandu aktif)].

### ► Gbr.34

Layar entri muncul.

4. Gunakan papan tombol dan masukkan periode pencarian yang diinginkan.

### ► Gbr.35

**CATATAN:** Anda dapat memasukkan periode pencarian aktif sepanjang 0 hingga 10 menit. Pengaturan awalnya adalah 10 menit. Jika nilai yang melebihi rentang pengaturan dimasukkan, itu secara otomatis digantikan dengan nilai maksimum.

5. Tekan kunci  untuk memverifikasi entri.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Memotong rumput di dekat batas

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Boundary overreach (Melebihi batas jarak)]

Sesuaikan jarak di mana Robot Pemotong akan melewati kawat pembatas untuk memotong rumput di dekat batas dengan rapi.

### Pergerakan Robot Pemotong di dekat batas

Ketika Robot Pemotong mendekati kawat pembatas yang dipasang di sekeliling area pemotongan, robot mendeteksi sinyal dari kawat dan bersiap untuk mengubah arah. Ketika melewati batas diatur, Robot Pemotong memotong sampai jarak tertentu di luar kawat, dan kemudian kembali dalam batas, berbelok secara otomatis, dan melanjutkan memotong. Dengan mengatur melewati batas yang tepat, Anda dapat mencapai hasil akhir rumput yang baik tanpa membiarkan rumput tidak terpotong di dekat batas.

► **Gbr.36:** 1. Kawat pembatas 2. Pelewatan batas 3. Sinyal kawat 4. Jalur pemotongan

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Boundary overreach (Melebihi batas jarak)].

Layar entri muncul.

4. Gunakan papan tombol dan masukkan jarak jangkauan Robot Pemotong melebihi kawat pembatas.

► **Gbr.37**

**CATATAN:** Anda dapat memasukkan jarak melewati dari 20 hingga 50 cm.

**CATATAN:** Jika nilai di bawah rentang pengaturan dimasukkan, pesan [Invalid input. (Input tidak valid.)] muncul. Pilih [OK] dan kemudian tekan kunci . Layar entri muncul kembali.

**CATATAN:** Jika nilai yang melebihi rentang pengaturan dimasukkan, itu secara otomatis diganti dengan nilai maksimum.

5. Tekan kunci  untuk memverifikasi entri.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Mengatur jarak pergerakan ke titik awal pemotongan

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Departure position (Posisi mulai gerak)]

Atur jarak pergerakan sampai Robot Pemotong mulai memotong setelah berangkat dari stasiun pengisian daya. Robot Pemotong pada awalnya akan berjalan dari stasiun pengisian daya tanpa memotong, dan kemudian mulai memotong setelah bergerak sejauh jarak yang diatur di sini.

### Kenapa perlu memindahkan titik awal pemotongan?

Ketika Robot Pemotong meninggalkan stasiun pengisian daya, itu tidak akan langsung mulai memotong, dan akan mulai memotong setelah bergerak dalam jarak tertentu dari stasiun. Ini karena mengatur posisi awal bekerja yang sedikit jauh memungkinkan untuk menghindari jalur kerja yang tumpang tindih atau bias, dan untuk mencapai area yang sulit untuk diakses secara efisien.

► **Gbr.38:** 1. Stasiun pengisian daya 2. Posisi awal kerja 3. Jarak pergerakan

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Departure position (Posisi mulai gerak)].

Layar entri muncul.

4. Gunakan papan tombol dan masukkan jarak pergerakan Robot Pemotong sebelum mulai memotong.

► **Gbr.39**

**CATATAN:** Anda dapat memasukkan posisi keberangkatan dari 80 hingga 300 cm.

**CATATAN:** Jika nilai di bawah rentang pengaturan dimasukkan, pesan [Invalid input. (Input tidak valid.)] muncul. Pilih [OK] dan kemudian tekan kunci . Layar entri muncul kembali.

**CATATAN:** Jika nilai yang melebihi rentang pengaturan dimasukkan, itu secara otomatis diganti dengan nilai maksimum.

5. Tekan kunci  untuk memverifikasi entri.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Memilih metode keberangkatan dari stasiun pengisian daya

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)]

Atur bagaimana Robot Pemotong berangkat dari stasiun pengisian daya dan mulai memotong. Anda dapat mendaftarkan dan menyesuaikan prioritas eksekusi dari hingga lima metode keberangkatan berbeda, termasuk jenis sinyal kawat untuk diikuti dan jarak pergerakan ke titik keberangkatan pemotong ketika berangkat dari stasiun.

### Mengombinasikan beberapa titik keberangkatan pemotong dengan ahli

Selain mulai memotong dengan berangkat langsung dari stasiun pengisian daya, Robot Pemotong juga dapat bergerak dari stasiun sepanjang kawat pembatas atau kawat pemandu untuk jarak tertentu dan kemudian mulai bekerja dari titik itu. Dengan mengombinasikan beberapa metode keberangkatan menurut bentuk dan tata letak area kerja, Anda dapat menghindari jalur kerja yang tumpang tindih atau biasa, datang langsung ke area yang sulit untuk diakses dengan navigasi normal, dan mencapai hasil akhir rumput yang rata di seluruh area.

► **Gbr.40:** 1. Stasiun pengisian daya 2. Kawat pembatas 3. Kawat pemandu 4. Titik keberangkatan pemotong

**PEMBERITAHUAN:** Sambungkan Robot Pemotong dengan stasiun pengisian daya sebelum mengatur metode keberangkatan.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)].

Layar pemilihan menu muncul.

4. Pilih nomor profil untuk mendaftarkan metode keberangkatan.

► **Gbr.41:** 1. Maju ke kiri sepanjang kawat pembatas 2. Maju ke kanan sepanjang kawat pembatas 3. Maju sepanjang kawat pemandu 1 4. Maju sepanjang kawat pemandu 2

Menu opsi muncul.

5. Gunakan papan tombol untuk memasukkan kondisi yang diinginkan ke bidang format opsi yang ditampilkan pada layar.

| Opsi                                      | Rincian                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|-------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace: (Kabel jejak:)             | Pilih jenis kawat untuk dilacak oleh Robot Pemotong setelah berangkat dari stasiun pengisian daya. Gunakan kunci  /  untuk menampilkan jenis kawat yang diinginkan. Untuk berangkat langsung dari stasiun pengisian daya tanpa melacak kawat spesifik, pilih [--]. |
| Departure position: (Posisi mulai gerak:) | Masukkan jarak pergerakan Robot Pemotong dari stasiun sebelum memulai pekerjaan pemotongan. Anda dapat memasukkan jarak dari 0 hingga 800 m.                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Probability (Probabilitas)                | Masukkan kemungkinan menjalankan profil yang diatur sebagai persentase.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |

► **Gbr.42:** 1. Nilai kemungkinan maksimum yang dapat dimasukkan

**CATATAN:** Nilai kemungkinan maksimum yang dapat dimasukkan untuk setiap profil ditampilkan di sebelah kiri bidang entri kemungkinan. Masukkan nilai dari nilai maksimum yang ditampilkan atau kurang. Jika nilai yang melebihi rentang dimasukkan, itu secara otomatis diganti dengan nilai maksimum.

6. Pilih [Test (Pengujian)] dan jalankan operasi pengujian sebelum mendaftarkan pengaturan.

Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan operasi pengujian.

Jika hasil operasi pengujian tidak memuaskan, ulangi pengaturan.

**CATATAN:** Untuk mendaftarkan pengaturan jarak setelah navigasi pengujian, simpan laporan pengujian dengan mengikuti petunjuk pada layar. Kemudian tekan kunci  untuk menyelesaikan pendaftaran setelah pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul. Ketika pendaftaran ini selesai, layar kembali ke layar pemilihan menu.

**CATATAN:** Robot Pemotong berhenti secara otomatis di dekat titik keberangkatan pemotong setelah navigasi pengujian. Untuk mengulangi pengaturan atau mendaftarkan profil baru, sambungkan kembali Robot Pemotong secara manual ke stasiun pengisian daya.

**CATATAN:** Untuk melewati navigasi pengujian, pilih [Verify (Verifikasi)] dan daftarkan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

7. Ulang langkah (4) sampai (6) dan daftarkan hingga lima profil sesuai kebutuhan.

## Menyesuaikan sudut keberangkatan dari stasiun pengisian daya

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Departure angles (Sudut mulai gerak)]

Atur sudut keberangkatan ketika Robot Pemotong langsung berangkat dari stasiun pengisian daya. Dengan mengasumsikan titik kontak penyambungan, menghadap stasiun pengisian daya, sebagai 0° (jam 12), Anda dapat mengatur dua sudut keberangkatan di antara 0° (jam 3) hingga 270° (jam 9) di searah jarum jam. Anda dapat menyesuaikan prioritas eksekusi dari setiap sudut keberangkatan.

### Apa “kemungkinan” yang menentukan prioritas eksekusi?

Kemungkinan didapatkan ketika mengatur metode keberangkatan dan sudut keberangkatan dari stasiun pengisian daya mengekspresikan kemungkinan Robot Pemotong memprioritaskan operasi berdasarkan konten yang diatur sebagai persentase. Sebagai contoh, jika 25% dan 75% dimasukkan sebagai kemungkinan untuk rentang 1 dan 2 ketika mengatur sudut keberangkatan, ada 25% kemungkinan bahwa Robot Pemotong akan berangkat pada sudut sembarang di dalam rentang 1.

► **Gbr.43:** 1. Rentang sudut keberangkatan 1 2. Rentang sudut keberangkatan 2 3. Stasiun pengisian daya

### Total nilai pengaturan “Kemungkinan” adalah 100%

Robot Pemotong mempertimbangkan total kemungkinan yang dimasukkan dengan dua menu sub [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)] dan [Departure angles (Sudut mulai gerak)] untuk menjadi 100%, dan mengalokasikan metode dan sudut untuk keberangkatan dari stasiun pengisian daya dengan tepat. Sebagai contoh, jika tiga metode keberangkatan didaftarkan dengan menu sub [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)] dan kemungkinan untuk masing-masing diatur sebesar 20%, total kemungkinan adalah 60%. 40% kemungkinan yang tersisa dialokasikan untuk prioritas eksekusi dari rentang sudut keberangkatan 1 dan 2 yang diatur oleh menu sub [Departure angles (Sudut mulai gerak)]. Di sini, jika 50% dan 50% dimasukkan sebagai kemungkinan rentang sudut keberangkatan 1 dan 2, 40% kemungkinan yang tersisa dialokasikan 50% masing-masing untuk rentang 1 dan 2. Oleh karena itu, dalam hal total kemungkinan, prioritas eksekusi dari rentang sudut keberangkatan 1 dan 2 dikalkulasi masing-masing sebagai 20% dan 20%. Sebagai hasilnya, Robot Pemotong secara acak melakukan tiga metode keberangkatan yang didaftarkan dengan menu sub [Mower departing points (Titik mulai gerak pemangkas)] dan dua sudut keberangkatan yang didaftarkan dengan menu sub [Departure angles (Sudut mulai gerak)] dengan kemungkinan masing-masing sebesar 20%.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

3. Pilih [Departure angles (Sudut mulai gerak)].

Menu opsi muncul.

4. Gunakan papan tombol untuk memasukkan kondisi yang diinginkan ke bidang format opsi yang ditampilkan pada layar.

Rentang keluar dapat diatur di antara 90° dan 270°.

| Opsi                              | Rincian                                                                                                                                     |
|-----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Exit range 1: (Rentang keluar 1:) | Masukkan rentang sudut pertama untuk Robot Pemotong berangkat dari stasiun pengisian daya. (Anda juga dapat memasukkan hanya satu rentang.) |
| Exit range 2: (Rentang keluar 2:) | Masukkan rentang sudut kedua untuk Robot Pemotong berangkat dari stasiun pengisian daya.                                                    |
| Probability (Probabilitas)        | Masukkan kemungkinan keberangkatan Robot Pemotong di setiap rentang sudut yang diatur sebagai persentase.                                   |

► **Gbr.44:** 1. Rentang keluar 1 (Rentang sudut pertama) 2. Rentang keluar 2 (Rentang sudut kedua) 3. Kemungkinan

### Mengatur sudut keberangkatan

(1) Gunakan kunci     untuk menyorot bidang entri sudut dan kemungkinan yang akan diatur.

(2) Gunakan papan tombol dan masukkan sudut dan kemungkinan.

(3) Ulangi langkah 1 dan 2 dan masukkan semua bidang entri.

**CATATAN:** Ketika memasukkan hanya [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)], kemungkinan eksekusi secara otomatis diatur ke 100%.

**CATATAN:** Ketika hanya [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] yang dimasukkan, kemungkinan eksekusi [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] tidak dapat diubah. Ketika entri ke [Exit range 2: (Rentang keluar 2:)] dimulai setelah memasukkan [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)], kemungkinan eksekusi [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] dapat diubah.

**CATATAN:** Selesaikan entri ke [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] sebelum pengaturan [Exit range 2: (Rentang keluar 2:)]. Tidak dimungkinkan untuk hanya memasukkan [Exit range 2: (Rentang keluar 2:)].

**CATATAN:** Kemungkinan eksekusi dari [Exit range 2: (Rentang keluar 2:)] dikalkulasi secara otomatis sehingga total dengan kemungkinan eksekusi [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] adalah 100%. Kemungkinan eksekusi [Exit range 1: (Rentang keluar 1:)] dikurangi dari 100%, dan kemungkinan yang tersisa ditampilkan secara otomatis sebagai kemungkinan eksekusi dari [Exit range 2: (Rentang keluar 2:)].

5. Pilih [Verify (Verifikasi)] dan daftarkan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Menyesuaikan lebar navigasi offset

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Line trace offset (Jejak jalur melebihi jangkauan)]

Lebar jalur ketika menavigasi di sepanjang kawat pembatas dan kawat pemandu adalah offset di dalam rentang pengaturan.

### Apa itu navigasi offset?

Robot Pemotong bergerak di sepanjang berbagai kawat sambil mendeteksi sinyal dari kawat. Navigasi offset dengan sengaja menggeser jalur pergerakan ini sedikit demi sedikit dari setiap kawat referensi untuk mencegah roda berulang kali melewati bagian yang sama dari rumput. Robot Pemotong bergerak sambil melakukan offset jalur secara acak di dalam rentang nilai yang diatur, memungkinkan untuk mengurangi beban pada rumput di jalur yang spesifik.

► **Gbr.45:** 1. Stasiun pengisian daya 2. Kawat pembatas 3. Kawat pemandu 4. Garis referensi tepi luar 5. Lebar navigasi offset

**CATATAN:** Saat ada jalur sempit di area kerja, pertimbangkan lebar offset maksimum yang akan memungkinkan Robot Pemotong lewat.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

**CATATAN:** Jika menu tidak ditampilkan, gunakan kunci / untuk menggulirkan layar.

3. Pilih [Line trace offset (Jejak jalur melebihi jangkauan)].

Menu opsi muncul.

4. Pilih kotak centang nama kawat untuk mengatur jalur offset.

| Opsi               | Rincian                                                                                                                                                    |
|--------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G1:                | Ini mengatur offset relatif terhadap jalur referensi kawat pemandu pertama. Semakin besar nilai offset, semakin lebar rentang offset dari jalur referensi. |
| G2:                | Ini mengatur offset relatif terhadap jalur referensi kawat pemandu kedua. Semakin besar nilai offset, semakin lebar rentang offset dari jalur referensi.   |
| Boundary: (Batas:) | Ini mengatur offset relatif terhadap jalur referensi kawat pembatas. Semakin besar nilai offset, semakin lebar rentang offset dari jalur referensi.        |

#### ► Gbr.46

Ketika tanda centang diletakkan di kotak centang, bidang entri offset disorot secara otomatis.

5. Gunakan papan tombol untuk memasukkan kondisi yang diinginkan ke bidang format opsi yang ditampilkan pada layar.

#### ► Gbr.47

Anda dapat memasukkan nilai offset dari 0 hingga 9. Tabel berikut ini menunjukkan rentang perkiraan dari lebar navigasi sebenarnya untuk nilai offset. Rentang sebenarnya dari lebar navigasi yang diberikan di tabel mungkin berbeda tergantung lingkungan kerja dan kondisi lainnya.

Tabel korespondensi nilai offset dan lebar navigasi

| Nilai offset | Lebar navigasi | Nilai offset | Lebar navigasi |
|--------------|----------------|--------------|----------------|
| 0            | 55 cm          | 5            | 110 cm         |
| 1            | 90 cm          | 6            | 115 cm         |
| 2            | 95 cm          | 7            | 120 cm         |
| 3            | 100 cm         | 8            | 125 cm         |
| 4            | 105 cm         | 9            | 130 cm         |

#### Gambar fluktuasi lebar navigasi

► **Gbr.48:** 1. Kawat pembatas 2. Garis referensi tepi luar 3. Rentang fluktuasi lebar navigasi 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

**CATATAN:** Garis di mana sisi muka kanan Robot Pemotong melewati kawat pembatas sekitar 20 cm keluar adalah garis referensi tepi luar. Lebar navigasi berfluktuasi terhadap bagian dalam dengan garis referensi tepi luar sebagai nol.

6. Pilih [Verify (Verifikasi)] dan daftarkan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

### Memotong rumput yang belum terpotong

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Preferensi navigasi)] > [Spiral cutting (Potongan spiral)]

Ketika Robot Pemotong mendeteksi area dengan rumput panjang atau lebat, dll. selama pekerjaan pemotongan, itu menavigasi area tersebut dalam pola spiral untuk memotong rumput secara intensif. Memotong area dengan rumput lebat dalam pola spiral memungkinkan hasil akhir rumput yang rapi secara efisien.

### Menemukan tempat dengan rumput lebat

Robot Pemotong menemukan area dengan rumput lebat dan rumput yang belum terpotong dengan secara sensitif mendeteksi beban saat memotong rumput. Ketika area seperti itu ditemukan, Robot Pemotong menavigasi dalam pola spiral dari titik tersebut ke arah luar dan memotong rumput secara intensif untuk mencapai hasil akhir rumput yang rapi dan rata secara efisien.

► **Gbr.49:** 1. Area dengan rumput lebat 2. Jalur spiral

**CATATAN:** Robot Pemotong menjalankan pemotongan spiral satu kali per pengisian daya. Saat Robot Pemotong meninggalkan stasiun pengisian daya setelah pengisian daya selesai, Robot Pemotong akan terlebih dahulu melakukan pekerjaan pemotongan normal terus menerus selama sekitar 30 menit. Saat rumput lebat atau belum dipotong, dll. terdeteksi setelah itu, operasi beralih ke pemotongan spiral yang berpusat pada tempat tersebut, dan kemudian setelah memotong rumput secara intensif, pekerjaan pemotongan dilanjutkan dengan navigasi normal kembali.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Menu sub muncul.

**CATATAN:** Jika menu tidak ditampilkan, gunakan kunci / untuk menggulirkan layar.

3. Pilih [Spiral cutting (Potongan spiral)].

Menu opsi muncul.

4. Pilih opsi yang diinginkan.

Pilih kotak centang di depan opsi, dan kemudian tekan kunci .

| Opsi                             | Rincian                              |
|----------------------------------|--------------------------------------|
| Spiral cutting (Potongan spiral) | Mengaktifkan mode pemotongan spiral. |

#### ► Gbr.50

5. Pilih [Confirm (Konfirmasi)] dan daftarkan pengaturan.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Preferensi Keamanan

### Mengatur waktu alarm berbunyi

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keamanan)] > [Alarm duration (Durasi alarm)]

Atur durasi alarm yang berbunyi untuk berbagai pemberitahuan atau ketika terjadi kesalahan.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Layar entri kode PIN muncul.

3. Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN.

#### ► Gbr.51

Menu sub muncul.

4. Pilih [Alarm duration (Durasi alarm)].

#### ► Gbr.52

Layar entri muncul.

5. Gunakan papan tombol dan masukkan waktu yang diinginkan.

#### ► Gbr.53

**CATATAN:** Anda dapat memasukkan durasi alarm sepanjang 1 hingga 99 menit. Nilai pengaturan awal adalah 10 menit.

6. Tekan kunci  untuk memverifikasi entri.

Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

### Mengubah kode PIN

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keamanan)] > [Change PIN code (Ubah kode PIN)]

Ini digunakan untuk mengubah kode PIN yang saat ini digunakan menjadi kode yang baru.

1. Tekan tombol  pada panel kontrol.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  yang ditampilkan pada layar.

Layar entri kode PIN muncul.

3. Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN yang saat ini digunakan.

Menu sub muncul.



- Pilih [Change PIN code (Ubah kode PIN)].  
Layar entri muncul.
- Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN yang baru.  
► **Gbr.54**
- Masukkan kembali kode PIN yang baru untuk konfirmasi.  
Saat pesan [The PIN code has been changed. (Kode PIN telah diubah.)] muncul, tekan kunci ☒.

## Mencegah gangguan sinyal kawat

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keamanan)] > [Change wire signal (Ubah sinyal kabel)]

Ubah kanal untuk mengirim sinyal kawat ketika itu mengganggu sinyal dari area kerja yang berdekatan.

**PEMBERITAHUAN:** Sambungkan Robot Pemotong dengan stasiun pengisian daya sebelum mengubah kanal.

- Tekan tombol  pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
- Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
Layar entri kode PIN muncul.
- Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN.  
Menu sub muncul.
- Pilih [Change wire signal (Ubah sinyal kabel)].  
Menu opsi muncul.
- Gunakan papan tombol dan pilih kode kanal yang baru.  
► **Gbr.55**

**CATATAN:** Sebuah tanda ditampilkan di sebelah kode kanal yang saat ini digunakan. (Nilai awal adalah [Channel 1 (Saluran 1)].) Saat mengubah kanal, pilih kanal tanpa tanda yang ditampilkan.

- Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan pengaturan.  
Saat pesan [Dock the mower to the charging station. (Tambatkan pemangkas ke stasiun pengisian daya.)] muncul, pilih [Confirm (Konfirmasi)] dan tekan kunci ☒.
- Saat pesan [Completed. (Selesai.)] muncul, tekan kunci ☒.

## Melindungi Robot Pemotong dari pencurian

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keamanan)] > [Anti-theft (Anti pencurian)]

Cegah pencurian dan penggunaan yang tidak benar dari Robot Pemotong dengan mengatur kunci pengoperasian dan fungsi pemberitahuan.

- Tekan tombol  pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
- Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
Layar entri kode PIN muncul.
- Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN.  
Menu sub muncul.
- Pilih [Anti-theft (Anti pencurian)].  
Menu opsi muncul.
- Gunakan papan tombol dan tempatkan tanda centang di kotak centang opsi yang diinginkan.  
Anda dapat memilih beberapa opsi.

| Opsi                                           | Rincian                                                                                                                                        |
|------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stopped: PIN (Dihentikan: PIN)                 | Ketika Robot Pemotong berhenti secara tiba-tiba, entri kode PIN diperlukan untuk memulai ulang pengoperasian.                                  |
| Stopped: PIN & Alarm (Dihentikan: PIN & Alarm) | Ketika Robot Pemotong berhenti secara tiba-tiba, alarm berbunyi dan entri kode PIN diperlukan untuk memulai ulang pengoperasian.               |
| Lifted: PIN & Alarm (Diangkat: PIN & Alarm)    | Ketika Robot Pemotong terangkat, alarm berbunyi dan entri kode PIN diperlukan untuk memulai ulang pengoperasian.                               |
| Tilted: PIN & Alarm (Dimiringkan: PIN & Alarm) | Ketika Robot Pemotong miring dengan sudut tertentu atau lebih, alarm berbunyi dan entri kode PIN diperlukan untuk memulai ulang pengoperasian. |

- Pilih [Verify (Verifikasi)] dan daftarkan pengaturan.  
Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci ☒.

## Pengaturan Lain

### Menyimpan/memuat preferensi pengguna

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Save and load preferences (Simpan dan muat preferensi)]

Anda dapat menyimpan hingga tiga pengaturan pilihan yang Anda buat dan sesuaikan di menu pengaturan dan memuat mereka kapan saja. Ini memungkinkan penggunaan berbagai preferensi penggunaan untuk beralih menurut area dan lingkungan kerja.

**CATATAN:** Rentang item tertentu (misalnya, tanggal dan waktu, kode PIN, dan sebagainya, diatur pada layar pengaturan awal) tidak dapat disimpan dan dimuat.

- Tekan tombol  pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
- Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.
- Pilih [Save and load preferences (Simpan dan muat preferensi)].  
► **Gbr.56**

Layar pemilihan menu muncul.

- Pilih menu yang diinginkan.

| Menu          | Rincian                                                       |
|---------------|---------------------------------------------------------------|
| Load (Muat)   | Memuat preferensi pengguna yang disimpan.                     |
| Save (Simpan) | Menyimpan preferensi pengguna yang saat ini sedang digunakan. |

Menu opsi muncul.

- Pilih sumber pemuatan preferensi pengguna atau simpan nama opsi tujuan.  
► **Gbr.57**

**CATATAN:** [Listed now (Terdaftar)] ditampilkan di sebelah kanan opsi dengan preferensi pengguna sudah terdaftar.

- Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan pengaturan.  
Saat pesan [Are you sure? (Apakah Anda yakin?)] muncul, pilih [Yes (Ya)] dan tekan kunci ☒.

### Mengubah pengaturan tanggal dan waktu

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Date and time (Tanggal dan waktu)]

Ini digunakan untuk menyesuaikan atau mengubah tanggal dan waktu yang diatur di Robot Pemotong.

- Tekan tombol  pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
- Pilih  yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.
- Pilih [Date and time (Tanggal dan waktu)].  
Layar pemilihan menu muncul.
- Gunakan kunci     untuk memilih opsi menu yang diinginkan.

Pilih dan tampilkan format yang diinginkan pada layar.

| Menu                           | Rincian opsi                                                                                                                               |
|--------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format: (Format tanggal:) | Pilih format tanggal dari [Year/Month/Day (Tahun/Bulan/Tgl)], [Month/Day/Year (Bulan/Tgl/Tahun)], atau [Day/Month/Year (Tgl/Bulan/Tahun)]. |
| Time format: (Format waktu:)   | Ganti format waktu antara [12 hours (12 jam)] atau [24 hours (24 jam)].                                                                    |

► **Gbr.58**

- Pilih [Next (Berikutnya)].  
Layar entri tanggal dan waktu muncul.
- Gunakan papan tombol dan masukkan tanggal dan waktu yang diinginkan.  
► **Gbr.59**



## Memasukkan tanggal dan waktu

- (1) Gunakan kunci untuk menyorot bidang entri tanggal atau waktu yang akan diatur.
  - (2) Gunakan papan tombol dan masukkan tahun, bulan, dan hari atau tanggal.
  - (3) Ulangi langkah 1 dan 2 dan masukkan semua bidang entri yang akan diubah.
7. Pilih [Verify (Verifikasi)].
- Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Mengubah bahasa tampilan

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Language (Bahasa)]

Ini digunakan untuk mengubah bahasa yang ditampilkan pada layar LCD.

1. Tekan tombol pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
  2. Pilih yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.
  3. Pilih [Language (Bahasa)].  
Layar pemilihan bahasa muncul.
  4. Pilih bahasa yang diinginkan.  
Bahasa tampilan dari layar pemilihan bahasa berubah.
- Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Mengatur ulang preferensi pengguna

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Reset all settings (Atur ulang semua pengaturan)]

Ini digunakan untuk mengatur ulang semua preferensi pengguna yang tersimpan dan mengembalikannya ke keadaan awal.

**PEMBERITAHUAN:** Beberapa informasi dan pengaturan yang dimasukkan ketika menghidupkan Robot Pemotong untuk pertama kali, seperti tanggal dan waktu dan kode PIN, tidak diatur ulang.

1. Tekan tombol pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
  2. Pilih yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.
  3. Pilih [Reset all settings (Atur ulang semua pengaturan)].  
Layar entri kode PIN muncul.
  4. Gunakan papan tombol dan masukkan kode PIN.
  5. Ikuti pesan yang ditampilkan pada layar dan selesaikan pengaturan.
- Saat pesan [Completed. (Selesai.)] muncul, tekan kunci .

## Menelusuri informasi produk

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Information (Informasi)]

Ini menampilkan informasi produk terbaru, seperti waktu kerja kumulatif dan informasi versi perangkat lunak.

1. Tekan tombol pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
2. Pilih yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.
3. Pilih [Information (Informasi)].

**CATATAN:** Setelah menelusuri informasi, Anda dapat kembali ke layar menu atas dengan menekan kunci atau tombol . Tekan kunci untuk kembali ke layar menu sub [Others (Lainnya)], atau tombol untuk kembali ke layar [Main menu (Menu utama)].

## Mengelola waktu hidup/mati LED

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [LED]

Ini digunakan untuk mengontrol waktu hidup dan mati lampu LED di atas Robot Pemotong. Untuk rincian tentang lampu LED, lihat "Pencapaian lampu" (Halaman 55).

1. Tekan tombol pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
2. Pilih yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.

**CATATAN:** Jika menu tidak ditampilkan, gunakan kunci untuk menggulirkan layar.

3. Pilih [LED].  
Layar pengaturan jadwal hidup/mati muncul.
4. Pilih opsi yang diinginkan.

| Opsi                          | Rincian                                                                                                                                                                                   |
|-------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON (Selalu NYALA)      | LED selalu hidup. Ketika opsi ini dipilih, tanda centang ditempatkan di kotak centang [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [00:00] - [24:00] ditampilkan.                                  |
| Always OFF (Selalu MATI)      | LED selalu mati. Ketika opsi ini dipilih, tanda centang dihapus dari kotak centang [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [Schedule 2: (Jadwal waktu 2:)] dan [00:00] - [00:00] ditampilkan. |
| Schedule 1: (Jadwal waktu 1:) | LED hidup selama rentang waktu yang diatur.                                                                                                                                               |
| Schedule 2: (Jadwal waktu 2:) | LED hidup selama rentang waktu yang diatur.                                                                                                                                               |

### ► Gbr.60

### Mengatur jadwal

- (1) Gunakan papan tombol dan tempatkan tanda centang di kotak centang opsi jadwal yang akan diatur.
- (2) Gunakan kunci untuk menyorot bidang entri jam atau menit yang akan diatur.
- (3) Gunakan papan tombol dan masukkan waktu.
- (4) Ulangi langkah 2 dan 3 untuk memasukkan semua bidang entri jam dan menit.

**PEMBERITAHUAN:** Untuk mengaktifkan pengaturan jadwal, pastikan untuk meletakkan tanda centang di kotak centang.

**PEMBERITAHUAN:** Waktu yang dimasukkan ke [Schedule 1: (Jadwal waktu 1:)] dan [Schedule 2: (Jadwal waktu 2:)] tidak boleh tumpang tindih.

5. Pilih [Verify (Verifikasi)].  
Saat pesan [Saved successfully. (Berhasil disimpan.)] muncul, tekan kunci .

## Memeriksa detail kesalahan operasi

[Menu atas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lainnya)] > [Error message (Pesan kesalahan)]

Ini menampilkan pesan kesalahan paling baru, termasuk rinciannya, yang dilaporkan ke Robot Pemotong.

1. Tekan tombol pada panel kontrol.  
[Main menu (Menu utama)] muncul.
2. Pilih yang ditampilkan pada layar.  
Menu sub muncul.

**CATATAN:** Jika menu tidak ditampilkan, gunakan kunci untuk menggulirkan layar.

3. Pilih [Error message (Pesan kesalahan)].  
Robot Pemotong mencari informasi kesalahan dan menampilkan daftar kode kesalahan yang dilaporkan dengan urutan dari yang paling baru.
4. Pilih kode kesalahan untuk melihat rinciannya.

### ► Gbr.61

Layar rincian kesalahan muncul.

5. Periksa tanggal dan waktu di mana kesalahan terjadi dan konten pesan kesalahan.

► **Gbr.62**

**CATATAN:** Setelah menelusuri informasi, Anda dapat kembali ke layar menu atas dengan menekan kunci [↩] atau tombol [⚙]. Tekan kunci [↩] untuk kembali ke layar menu sub [Others (Lainnya)], atau tombol [⚙] untuk kembali ke layar [Main menu (Menu utama)].

## PERAWATAN

**⚠PERHATIAN:** Selalu pastikan bahwa sakelar daya Robot Pemotong dimatikan sebelum melakukan pemeriksaan atau pemeliharaan. Selain itu, pastikan untuk mencabut adaptor AC dari stopkontak daya saat melakukan pemeliharaan pada stasiun pengisian daya.

**⚠PERHATIAN:** Selalu kenakan sarung tangan dan kacamata pelindung saat melakukan pemeriksaan dan pemeliharaan. Jika tidak, cedera dapat terjadi.

Untuk menjaga KEAMANAN dan KEANDALAN mesin, perbaikan, perawatan atau penyetelan lainnya harus dilakukan oleh Pusat Layanan Resmi atau Pabrik Makita; selalu gunakan suku cadang pengganti buatan Makita.

### Pembersihan

**PEMBERITAHUAN:** Jangan sekali-kali menggunakan bensin, tiner, alkohol, atau bahan sejenisnya. Penggunaan bahan demikian dapat menyebabkan perubahan warna, perubahan bentuk atau timbulnya retakan.

**PEMBERITAHUAN:** Bersihkan mesin secara berkala. Potongan rumput mungkin menumpuk di sasis atau stasiun pengisian daya.

**PEMBERITAHUAN:** Jangan cuci mesin dengan pembersih bertekanan tinggi. Melakukannya dapat mengakibatkan kerusakan atau kemogokan.

### Membersihkan Robot Pemotong

**⚠PERHATIAN:** Berhatilah-hatilah agar tidak mencederai diri Anda dengan pisau saat membersihkan pisau pemotong dan area sekitarnya.

**⚠PERHATIAN:** Berhati-hatilah agar tangan Anda atau objek lain tidak tersangkut di antara penutup atas dan sasis atau mencederai tangan Anda pada tepian penutup atas saat memasang dan melepaskan penutup atas.

Bersihkan permukaan penutup atas dan bagian bawah sasis dengan kain kering atau kain yang dibasahi dengan deterjen netral yang diencerkan. Bersihkan seluruh kotoran dan potongan yang menumpuk pada dan di sekitar roda.

► **Gbr.63**

**CATATAN:** Cuci dengan air jika sangat kotor. Setelah mencuci dengan air, direkomendasikan untuk benar-benar mengeringkan mesin sebelum memulai ulang.

Potongan rumput mungkin menumpuk di antara penutup atas dan sasis. Ikuti prosedur di bawah ini untuk melepaskan penutup atas dan juga membersihkan bagian atas dari sasis.

► **Gbr.64:** 1. Penutup atas 2. Sasis 3. Penahan karet 4. Poros penggeser

Sambil menahan penutup tampilan, angkat dan lepas bagian penutup atas yang ditunjukkan dalam ilustrasi satu per satu.

► **Gbr.65:** 1. Penutup atas 2. Penutup tampilan

**CATATAN:** Pastikan bahwa tidak ada penghalang di sekitar ketika melepaskan penutup atas.

**CATATAN:** Penutup atas dan sasis terhubung dengan kuat di tiga lokasi. Tarik penutup atas dengan kuat sampai penahan karet di dalam penutup atas lepas dari poros penggeser sasis.

Ketika mengembalikan penutup atas ke kondisi awalnya, sejajarkan penahan karet penutup atas dengan poros penggeser sasis dan tekan ke bawah dengan kuat.

► **Gbr.66**

**CATATAN:** Periksa apakah penutup atas terpasang dengan benar ke sasis dengan mengangkat bagian depan dan samping dari penutup atas. Pemasangan yang tidak benar dapat mengakibatkan kegagalan deteksi sensor.

### Membersihkan stasiun pengisian daya

Bersihkan seluruh kotoran atau potongan yang menumpuk pada terminal dan dudukan stasiun pengisian daya.

► **Gbr.67:** 1. Terminal pengisian daya 2. Dudukan stasiun

### Memeriksa pisau pemotong

Ikuti prosedur di bawah ini dan periksa seminggu sekali.

1. Matikan sakelar daya Robot Pemotong dan balikkan.

► **Gbr.68**

2. Periksa kondisi pisau pemotong dan putaran dudukan pisau.

Periksa hal-hal berikut ini.

- Apakah dudukan pisau berputar dengan lancar?
- Apakah pisau pemotong terlalu aus, retak, pecah, atau bengkok, dll?

**Dudukan pisau dan pisau pemotong**

► **Gbr.69:** 1. Normal 2. Aus (A: 17,5 mm atau kurang) 3. Retak 4. Pecah 5. Bengkok 6. Dudukan pisau

3. Periksa kondisi sekrup pemasang pisau pemotong.

Ikuti di prosedur di bagian "*Mengganti pisau pemotong*" (Halaman 67) untuk melepaskan sekrup pemasang, dan memeriksa kondisi sekrup pemasang.

**Sekrup pemasang pisau pemotong**

► **Gbr.70:** 1. Normal 2. Aus 3. Sekrup pemasang

**CATATAN:** Jika tidak ada kelainan tertentu yang terlihat pada pemeriksaan mingguan, perpanjang interval pemeriksaan.

**CATATAN:** Masa pakai pisau pemotong akan berbeda tergantung lingkungan pengoperasian. Secara khusus, kondisi seperti berikut ini akan memperpendek masa pakainya.

- Waktu pemotongan yang lama
- Area kerja yang luas
- Rumput dengan batang dan daun tebal
- Musim ramai untuk pertumbuhan rumput
- Kotoran, pasir, atau material lain yang menempel ke rumput

### Mengganti pisau pemotong

**⚠PERINGATAN:** Ganti pisau pemotong menurut prosedur di dalam petunjuk ini. Jika penggantian dilakukan dengan metode yang berbeda, kecelakaan atau cedera dapat terjadi.

**⚠PERHATIAN:** Selalu kenakan kacamata pelindung dan sarung tangan saat mengganti pisau pemotong.

**⚠PERHATIAN:** Lakukan pekerjaan penggantian di permukaan yang rata dan stabil.

**PEMBERITAHUAN:** Ganti pisau pemotong kurang lebih 2 hingga 6 minggu. Waktu penggantian akan berbeda tergantung frekuensi pemotongan dan kondisi rumput.

**PEMBERITAHUAN:** Terdapat tiga pisau pemotong. Ganti ketiga pisau secara sekaligus. Bahkan jika hanya satu pisau pemotong yang rusak, ganti ketiga pisau.

**PEMBERITAHUAN:** Alat-alat berikut ini diperlukan untuk penggantian pisau pemotong. Siapkan alat-alat ini terlebih dahulu.

- Obeng (plus) (Digunakan untuk melepaskan dan memasang pisau)
- Batang logam  $\Phi 6$  mm atau obeng dengan panjang 160 mm atau lebih (Digunakan untuk memasang dudukan pisau)

Jika pisau pemotong terlalu aus, retak, pecah, bengkok, dll., atau sekrup pemasangan pisau pemotong aus, ikuti prosedur di bawah ini dan ganti mereka.

1. Matikan sakelar daya Robot Pemotong dan balikkan.
2. Perbaiki dudukan pisau.

Sejajarkan lubang pelat selip, dudukan pisau, dan penutup mata pisau dan kemudian masukkan batang logam. Jika dudukan pisau tidak berputar, perbaiki selesai.

- **Gbr.71:** 1. Batang logam 2. Pelat selip 3. Dudukan pisau  
4. Penutup mata pisau

3. Lepas pisau pemotong.

Gunakan obeng plus dan lepas sekrup yang menahan pisau pemotong.

- **Gbr.72:** 1. Sekrup 2. Pisau pemotong

**CATATAN:** Tahan pisau pemotong dengan jari Anda saat melepaskan sekrup. Jika tidak, pisau pemotong dapat jatuh ke celah di antara penutup atas dan sasis.

4. Pasang pisau pemotong yang baru.

Gunakan sekrup yang disertakan dengan pisau pemotong yang baru. Setelah pemasangan, periksa apakah pisau pemotong berputar mengelilingi sekrup.

- **Gbr.73**

**PEMBERITAHUAN:** Pastikan untuk memperhatikan item berikut ini untuk mencegah pisau pemotong terjatuh.

- Gunakan sekrup yang disertakan dengan pisau pemotong. (Jangan menggunakan kembali sekrup yang telah dilepas)
- Kencangkan sekrup dengan kuat agar tidak kendur.

5. Lepas batang logam yang menahan dudukan pisau, dan kembalikan Robot Pemotong yang terbalik ke kondisi awalnya.

- **Gbr.74:** 1. Batang logam

**CATATAN:** Setelah mengganti pisau pemotong, ingatlah untuk menghidupkan sakelar daya Robot Pemotong ketika memulai ulang.

## Pemeriksaan berkala

Periksa hal-hal berikut secara berkala.

| Lokasi pemeriksaan           | Item pemeriksaan                                                                   | Tindakan pencegahan                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | Frekuensi pemeriksaan                                 |
|------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|
| Robot Pemotong               | Apakah ada kelainan dengan pisau pemotong?                                         | Jika pemotongan tidak dapat dilakukan dengan baik, matikan sakelar daya, periksa pisau pemotong dari aus, retak, pecah, dan ganti pisau pemotong jika diperlukan.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | Seminggu sekali                                       |
|                              | Apakah Robot Pemotong berjalan dengan stabil?                                      | Jika Robot Pemotong berjalan dengan tidak stabil, matikan sakelar daya dan periksa apakah ada kerusakan pada roda dan as atau jika ada objek asing yang tersangkut atau sampah dan kotoran telah menumpuk pada roda dan as. Jika masalah tidak terselesaikan, hubungi kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                              | Sebulan sekali                                        |
|                              | Apakah timbul suara yang tidak normal?                                             | Jika timbul suara yang tidak normal, matikan sakelar daya dan periksa apakah ada objek asing yang tersangkut di bagian roda dan pisau pemotong yang berputar. Jika masalah tidak terselesaikan, hubungi kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Sebulan sekali                                        |
|                              | Dapatkah penyambungan dilakukan dengan benar?                                      | Jika penyambungan tidak dapat dilakukan, matikan sakelar daya, pindahkan Robot Pemotong dengan tangan, dan periksa apakah penyambungan yang benar dengan stasiun pengisian daya dapat dilakukan. Jika penyambungan yang benar tidak dapat dilakukan, periksa hal-hal berikut ini.<br>- Singkirkan semua penghalang dari dekat roda.<br>- Pasang penutup atas dengan benar. (Penutup atas harus terpasang di tiga tempat)<br>- Jika tanah di bawah dudukan stasiun tidak rata, ratakan.                                                                    | Sebulan sekali                                        |
| Stasiun pengisian daya       | Apakah indikator stasiun menyala hijau?                                            | Jika menyala atau berkedip merah atau mati, Robot Pemotong tidak akan dapat melakukan pemotongan. Periksa hal-hal berikut ini dan lakukan tindakan pencegahan yang tepat.<br>- Apakah adaptor AC terhubung dengan benar ke stopkontak daya?<br>- Apakah kabel cabtire terhubung dengan benar ke adaptor AC dan stasiun pengisian daya?<br>- Apakah konektor kawat pembatas terhubung dengan benar ke stasiun pengisian daya?<br>- Apakah penghubung yang terpasang pada kawat pembatas terhubung dengan benar?<br>- Apakah kawat pembatas putus sebagian? | Ketika LED Robot Pemotong menyala atau berkedip merah |
|                              | Apakah stasiun pengisian daya terpasang dengan benar?                              | Jika stasiun pengisian daya bergerak, kencangkan ulang pasak sekrup dengan kunci L 6.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Seminggu sekali                                       |
|                              | Apakah material asing menempel ke terminal?                                        | Beberapa material asing yang menempel dapat menghalangi komunikasi dan pengisian daya yang benar. Bersihkan seluruh kotoran pada terminal pengisian daya dan terminal lain.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               | Seminggu sekali                                       |
|                              | Apakah kawat pemandu menonjol dari dudukan stasiun?                                | Jika kawat pemandu menonjol dari alur di dudukan stasiun, masukkan kembali.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               | Seminggu sekali                                       |
| Adaptor AC dan kabel cabtire | Apakah colokan daya dan terminal sambungan sudah terpasang dengan kuat sepenuhnya? | Jika stopkontak daya atau terminal sambungan kendur, masukkan kembali.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | Sebulan sekali                                        |
|                              | Apakah kabel rusak?                                                                | Jika selubung kabel terkelupas atau rusak parah, hubungi kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | Sebulan sekali                                        |
| Lokasi kerja                 | Apakah terdapat objek asing?                                                       | Bersihkan semua objek yang dapat merusak pisau pemotong atau tersangkut di bagian berputar dari Robot Pemotong. (Batu kecil, ranting, sampah, objek seperti benang, dll.)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Sebulan sekali                                        |
|                              | Apakah ada perubahan apa pun di lingkungan kerja?                                  | Lakukan tindakan pencegahan berikut ini.<br>- Jika tinggi rumput melebihi 65 mm, potong setinggi itu atau kurang.<br>- Bersihkan semua gulma yang lebih tinggi dari rumput.<br>- Isi semua lubang atau cekungan dan ratakan ketidakrataannya di sekitar.<br>- Jangan digunakan ketika terdapat genangan dalam atau penumpukan salju.                                                                                                                                                                                                                      | Sebulan sekali                                        |
|                              | Apakah ada kelainan dengan pemasangan kawat pembatas dan kawat pemandu?            | Jika kawat melayang dari tanah, pasang kembali dengan pasak.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | Sebulan sekali                                        |

## Penanganan setelah musim berakhir

Setelah musim pemotongan berakhir, lepaskan komponen berikut yang telah terpasang dan simpan di dalam ruangan.

- Robot Pemotong
- Stasiun pengisian daya
- Adaptor AC
- Kabel cabtire

**PEMBERITAHUAN:** Isi daya Robot Pemotong sebelum penyimpanan.

**CATATAN:** Kawat pembatas dan kawat pemandu dapat dibiarkan terpasang.

Bersihkan Robot Pemotong dan stasiun pengisian daya sebelum menyimpannya. Selain itu, ikuti prosedur di bawah ini untuk melepaskan setiap komponen.

### Melepaskan adaptor AC

1. Cabut adaptor AC dari stopkontak daya.
2. Lepas kabel cabtire.
3. Jika adaptor AC terpasang pada dinding, lepaskan dari dinding.

► **Gbr.75**

**CATATAN:** Lepaskan adaptor AC sesuai dengan urutan nomor yang ditunjukkan di dalam ilustrasi.

### Melepaskan stasiun pengisian daya

**PERHATIAN:** Kenakan sarung tangan saat melakukan pekerjaan.

1. Buka penutup stasiun pengisian daya dan lepaskan kabel cabtire.
- **Gbr.76**
2. Tarik terminal kawat pembatas dan kawat pemandu, dan lepaskan masing-masing kawat dari stasiun pengisian daya.
3. Lepaskan pasak sekrup dariudukan stasiun menggunakan kunci L 6.
- **Gbr.77**

### Penyimpanan

**PEMBERITAHUAN:** Simpan Robot Pemotong dalam kondisi sakelar daya dimatikan.

**PEMBERITAHUAN:** Bersihkan komponen terminal stasiun pengisian daya, kawat, dan kabel dengan kain kering dll. sebelum menyimpannya. Menyimpan dengan kotoran menempel dapat mengakibatkan karat atau korosi.

**PEMBERITAHUAN:** Tempatkan sekrup yang digunakan untuk memasang stasiun pengisian daya dan adaptor AC di dalam sebuah tas atau wadah lain dan simpan dengan hati-hati supaya tidak hilang.

Simpan di lokasi yang memenuhi kondisi berikut ini.

- Lokasi yang datar dan stabil
- Lokasi yang terhindar dari cahaya matahari langsung dan tidak terpapar hujan atau salju, dll.
- Lokasi dengan kelembapan rendah
- Lokasi yang jauh dari jangkauan anak-anak

**CATATAN:** Robot Pemotong dapat disimpan dengan posisi tegak seperti diilustrasikan. Pilih juga lokasi yang datar dan stabil ketika menyimpan dengan posisi tegak.

► **Gbr.78**

## Ketika membuang produk ini

Ketika membuang produk ini, ikuti peraturan setempat Anda dan buang komponen terpisah dengan benar.

**PERINGATAN:** Robot Pemotong memiliki baterai. Ketika membuang produk ini, lepaskan baterai dan buang secara terpisah. Kegagalan membuang baterai secara terpisah dapat mengakibatkan kecelakaan atau cedera karena pecahan, kebakaran, atau asap.

**CATATAN:** Sasis perlu dibongkar untuk melepaskan baterai. Siapkan obeng plus.

### Melepaskan baterai

**PEMBERITAHUAN:** Lepaskan baterai hanya ketika membuang produk ini.

1. Matikan sakelar daya Robot Pemotong.
2. Lepaskan penutup atas.
- **Gbr.79:** 1. Sakelar daya 2. Penutup atas 3. Sasis
3. Kendurkan sekrup 14 di bagian atas sasis dan lepas rumahan bagian atas.
- **Gbr.80:** 1. Rumahan bagian atas
4. Cabut konektor 2 yang terhubung ke baterai.
- **Gbr.81:** 1. Penutup baterai 2. Konektor (kecil) 3. Konektor (besar)
- CATATAN:** Jika prosedur sulit dilakukan, lepaskan konektor yang terpasang ke rumahan bagian atas.
5. Cabut konektor 3 yang terhubung ke papan utama.
- **Gbr.82:** 1. Papan utama 2. Konektor (besar) 3. Konektor (kecil)
6. Lepaskan 3 sekrup penutup baterai.
- **Gbr.83:** 1. Penutup baterai
7. Lepaskan penutup baterai, dan kemudian lepaskan baterai bersamaan dengan bantalan.
- **Gbr.84:** 1. Penutup baterai 2. Baterai 3. Bantalan
8. Lepaskan baterai dari bantalan.

Ikuti peraturan setempat Anda saat membuang baterai.

**PERHATIAN:** Jangan membongkar baterai yang dilepas.

# SISTEM PERLINDUNGAN

## Sistem perlindungan dan Indikasi Kesalahan

Robot Pemotong ini dilengkapi dengan sistem perlindungan. Ketika kesalahan terjadi, sistem perlindungan diaktifkan dan semua motor berhenti secara otomatis. Detail kesalahan ditampilkan pada layar LCD dengan kode kesalahan.

| Kode | Rincian kesalahan                           | Penyebab                                                                                                                                                                                            | Tindakan                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|------|---------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | Masalah motor roda kanan                    | Objek asing seperti rumput atau ranting menghalangi roda untuk berputar, atau motor penggerak kelebihan beban karena benturan berulang-ulang.                                                       | Periksa roda dan singkirkan semua objek asing.                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| E013 | Masalah motor roda kiri                     |                                                                                                                                                                                                     | Periksa juga apakah area pengoperasian sesuai dengan lingkungan kerja yang ditentukan di dalam petunjuk penggunaan.<br>Mulai ulang mesin setelah beberapa saat.                                                                                                                                                                              |
| E020 | Motor pisau kelebihan beban                 | Motor pisau kelebihan beban karena beberapa penyebab. Sebagai contoh, material asing seperti rumput atau ranting mengganggu putaranudukan pisau.                                                    | Periksa di sekitar dudukan pisau dan singkirkan semua objek asing.                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| E021 | Masalah motor pisau                         |                                                                                                                                                                                                     | Mulai ulang mesin setelah beberapa saat.                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| E030 | Motor ketinggian pemotongan kelebihan beban | Motor ketinggian pemotongan kelebihan beban karena beberapa penyebab. Sebagai contoh, material asing seperti rumput atau ranting mengganggu pergerakan mekanisme penyesuaian ketinggian pemotongan. | Periksa mekanisme penyesuaian ketinggian pemotongan dan singkirkan semua objek asing.                                                                                                                                                                                                                                                        |
| E031 | Masalah motor ketinggian pemotongan         |                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| E040 | Tidak ada sinyal kawat                      | Sambungan adaptor AC, kabel cabtire, atau kawat pembatas buruk atau rusak.                                                                                                                          | Periksa indikator pada stasiun pengisian daya.<br>Hijau/menyala: Hubungi dealer atau kantor penjualan kami.<br>Merah/berkedip: Periksa kawat pembatas dan hubungkan kembali. Ganti jika Anda menemukan kerusakan apa pun.<br>Mati: Periksa adaptor AC dan kabel cabtire, dan hubungkan kembali. Ganti jika Anda menemukan kerusakan apa pun. |
|      |                                             | Kode kanal masing-masing mesin dan stasiun pengisian daya berbeda.                                                                                                                                  | Ubah kode kanal sinyal kawat dengan benar di menu [Security (Keamanan)].                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|      |                                             | Mesin terlalu jauh dari kawat pembatas.                                                                                                                                                             | Pasang kembali kawat pembatas sehingga keseluruhan area kerja berada dalam jarak 35 m dari kawat pembatas.                                                                                                                                                                                                                                   |
|      |                                             | Sinyal diblokir oleh objek logam di sekitar (pagar, baja tulangan) dan gangguan dari perangkat lain.                                                                                                | Tingkatkan kekuatan sinyal di area kerja dengan meningkatkan jumlah pulau di area kerja, mengurangi area kerja, dll.                                                                                                                                                                                                                         |
| E041 | Di luar area kerja                          | Sambungan atau pemasangan kawat pembatas yang tidak benar. Sebagai contoh, kawat pembatas menyilang atau mesin keluar dari area kerja karena lereng yang tinggi.                                    | Periksa apakah kawat pembatas dipasang dengan benar dan terhubung ke stasiun pengisian daya dengan kuat.<br>Untuk metode pemasangan, lihat bab tentang memasang kawat pembatas di Panduan Pengaturan.                                                                                                                                        |
|      |                                             | Sinyal diblokir oleh objek logam di sekitar (pagar, baja tulangan) dan gangguan dari perangkat lain.                                                                                                | Tingkatkan kekuatan sinyal di area kerja dengan meningkatkan jumlah pulau di area kerja, mengurangi area kerja, dll.                                                                                                                                                                                                                         |
|      |                                             | Terdapat gangguan sinyal dari produk lain di sekitar.                                                                                                                                               | Ubah kode kanal sinyal kawat dengan benar di menu [Security (Keamanan)]. Dan pasang kembali kawat pembatas sehingga kedua kawat pembatas memiliki jarak lebih dari 1 m.                                                                                                                                                                      |
| E051 | Masalah sementara                           | Suhu mesin tinggi, atau tombol "BERHENTI" tetap aktif setelah perintah memotong.                                                                                                                    | Mulai ulang mesin setelah beberapa saat atau lepas tombol "BERHENTI" setelah menutup penutup tampilan setelah perintah memotong.                                                                                                                                                                                                             |
| E060 | Baterai kosong                              | Mesin tidak dapat menemukan stasiun pengisian daya.                                                                                                                                                 | Periksa pemasangan kawat pembatas dan kawat pemandu.<br>Untuk metode pemasangan, lihat bab tentang memasang kawat pembatas dan kawat pemandu di Panduan Pengaturan.                                                                                                                                                                          |
|      |                                             | Opsi pemotongan diatur ke [Auto mowing (Pemangkasan otomatis)] ketika beroperasi di area sub.                                                                                                       | Atur opsi pemotongan ke [Mowing without charging (Pemangkasan tanpa pengisian daya)] ketika beroperasi di area sub. Saat bekerja di area sub, mesin tidak dapat kembali ke stasiun pengisian daya.                                                                                                                                           |
|      |                                             | Baterai habis.                                                                                                                                                                                      | Sambungkan mesin ke stasiun pengisian daya untuk mengisi daya.                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| E064 | Baterai rendah                              | Baterai terlalu banyak menghabiskan daya.                                                                                                                                                           | Jika masalah berlanjut, hubungi dealer atau kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|      |                                             | Baterai habis.                                                                                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| E080 | Masalah elektronik                          | Terdapat masalah sementara terkait elektronik atau firmware di produk.                                                                                                                              | Mulai ulang mesin.<br>Jika masalah berlanjut, hubungi dealer atau kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                     |
| E100 | Tersangkut                                  | Roda belakang berputar di tempat karena kondisi berlumpur.                                                                                                                                          | Hindari roda belakang berputar di tempat dengan meratakan tanah atau membatasi area pengoperasian dengan kawat pembatas.                                                                                                                                                                                                                     |
| E101 | Masalah penyambungan                        | Mesin gagal tersambung dengan stasiun pengisian daya, atau stasiun pengisian daya mengalami kesalahan.                                                                                              | Bersihkan setiap terminal. Jika stasiun pengisian daya miring atau condong, letakkan secara datar.<br>Jika indikator stasiun pengisian daya menyala merah, cabut colokan, tunggu sebentar, dan kemudian mulai ulang stasiun pengisian daya.                                                                                                  |
| E102 | Terbalik                                    | Mesin miring berlebihan atau terguling.                                                                                                                                                             | Perbaiki postur mesin.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| E103 | Pemotong miring                             | Mesin miring melampaui rentang yang dapat diterima.                                                                                                                                                 | Pindahkan mesin ke area yang datar. Pasang kembali kawat pembatas sehingga lereng besar berada di luar area kerja.                                                                                                                                                                                                                           |
| E104 | Terangkat                                   | Sensor angkat diaktifkan karena mesin menabrak atau menaiki penghalang.                                                                                                                             | Jaga jarak di antara penghalang dan area kerja, dan mulai ulang mesin.                                                                                                                                                                                                                                                                       |



| Kode | Rincian kesalahan                    | Penyebab                                                                                         | Tindakan                                                                                                                                                                                                             |
|------|--------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E105 | Masalah sensor benturan              | Penutup atas tidak dapat kembali ke posisi standar.                                              | Jika mesin menyentuh penghalang, lepaskan mesin dari penghalang. Singkirkan semua kotoran atau objek asing di antara penutup atas dan sasis, dan pastikan penutup atas bergerak bebas di sekeliling poros penggeser. |
| E200 | Masalah sensor pengulangan           | Sensor kawat memiliki kontak yang buruk atau rusak.                                              | Hubungi dealer atau kantor penjualan kami.                                                                                                                                                                           |
| E201 | Masalah sensor kemiringan            | Gagal berkomunikasi dengan sensor kemiringan.                                                    |                                                                                                                                                                                                                      |
| E202 | Masalah sakelar berhenti             | Keandalan tombol "BERHENTI" menurun.                                                             |                                                                                                                                                                                                                      |
| E203 | Masalah sensor IMU                   | Gagal berkomunikasi dengan sensor IMU.                                                           |                                                                                                                                                                                                                      |
| E204 | Masalah sensor ketinggian pemotongan | Sensor mekanisme pengangkatan memiliki kontak yang buruk atau gagal, ada kesalahan di sambungan. |                                                                                                                                                                                                                      |
| E206 | Masalah sensor angkat                | Keandalan sensor angkat menurun.                                                                 |                                                                                                                                                                                                                      |

## PEMECAHAN MASALAH

### Jika menurut Anda terjadi kegagalan fungsi

Sebelum meminta perbaikan atau membuat pertanyaan, periksa apakah hal berikut ini berlaku.

| Keadaan Tidak Normal                                                                                      | Kemungkinan penyebab (kerusakan fungsi)                                                                                                          | Perbaikan                                                                                                                                                                                                          |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Layar LCD tidak tampil.                                                                                   | Apakah daya Robot Pemotong dimatikan?                                                                                                            | Hidupkan daya Robot Pemotong. (Lihat bagian untuk " <i>Menghidupkan/mematikan daya</i> ".)                                                                                                                         |
| Robot Pemotong tidak berjalan.                                                                            | Apakah terjadi kesalahan? (Apakah LED berkedip merah?)                                                                                           | Robot Pemotong tidak berjalan saat terjadi kesalahan. (Lihat bagian untuk " <i>SISTEM PERLINDUNGAN</i> ".)                                                                                                         |
| Robot Pemotong tidak dapat tersambung ke stasiun pengisian daya.                                          | Stasiun pengisian daya mengalami deformasi.                                                                                                      | Tempatkan stasiun pengisian daya dengan kuat pada permukaan yang rata.<br>Lihat bab "Menempatkan stasiun pengisian daya" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang stasiun pengisian daya.             |
|                                                                                                           | Kawat pemandu tidak terpasang lurus dari stasiun pengisian daya atau jaraknya tidak benar.                                                       | Pasang kawat pemandu setidaknya 2 meter lurus dari stasiun pengisian daya.<br>Lihat bab "Kondisi pemasangan kawat pemandu" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang kawat pemandu.                    |
|                                                                                                           | Kawat pemandu tidak terpasang dengan benar ke stasiun pengisian daya.                                                                            | Amankan kawat pemandu ke alur di bagian tengah dudukan stasiun dari stasiun pengisian daya.<br>Lihat bab "Memasang kawat pemandu" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang kawat pemandu.             |
| Robot Pemotong tidak kembali ke stasiun pengisian daya.                                                   | Karena Robot Pemotong berada dalam periode pencarian aktif sinyal pemandu, robot tidak kembali dengan sinyal pembatas.                           | Jika kawat pemandu tidak dipasang, atur periode pencarian aktif sinyal pemandu ke 0 menit.<br>Lihat bab " <i>Mengatur periode pencarian aktif untuk sinyal pemandu</i> " untuk prosedur pengaturan.                |
|                                                                                                           | Robot Pemotong tidak berangkat dari stasiun pengisian daya setelah area kerja diubah.                                                            | Buat Robot Pemotong berangkat dari stasiun pengisian daya dan biarkan robot menyimpan medan magnet sekitarnya di dalam memorinya.<br>Lihat bab " <i>Preferensi Navigasi</i> " untuk prosedur pengaturan.           |
|                                                                                                           | Robot Pemotong tidak dapat kembali menggunakan sinyal pembatas karena kawat pembatas yang terpasang di dekat stasiun pengisian daya tidak benar. | Pasang kawat pembatas 1,5 m lurus pada kedua sisi stasiun pengisian daya.<br>Lihat bab "Memasang kawat pembatas" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang kawat pembatas.                             |
| Baterai kosong tapi tidak mengisi daya ketika tersambung di stasiun pengisian daya.                       | Jika baterai terkuras habis, mungkin butuh beberapa waktu sebelum baterai memulai pengisian daya.                                                | Sambungkan Robot Pemotong ke stasiun pengisian daya dengan sakelar daya HIDUP, dan tunggu beberapa saat sampai pengisian daya dimulai. Jika masalah berlanjut, hubungi kantor penjualan atau dealer setempat kami. |
| Robot Pemotong tetap berada di stasiun pengisian daya untuk waktu yang lama dan tidak memulai pemotongan. | Penutup tampilan tertutup, tapi tombol mulai pemotongan tidak ditekan.                                                                           | Tutup penutup tampilan setelah menekan tombol mulai pemotongan. Lihat bab " <i>Memulai pemotongan</i> " untuk petunjuk.                                                                                            |
|                                                                                                           | Robot Pemotong dalam keadaan siaga setelah kembali ke stasiun pengisian daya.                                                                    | Periksa opsi operasi setelah pengisian daya.<br>Lihat bab " <i>Preferensi Parkir</i> " untuk petunjuk.                                                                                                             |
|                                                                                                           | Robot Pemotong tidak dapat bekerja jika suhu baterai terlalu tinggi atau terlalu rendah.                                                         | Mulai ulang Robot Pemotong setelah beberapa saat.                                                                                                                                                                  |
| Getaran / kebisingan tidak normal                                                                         | Pisau pemotong rusak.                                                                                                                            | Periksa kondisi pisau pemotong dan ganti dengan pisau dan sekrup yang baru.<br>Lihat bab " <i>Mengganti pisau pemotong</i> " untuk bagaimana cara menggantinya.                                                    |
|                                                                                                           | Material asing tersangkut di pisau pemotong.                                                                                                     | Periksa bagian di sekeliling pisau pemotong dan singkirkan semua material asing.                                                                                                                                   |
| Robot Pemotong beroperasi di waktu / tanggal yang tidak diharapkan.                                       | Pengaturan pemotongan terjadwal yang tidak diharapkan.                                                                                           | Periksa tanggal dan waktu untuk pemotongan terjadwal.<br>Lihat bab " <i>Mengubah pengaturan tanggal dan waktu</i> " untuk bagaimana cara mengatur jadwal.                                                          |
|                                                                                                           |                                                                                                                                                  | Harap ganti jadwal pemotongan.<br>Lihat bab " <i>Menjadwalkan pemotongan</i> " untuk petunjuk.                                                                                                                     |
| Robot Pemotong berjalan, tapi motor pisau pemotong tidak berputar.                                        | Robot Pemotong baru mulai berjalan atau kembali ke stasiun pengisian daya.                                                                       | Motor pisau tidak berputar ketika Robot Pemotong baru mulai berjalan atau ketika kembali ke stasiun pengisian daya.                                                                                                |
| Waktu pemotongan yang pendek                                                                              | Pisau pemotong sudah aus dan beban pada motor pisau pemotong bertambah.                                                                          | Ganti pisau pemotong.<br>Lihat bab " <i>Mengganti pisau pemotong</i> " untuk bagaimana cara menggantinya.                                                                                                          |
|                                                                                                           | Akhir umur pemakaian baterai semakin dekat.                                                                                                      | Hubungi kantor penjualan atau dealer setempat kami.                                                                                                                                                                |

| Keadaan Tidak Normal                                                      | Kemungkinan penyebab (kerusakan fungsi)                                                    | Perbaikan                                                                                                                                                                              |
|---------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Waktu pemotongan dan waktu pengisian daya yang pendek                     | Akhir umur pemakaian baterai semakin dekat.                                                | Hubungi kantor penjualan atau dealer setempat kami.                                                                                                                                    |
| Pemotongan rumput yang tidak rata                                         | Jadwal pemotongan terlalu pendek untuk memotong keseluruhan area kerja.                    | Kurangi ukuran area kerja atau perpanjang jadwal. Lihat bab " <i>Menjadwalkan pemotongan</i> " untuk petunjuk.                                                                         |
|                                                                           | Pisau pemotong sudah aus dan beban pada motor pisau pemotong bertambah.                    | Ganti pisau pemotong. Lihat bab " <i>Mengganti pisau pemotong</i> " untuk bagaimana cara menggantinya.                                                                                 |
|                                                                           | Rumput terlalu panjang untuk ketinggian pemotongan yang diatur.                            | Ubah ketinggian pemotongan atau potong rumput menjadi 65 mm atau kurang sebelumnya. Lihat bab " <i>Menentukan ketinggian pemotongan</i> " untuk bagaimana cara mengonfigurasinya.      |
|                                                                           | Rumput, ranting, atau material asing lain mencegah dudukan pisau atau roda untuk berputar. | Periksa dudukan pisau atau roda dan singkirkan semua material asing.                                                                                                                   |
| Alur terbentuk di rumput.                                                 | Robot Pemotong berjalan di jalur tertentu berulang-ulang.                                  | Menyesuaikan lebar navigasi offset. Lihat bab " <i>Menyesuaikan lebar navigasi offset</i> " untuk bagaimana cara mengonfigurasinya.                                                    |
| Tidak dapat berjalan di sepanjang jalur.                                  | Lebar jalurnya sempit.                                                                     | Lebar jalur setidaknya harus 150 cm. Lihat bab "Kondisi pemasangan kawat pembatas" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang kawat pembatas.                               |
| Robot Pemotong tidak dapat melewati dua kawat pembatas dari dan ke pulau. | Dua kawat pembatas dari dan ke pulau tidak berdekatan.                                     | Dekatkan (0 cm) dua kawat pembatas dari dan ke pulau. Lihat bab "Memasang kawat pembatas" di Panduan Pengaturan tentang bagaimana cara memasang kawat pembatas.                        |
| Potongan spiral tidak bekerja.                                            | Operasi pemotongan rumput normal belum berjalan 30 menit.                                  | Pemotongan spiral bekerja ketika mendeteksi rumput setelah 30 menit pemotongan rumput normal. Untuk informasi selengkapnya, lihat bab " <i>Memotong rumput yang belum terpotong</i> ". |

## Isi Kandungan

|                                                                                                                      |    |                                                              |    |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--------------------------------------------------------------|----|
| PENGENALAN .....                                                                                                     | 73 | Pilihan Navigasi .....                                       | 82 |
| Spesifikasi .....                                                                                                    | 73 | Menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan .....   | 82 |
| Tanda simbol .....                                                                                                   | 74 | Potong rumput berhampiran sempadan .....                     | 83 |
| Tujuan penggunaan .....                                                                                              | 74 | Tetapkan jarak pergerakan ke titik permulaan memangkas ..... | 83 |
| Langkah berjaga-jaga keselamatan .....                                                                               | 74 | Pilih kaedah bergerak dari stesen pengecasan .....           | 83 |
| Nama bahagian .....                                                                                                  | 75 | Laraskan sudut bergerak dari stesen pengecasan .....         | 84 |
| Pengenalan barangan yang dijual secara berasingan .....                                                              | 75 | Melaraskan lebar navigasi ofset .....                        | 84 |
| PERSIAPAN .....                                                                                                      | 75 | Memangkas rumput yang tidak dipangkas .....                  | 85 |
| Menghidupkan/mematikan kuasa .....                                                                                   | 75 | Keutamaan Keselamatan .....                                  | 85 |
| Mengecas Mesin Pemangkas Robotik .....                                                                               | 76 | Tetapkan masa bunyi penggera .....                           | 85 |
| Perkara yang perlu difahami sebelum digunakan .....                                                                  | 76 | Tukar kod PIN .....                                          | 86 |
| CARA PENGGUNAAN .....                                                                                                | 76 | Elakkan gangguan isyarat wayar .....                         | 86 |
| Operasi panel kawalan .....                                                                                          | 76 | Lindungi Mesin Pemangkas Robotik daripada kecurian .....     | 86 |
| Mula memangkas .....                                                                                                 | 77 | Tetapan Lain .....                                           | 86 |
| Berhenti memangkas .....                                                                                             | 78 | Simpan/muat pilihan pengguna .....                           | 86 |
| MENU TETAPAN .....                                                                                                   | 78 | Tukar tetapan tarikh dan masa .....                          | 86 |
| Menu Mula Memangkas .....                                                                                            | 79 | Tukar bahasa paparan .....                                   | 87 |
| Memangkas dengan operasi dan pengecasan automatik .....                                                              | 79 | Tetapkan semula pilihan pengguna .....                       | 87 |
| Memangkas tanpa pengecasan automatik .....                                                                           | 79 | Semak imbas maklumat produk .....                            | 87 |
| Memulakan pemangkas automatik pada masa yang dikehendaki (Menunda pemotongan berjadual) .....                        | 79 | Uruskan masa hidup/mati LED .....                            | 87 |
| Memangkas dalam corak pilin .....                                                                                    | 80 | Semak butiran ralat operasi .....                            | 88 |
| Pilihan Meletak .....                                                                                                | 80 | PENYELENGGARAAN .....                                        | 88 |
| Mengembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan .....                                                     | 80 | Membersih .....                                              | 88 |
| Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan dan mulakan semula operasi pada masa yang dijadualkan .....  | 80 | Pemeriksaan bilah pemangkas .....                            | 88 |
| Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan dan mulakan semula operasi pada jadual yang dipratetap ..... | 80 | Menggantikan bilah pemangkas .....                           | 89 |
| Pilihan Pemangkas .....                                                                                              | 81 | Pemeriksaan berkala .....                                    | 89 |
| Tukar dan daftarkan kawasan pemangkasan .....                                                                        | 81 | Pengendalian selepas musim berakhir .....                    | 90 |
| Jadual pemangkasan .....                                                                                             | 81 | Apabila melupuskan produk ini .....                          | 90 |
| Menentukan ketinggian pemotongan .....                                                                               | 82 | SISTEM PERLINDUNGAN .....                                    | 91 |
|                                                                                                                      |    | Sistem perlindungan dan Petunjuk Ralat .....                 | 91 |
|                                                                                                                      |    | PENYELESAIAN MASALAH .....                                   | 92 |
|                                                                                                                      |    | Jika anda fikir terdapat kerosakan .....                     | 92 |

## PENGENALAN

### Spesifikasi

|                                  |                                                            |                                                                   |
|----------------------------------|------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------|
| <b>Model:</b>                    |                                                            | <b>RM350D</b>                                                     |
| Voltan terkadar                  |                                                            | D.C. 18 V                                                         |
| Kapasiti bateri                  |                                                            | 5.0 Ah                                                            |
| Dimensi (P x L x T)              |                                                            | 700 mm x 560 mm x 270 mm                                          |
| Berat                            |                                                            | 13.7 kg                                                           |
| Kelajuan motor tanpa beban       | Motor bilah                                                | 2,300 min <sup>-1</sup>                                           |
| Kawasan pemangkasan maksimum     |                                                            | 3,500 m <sup>2</sup>                                              |
| Sudut memanjat cerun maksimum    |                                                            | 26° (49%)                                                         |
| Bilah pemangkas                  |                                                            | Bilah ayun belakang<br>3 bilah                                    |
| Lebar pemangkasan                |                                                            | 240 mm                                                            |
| Ketinggian pemotongan            |                                                            | 20 mm - 60 mm<br>9-langkah pelarasan elektrik dalam kenaikan 5 mm |
| Tahap perlindungan               |                                                            | IPX4                                                              |
| Penyesuai AC yang berkenaan      |                                                            | AAD01                                                             |
| Stesen pengecasan yang berkenaan |                                                            | RST001                                                            |
| Wayar sempadan                   | Jalur frekuensi operasi                                    | 3.3 kHz - 50 kHz                                                  |
| Wayar panduan                    | Kekuatan medan magnet maksimum (diukur mengikut EN303 447) | 38 dBµA/m                                                         |

- Disebabkan program penyelidikan dan pembangunan kami yang berterusan, spesifikasi yang terkandung di dalam ini adalah tertakluk kepada perubahan tanpa notis.
- Ciri utama dan penyesuai AC mungkin berbeza dari satu negara ke negara lain.
- Berat mengikut Prosedur EPTA 01/2014

## Tanda simbol

Berikut menunjukkan simbol-simbol yang boleh digunakan untuk alat ini. Pastikan anda memahami maksudnya sebelum menggunakan.



AMARAN – Baca arahan pengguna sebelum mengendalikan mesin.



AMARAN – Jaga jarak selamat dari mesin semasa beroperasi. Mesin boleh membalik objek dan mengakibatkan kecederaan.



AMARAN – Tetapkan fungsi antikecurian dan kemudian matikan kuasa mesin sebelum bekerja atau mengangkat mesin. Jika tidak, bilah pemangkas boleh mencederakan tangan dan kaki anda. Peranti yang menyahdayakan mesin ini ialah kunci mula semula dengan kod PIN. Anda boleh mengendalikan kunci mula semula dalam tetapan fungsi antikecurian. Jika kunci mula semula didayakan, anda akan dikehendaki memasukkan PIN anda untuk memulakan semula mesin.



AMARAN – Jangan menunggang mesin. Jika tidak, bilah pemangkas boleh mencederakan tangan dan kaki anda.



Hanya untuk negara-negara EU  
Disebabkan kehadiran komponen berbahaya dalam peralatan, sisa peralatan elektrik dan elektronik, akumulator dan bateri boleh memberi kesan negatif terhadap persekitaran dan kesihatan manusia. Jangan buang alat elektrik dan elektronik atau bateri bersama dengan bahan buangan isi rumah! Mengikut Arahan Eropah mengenai sisa peralatan elektrik dan elektronik dan mengenai akumulator dan bateri dan sisa akumulator dan bateri serta penyesuaian dengan undang-undang negara, sisa peralatan elektrik, bateri dan akumulator hendaklah disimpan secara berasingan dan dihantar ke tempat pengumpulan berasingan untuk sisa perbandaran, beroperasi mengikut peraturan perlindungan persekitaran. Ini ditunjukkan oleh simbol tong sampah beroda yang bersilang pada peralatan.

## Tujuan penggunaan

Mesin ini bertujuan untuk memangkas dan mengemas automatik.

## Langkah berjaga-jaga keselamatan

1. **Amaran – Jangan sentuh bilah berputar.** Berbuat demikian boleh menyebabkan kecederaan.
2. **Jangan sekali-kali benarkan kanak-kanak, orang kurang keupayaan fizikal, deria atau mental atau kurang pengalaman dan pengetahuan atau orang yang tidak biasa dengan arahan ini untuk menggunakan mesin ini, peraturan keselamatan setempat boleh mengehadkan umur pengendali.**
3. **Jangan biarkan kanak-kanak berada di sekitar atau bermain dengan mesin semasa beroperasi.**
4. **Jangan sentuh bilah pemangkas atau roda sehingga berhenti sepenuhnya.**
5. **Jangan cas mesin dengan selain daripada stesen pengecasan yang dibekalkan. Jangan gunakan penyesuai AC selain daripada yang dinyatakan dalam Manual Arahan ini.**
6. **Apabila melupuskan bateri dalaman pada akhir hayat perkhidmatannya, ikut peraturan tempatan anda berkaitan dengan pelupusan bateri. Untuk cara mengeluarkan bateri, rujuk bab “Apabila melupuskan produk ini” selepas ini.**
7. **Matikan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik dalam kes berikut.**
  - Apabila mengalih keluar benda asing yang tersekat dalam mesin.
  - Sebelum memeriksa, membersihkan atau bekerja pada mesin atau stesen pengecasan. Cabut juga kabel kuasa penyesuai AC sebelum memeriksa, membersihkan atau bekerja pada stesen pengecasan.
  - Apabila memeriksa mesin untuk kerosakan selepas terkena objek asing.

— Jika mesin mula bergetar secara tidak normal. Dalam kes ini, pastikan mesin itu tidak rosak sebelum memulakan semula.

8. **Periksa mesin, peranti persisian, kabel kuasa dan kabel sambungan sebelum digunakan untuk memastikan tiada kerosakan atau tanda-tanda kemerosotan penuaan.**
9. **Jangan sekali-kali mengendalikan mesin atau peranti persisian dengan pengadang atau pelindung yang telah rosak, tanpa peranti keselamatan atau dengan kabel yang rosak atau haus.**
10. **Jangan sambungkan kabel yang rosak kepada bekalan kuasa. Jika kabel yang disambungkan kepada bekalan kuasa rosak, jangan sentuh kabel sebelum memutuskan sambungan daripada bekalan kuasa. Jika tidak, kejutan elektrik mungkin berlaku.**
11. **Pasang penyesuai AC dan kabel cabtire di luar kawasan pemangkasan. Jika tidak, kerosakan kabel atau kejutan elektrik mungkin berlaku.**
12. **Berhenti menggunakan mesin dengan segera jika berlaku kemalangan atau kerosakan.**
13. **Berhenti menggunakan mesin dengan segera jika elektrolit bocor.**
14. **Cabut palam kuasa daripada alur keluar kuasa jika kabel rosak semasa digunakan.**
15. **Adalah disyorkan untuk menyambungkan palam kuasa kabel cabtire hanya kepada litar bekalan kuasa yang dilindungi oleh peranti arus sisa (RCD) dengan arus peralanan 30 mA atau kurang.**
16. **Elakkan menggunakan mesin atau peranti persisian ini dalam keadaan cuaca yang buruk terutama apabila terdapat risiko kilat.**
17. **Berhenti menggunakan mesin dengan segera jika getaran tidak normal berlaku.**
18. **Apabila menggunakan mesin di ruang awam, adalah perlu untuk menampal tanda amaran di sekitar kawasan kerja. Tanda amaran hendaklah memaparkan kandungan teks berikut.**

“Amaran! Mesin pemangkas rumput automatik! Jauhkan dari mesin! Awasi kanak-kanak!”

### ► Rajah1

19. **Kabel kuasa penyesuai AC tidak boleh diganti. Jika kabel kuasa rosak, penyesuai AC perlu dilupuskan.**
20. **Jika kawasan kerja bersebelahan dengan jalan awam, wujudkan sempadan antara kawasan kerja dan jalan awam. Jika tidak, mesin itu mungkin sampai ke jalan awam dan menyebabkan kemalangan.**
21. **Pastikan tiada orang, haiwan peliharaan atau haiwan kecil di kawasan kerja sebelum digunakan. Mereka mungkin terperangkap dalam mesin, mengakibatkan kecederaan.**
22. **Jangan gunakan penyesuai AC di lokasi yang terdedah kepada hujan, lembap atau basah. Jika tidak, kejutan elektrik mungkin berlaku.**
23. **Jangan sentuh palam AC penyesuai AC dengan tangan yang basah. Jika tidak, kejutan elektrik mungkin berlaku.**
24. **Sambungkan palam AC penyesuai AC ke salur keluar kuasa luar.**
25. **Pakai sarung tangan semasa memasang dan menanggalkan wayar. Jika tidak, wayar boleh menyebabkan kecederaan.**
26. **Berhati-hati untuk tidak memukul jari atau tangan anda dengan tukul semasa memandu pasak.**
27. **Pasang wayar supaya tidak terapung dari tanah. Jika tidak, kaki anda mungkin tersangkut, mengakibatkan kecederaan.**
28. **Berhati-hati supaya tidak terkepit jari anda semasa membuka dan menutup penutup terminal.**
29. **Jangan sentuh bilah pemotong semasa bilah menaik atau menurun. Jari anda mungkin tersangkut, mengakibatkan kecederaan.**
30. **Berhati-hati supaya tidak terkepit jari anda semasa membuka dan menutup penutup paparan.**
31. **Jauhkan muka anda daripada tayar berputar dan bilah pemangkas. Pakaian anda mungkin tersangkut, mengakibatkan sesak nafas.**
32. **Jangan lihat ke dalam bilah pemangkas semasa operasi. Objek terbang mungkin masuk ke dalam mata anda.**
33. **Jangan sentuh roda berputar. Jari anda mungkin tersangkut, mengakibatkan kecederaan.**
34. **Pastikan anda memasang bilah pemangkas dengan betul mengikut Manual Arahan ini. Jika tidak, bilah pemangkas mungkin terlepas tanpa dijangka, mengakibatkan kecederaan.**
35. **Bawa mesin ini dengan bahagian bilah pemangkas menghadap jauh dari anda. Jika tidak, anda mungkin bersentuhan dengan roda dan bilah pemangkas, mengakibatkan kecederaan.**

36. Bawa mesin ini dengan memegang genggamannya. Jika dibawa dengan memegang selain daripada genggamannya, mesin akan menjadi tidak stabil dan mungkin terjatuh, mengakibatkan kecederaan.

### Arahan keselamatan penting untuk bateri

1. Sebelum menggunakan Mesin Pemangkas Robotik, baca semua arahan dan tanda amaran.
2. Jika masa operasi menjadi sangat pendek, berhenti operasi serta merta. Ia mungkin menyebabkan risiko pemanasan lampau, melecur bahkan letupan.
3. Jangan simpan dan gunakan mesin di lokasi yang suhu mungkin mencapai atau melebihi 50 °C (122 °F).
4. Jangan bakar bateri walaupun bateri sudah haus sepenuhnya. Bateri boleh meletup disebabkan pemanasan.
5. Bateri yang mengandungi ion litium tertakluk pada keperluan Perundangan Barangan Berbahaya.  
Bagi pengangkutan komersial cth. oleh pihak ketiga atau ejen penghantar, keperluan khas pada pembungkusan dan pelabelan mestilah diperhatikan.  
Bagi persediaan item yang dihantar, rundingan dengan pakar bahan berbahaya adalah diperlukan. Sila perhatikan juga peraturan kebangsaan yang lebih terperinci.

6. Jangan gunakan mesin berhampiran talian penghantaran kuasa elektrik bertegangan tinggi. Berbuat demikian mungkin menyebabkan pincang tugas atau kerosakan pada mesin atau bateri.
7. Simpan produk di tempat yang selamat jauh daripada jangkauan kanak-kanak.
8. Jangan servis pek bateri yang telah rosak. Servis pek bateri hanya boleh dilakukan oleh pengeluar atau penyedia servis yang sah.

### SIMPAN ARAHAN INI.

**PERHATIAN:** Hanya gunakan bateri asli Makita. Penggunaan bateri tidak asli Makita, atau bateri yang telah diubah suai, mungkin menyebabkan bateri meletup menyebabkan kebakaran, kecederaan diri dan kerosakan. Ia juga membatalkan jaminan Makita untuk alat Makita dan pengecas.

### Tip untuk mengekalkan hayat bateri maksimum

1. Jangan sekali-kali cas semula bateri yang telah dicas sepenuhnya. Terlebih cas memendekkan hayat servis bateri.
2. Cas bateri dalam suhu persekitaran pada 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F). Biarkan bateri yang panas menyejuk sebelum mengecasnya.
3. Cas bateri jika anda tidak gunakannya untuk tempoh yang lama (lebih daripada enam bulan).

## Nama bahagian

### ► Rajah2

- |                                                                            |                                                                        |
|----------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------|
| 1. Mesin Pemangkas Robotik                                                 | 20. Stesen pengecasan                                                  |
| 2. Butang "STOP"                                                           | 21. Tapak stesen                                                       |
| 3. Penutup paparan                                                         | 22. Terminal pengecasan                                                |
| 4. Roda belakang                                                           | 23. Penutup terminal                                                   |
| 5. LED                                                                     | 24. Perumah stesen                                                     |
| 6. Soket pengecasan                                                        | 25. Penunjuk stesen                                                    |
| 7. Panel kawalan                                                           | 26. Penutup wayar                                                      |
| 8. Penutup atas                                                            | 27. Wayar sempadan                                                     |
| 9. Casis                                                                   | 28. Wayar panduan                                                      |
| 10. Aci gelangsar                                                          | 29. Wayar                                                              |
| 11. Penahan getah                                                          | 30. Pasak                                                              |
| 12. Roda hadapan                                                           | 31. Penyambung                                                         |
| 13. Suis kuasa                                                             | 32. Pengganding                                                        |
| 14. Genggamannya                                                           | 33. Penyesuai AC<br>(Bentuk palam akan berbeza dari rantau ke rantau.) |
| 15. Penutup USB<br>(Jangan buka. Ini adalah untuk servis penyelenggaraan.) | 34. Kabel cabtire                                                      |
| 16. Sarung bilah                                                           | 35. Pasak skru<br>(Untuk membaiki stesen pengecasan)                   |
| 17. Tapak bilah                                                            | 36. Kunci allen 6                                                      |
| 18. Bilah pemangkas                                                        |                                                                        |
| 19. Plat gelincir                                                          |                                                                        |

## Pengenalan barangan yang dijual secara berasingan

**PERHATIAN:** Aksesori atau alat tambahan ini disyorkan untuk digunakan dengan produk Makita anda yang dinyatakan dalam manual ini. Penggunaan mana-mana aksesori atau alat tambahan lain mungkin mengakibatkan risiko kecederaan kepada individu. Hanya gunakan aksesori atau alat tambahan untuk tujuan yang dinyatakannya.

Untuk butiran item yang dijual secara berasingan, rujuk katalog atau hubungi pengedar atau pejabat jualan kami.

- Set bilah  
— Set bilah pemangkas dan skru penetapan

- Wayar
- Kit pembaikan wayar  
— Set wayar, pengganding dan pasak
- Pasak
- Pengganding

**NOTA:** Beberapa item yang dijual secara berasingan dalam senarai mungkin dibekalkan bersama mesin sebagai aksesori standard pada masa pembelian. Aksesori standard mungkin berbeza bergantung pada negara pembelian.

## PERSIAPAN

Persiapan berikut diperlukan untuk menggunakan produk ini.

### 1. Menyediakan kawasan kerja

Tentukan julat yang akan dipangkas oleh Mesin Pemangkas Robotik. Tutup kawasan kerja dengan wayar sempadan dan sambungkan bekalan kuasa ke stesen pengecasan. Pasang wayar panduan jika perlu.

Untuk prosedur terperinci, rujuk kepada Panduan Persediaan yang disertakan.

### 2. Tetapan awal Mesin Pemangkas Robotik

Apabila menggunakan Mesin Pemangkas Robotik untuk kali pertama, adalah perlu untuk menetapkan bahasa, tarikh dan masa, kawasan pemotongan dan kod PIN.

Untuk prosedur terperinci, rujuk kepada Panduan Persediaan yang disertakan.

### 3. Mengecas Mesin Pemangkas Robotik

Bateri Mesin Pemangkas Robotik tidak dicas secukupnya apabila dihantar ke kilang. Cas bateri sebelum digunakan.

Untuk prosedur pengecasan, rujuk bahagian "Mengecas Mesin Pemangkas Robotik" (Halaman 76) dalam manual ini.

### Menghidupkan/mematikan kuasa

Suis kuasa terletak di bahagian bawah Mesin Pemangkas Robotik. Tekan bahagian **I** suis kuasa untuk menghidupkan kuasa, atau bahagian **O** untuk mematikan kuasa.

► **Rajah3:** 1. Suis kuasa



## Mengecas Mesin Pemangkas Robotik

### Memeriksa baki kapasiti bateri

1. Tekan butang "STOP".

Penutup paparan dibuka.

► **Rajah4:** 1. Butang "STOP" 2. Penutup paparan 3. Panel kawalan

2. Hidupkan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik.

3. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul. Anda boleh menyemak baki kapasiti bateri di bahagian atas sebelah kanan skrin.

#### Main menu (Menu utama)

► **Rajah5:** 1. Penunjuk kapasiti bateri yang tinggal

| Petunjuk skrin LCD                                                                | Kapasiti bateri yang tinggal |
|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------|
|  | 80 - 100 %                   |
|  | 60 - 80 %                    |
|  | 20 - 60 %                    |
|  | 0 - 20 %                     |

## Mengecas

1. Hidupkan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik.

**NOTA:** Pengecasan dilakukan hanya apabila suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik dihidupkan.

2. Letakkan Mesin Pemangkas Robotik dengan stesen pengecasan.

► **Rajah6:** 1. Stesen pengecasan 2. LED

Apabila pengecasan bermula, LED berkelip hijau. Apabila pengecasan selesai, LED akan dimatikan.

## Perkara yang perlu difahami sebelum digunakan

### Persekitaran kerja

Semak bahawa kawasan yang akan dipangkas oleh Mesin Pemangkas Robotik mematuhi item berikut.

- Ketinggian rumput adalah 65 mm atau kurang. Jika rumput terlalu panjang, potong terlebih dahulu.
- Tiada halangan seperti batu, kayu atau alatan. Mesin Pemangkas Robotik boleh melempar atau memerangkap halangan, mengakibatkan kemalangan.
- Tiada lopak. Mesin Pemangkas Robotik boleh memangkas rumput dalam hujan, tetapi rumput basah cenderung melekat pada Mesin Pemangkas Robotik, dan kemungkinan tergelincir di cerun curam meningkat.

- Tiada pengumpulan salji. Mesin Pemangkas Robotik mungkin tergelincir dan tidak berfungsi dengan betul.

### Stesen pengecasan

Stesen pengecasan mengecas Mesin Pemangkas Robotik dan menghantar isyarat di sepanjang wayar sempadan dan wayar panduan.

Semak sama ada lokasi untuk memasang stesen pengecasan mematuhi item berikut.

- Ia berdekatan dengan bekalan kuasa.
- Ia berada di lokasi yang rata. Lokasi pemasangan mempunyai cerun dalam  $\pm 5^\circ$  aras.
- Lokasi harus terlindung daripada cahaya matahari.
- Apabila memasang stesen pengecasan pada rumput secara langsung, pastikan rumput pendek.
- Terdapat ruang 3 m atau lebih di hadapan.

**NOTIS:** Jangan bengkokkan tapak stesen.

### Wayar sempadan

Wayar sempadan mentakrifkan kawasan tempat Mesin Pemangkas Robotik akan melakukan kerja pemotongan.

Pasang wayar sempadan di sekeliling sempadan kawasan tempat Mesin Pemangkas Robotik melakukan kerja pemangkasan.

Untuk kaedah pemasangan, rujuk bab "Memasang Wayar sempadan" dalam Panduan Persediaan.

### Wayar panduan

Wayar ini memandu Mesin Pemangkas Robotik apabila kembali ke stesen pengecasan. Wayar ini juga menghalakan mesin pemangkas rumput ke kawasan yang jarang dipotong oleh mesin pemangkas rumput disebabkan oleh faktor topografi, dsb.

Untuk kaedah pemasangan, rujuk bab "Memasang Wayar Panduan" dalam Panduan Persediaan.

### Pencahayaan lampu

Mesin Pemangkas Robotik dan stesen pengecasan menunjukkan pelbagai keadaan melalui corak pencahayaan lampu mereka.

► **Rajah7:** 1. LED 2. Penunjuk stesen

#### Mesin Pemangkas Robotik

| LED            | Keadaan                                                             |
|----------------|---------------------------------------------------------------------|
| Hijau/berkelip | Mengecas (Dimatikan apabila pengecasan selesai)                     |
| Putih/berkelip | Beroperasi (Berkelip untuk masa yang ditentukan oleh tetapan [LED]) |
| Merah/berkelip | Kejadian ralat                                                      |
| Mati           | Bersedia/Matikan kuasa untuk selain daripada di atas                |

#### Stesen pengecasan

| Penunjuk stesen | Keadaan                                         |
|-----------------|-------------------------------------------------|
| Merah/berlampu  | Kejadian ralat                                  |
| Merah/berkelip  | Terdapat kelainan pada sambungan wayar sempadan |
| Hijau/berlampu  | Wayar sempadan disambungkan dengan betul        |

## CARA PENGGUNAAN

### Operasi panel kawalan

Apabila butang "STOP" ditekan, penutup paparan terbuka dan panel kawalan boleh dikendalikan.

► **Rajah8:** 1. Skrin LCD 2. Butang menu 3. Kunci operasi 4. Kekunci angka 5. Butang "STOP"

| Butang/kekunci | Fungsi                                                                                                                                                                                                              |
|----------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Butang menu    |  Mengembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan. Selepas menekan butang ini, pilih kaedah pulangan yang dikehendaki. |
|                |  Memaparkan [Main menu (Menu utama)].                                                                                            |
|                |  Mula memangkas. Selepas menekan butang ini, pilih kaedah memangkas dikehendaki.                                                 |

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |                                                                                           |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------|
| Kunci operasi | <br><br><br> | Pilih item pada skrin. Item yang dipilih diserlahkan (paparan terbalik putih hitam).      |
|               |                                                                                                                                                                                                                                                                            | Kembali ke skrin/operasi sebelumnya.                                                      |
|               |                                                                                                                                                                                                                                                                            | Melaksanakan item yang dipilih.                                                           |
| Kekunci angka |  ~                                                                                                                                                                                     | Masukkan nombor. Mesin boleh dikendalikan hanya apabila memasukkan angka boleh dilakukan. |

### Memilih dan melaksanakan item pada skrin LCD

Operasi skrin LCD dilakukan terutamanya dengan menu Utama.

Tekan butang  untuk memaparkan menu Utama.

### Main menu (Menu utama)

- **Rajah9:** 1. Tarikh 2. Masa 3. Kapasiti bateri yang tinggal 4. Ketinggian pemotongan 5. Menu tetapan yang dipilih pada masa ini 6. Menetapkan ikon menu

Operasi dalam skrin LCD menggunakan kekunci operasi dan kekunci angka. Butang/kekunci yang tersedia berbeza mengikut item yang dipaparkan pada skrin.

### Apabila item pilihan disusun bersebelahan

Apabila item disusun bersebelahan, pilih dengan kekunci /  dan laksanakan dengan kekunci .

- **Rajah10:** 1. Item terpilih

### Apabila item pilihan disusun secara menegak

Apabila item disusun secara menegak, pilih dengan kekunci /  dan laksanakan dengan kekunci .

- **Rajah11:** 1. Item terpilih

### Apabila pilihan lanjut tersedia

Apabila tanda anak panah segi tiga muncul di sebelah item yang dipilih, pilihan lanjut tersedia. Pilih item dengan kekunci arah (/ / / ) yang ditunjukkan oleh tanda anak panah segi tiga dan muktamadkan pemilihan dengan kekunci .

- **Rajah12**

### Apabila memasukkan nombor

Pada skrin kemasukan kod PIN dan untuk item pemilihan yang mana nilai dimasukkan, masukkan dengan kekunci **0** - **9** dan akhirkkan entri dengan kekunci .

- **Rajah13**

**NOTA:** Apabila memasukkan nilai dengan dua atau lebih digit, masukkan mengikut urutan dari digit atas (atau nombor pertama). Jika anda membuat kesilapan, masukkan nombor arbitrari kepada semua digit dan kemudian masukkan nombor yang betul sekali lagi.

## Mula memangkas

**⚠AMARAN:** Pastikan anda memerhatikan perkara berikut apabila Mesin Pemangkas Robotik sedang beroperasi.

- Jangan letakkan tangan dan kaki anda berdekatan bilah di bawah casis.
- Jauhkan muka dan tangan anda daripada roda berputar.
- Jangan biarkan kanak-kanak atau haiwan peliharaan memasuki kawasan kerja.

**NOTIS:** Mesin Pemangkas Robotik hanya bertujuan untuk memangkas rumput. Bersihkan sebarang rumpai dari kawasan kerja terlebih dahulu.

**NOTIS:** Kosongkan objek seperti batu kecil dan kayu yang boleh menghalang operasi Mesin Pemangkas Robotik dari kawasan kerja terlebih dahulu.

**NOTIS:** Memangkas tidak akan dapat dimulakan jika penunjuk stesen dimatikan atau jika ia menyala atau berkelip merah.

Ralat stesen pengecasan atau litar terbuka wayar sempadan mungkin telah berlaku. Periksa perkara berikut.

- Adakah penyesuai AC disambungkan ke salur keluar kuasa?
- Adakah kabel cabbire disambungkan dengan betul ke penyesuai AC dan stesen pengecasan?
- Adakah stesen pengecasan dan wayar sempadan disambungkan dengan betul?
- Adakah terdapat litar terbuka dalam wayar sempadan?
- Adakah penyambung dan pengganding wayar sempadan disambungkan dengan betul?

- **Rajah14:** 1. Penunjuk stesen

Tetapan lalai kilang ditakrifkan seperti berikut. Untuk menukar tetapan lalai, rujuk arahan pada item tetapan utama yang disenaraikan di bawah “MENU TETAPAN” (Halaman 78).

| Item tetapan utama        | Nilai awal                           |
|---------------------------|--------------------------------------|
| Kawasan memangkas         | Kawasan ditetapkan oleh tetapan awal |
| Ketinggian pemotongan     | Konsisten (60 mm)                    |
| Terlebih jangkau sempadan | 32 cm                                |
| Potongan pilin            | Dayakan                              |

## Untuk mula memangkas sekali gus

Untuk mula memangkas sekali gus, lakukan operasi mula memangkas pada panel kawalan.

1. Tekan butang “STOP”.

Penutup paparan dibuka.

- **Rajah15:** 1. Butang “STOP” 2. Penutup paparan 3. Panel kawalan

2. Tekan butang  pada panel kawalan.

3. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                                                          | Butiran                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Memangkas automatik)                                | Memangkas dengan operasi dan pengecasan automatik. Apabila kapasiti bateri yang tinggal menjadi rendah, Mesin Pemangkas Robotik secara automatik kembali ke stesen pengecasan dan mengecas. Apabila pengecasan selesai, pemangkasan dimulakan semula. Operasi dilakukan dalam tempoh pemangkasan berjadual yang anda telah konfigurasi                                                                                                                             |
| Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas)               | Memangkas tanpa pengecasan. Jika kapasiti bateri yang tinggal kehabisan separuh jalan, mesin akan berhenti pada ketika itu. Anda boleh memilih tempoh masa untuk memangkas tanpa pengecasan. (Until battery empty (Sehingga bateri kosong) / For 30 min (Selama 30 min) / For 90 min (Selama 90 min)) <ul style="list-style-type: none"><li>• Pemangkasan berjadual akan dinyahdayakan semasa pilihan ini.</li><li>• Pilih pilihan ini dalam subkawasan.</li></ul> |
| Deactivate schedules (Nyahaktifkan jadual)                       | Menyahdayakan pemangkasan berjadual dan mula memangkas sekali gus. Anda boleh memilih tempoh untuk menyahdayakan jadual. (For 24 hours (Selama 24 jam) / For 3 days (Selama 3 hari))                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Mowing - With spiral cutting (Memangkas - Dengan potongan pilin) | Mula memangkas dalam corak pilin dari lokasi rawak. Pilih [Auto mowing (Memangkas automatik)] dalam kawasan utama dan [Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas)] dalam subkawasan.                                                                                                                                                                                                                                                                       |

**NOTA:** Kawasan utama merujuk kepada kawasan kerja tempat stesen pengecasan dipasang dan Mesin Pemangkas Robotik boleh kembali secara automatik. Sebaliknya, subkawasan merujuk kepada kawasan kerja yang tiada laluan yang cukup lebar untuk Mesin Pemangkas Robotik untuk kembali ke stesen pengecasan dan Mesin Pemangkas Robotik perlu digerakkan dengan membawa menggunakan tangan. Untuk butiran, rujuk “Menu Mula Memangkas” (Halaman 79) dalam manual ini.

4. Tutup penutup paparan.

Pemangkasan bermula. LED berkelip putih semasa operasi.

**NOTA:** LED akan berkelip untuk masa yang ditetapkan terlebih dahulu oleh tetapan [LED].

**NOTIS:** Apabila menutup penutup paparan, tekan ke bawah dengan kuat sehingga berbunyi klik.

## Menentukan tarikh dan masa untuk mula memangkas

Tentukan tarikh dan masa untuk melakukan pemangkasan daripada item tetapan berikut, dan letakkan Mesin Pemangkas Robotik ke dalam keadaan siap sedia.

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Pilihan memangkas)] > [Schedule (Jadual)]

Untuk kaedah tetapan terperinci, rujuk bahagian “Menu Mula Memangkas” (Halaman 81).

## Berhenti memangkas

Terdapat dua kaedah untuk menghentikan pemangkasan seperti berikut.

### Berhenti memangkas dan kekal di tempatnya (Jeda)

Apabila butang “STOP” ditekan semasa operasi, penutup paparan terbuka dan pemangkasan berhenti seketika.

► **Rajah16:** 1. Butang “STOP” 2. Penutup paparan

### Berhenti memangkas dan kembali ke stesen pengecasan (Tamat)

1. Tekan butang “STOP” semasa operasi, dan kemudian tekan butang  pada panel kawalan.

► **Rajah17:** 1. Butang “STOP” 2. Penutup paparan 3. Panel kawalan

2. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                                              | Butiran                                                                                                                             |
|------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stay at charging station (Kekal di stesen pengecas)  | Mesin Pemangkas Robotik kembali dan kekal di stesen pengecasan.                                                                     |
| Schedule restart time (Jadualkan masa mula semula)   | Mesin Pemangkas Robotik kembali sekali ke stesen pengecasan dan kemudian memulakan semula pemangkasan selepas masa yang ditetapkan. |
| Restart on schedule (Mulakan semula mengikut jadual) | Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan dan kemudian mula memangkas pada tarikh dan masa yang dijadualkan.             |

3. Tutup penutup paparan.

**NOTIS:** Apabila menutup penutup paparan, tekan ke bawah dengan kuat sehingga berbunyi klik.

## MENU TETAPAN

Kendalikan tiga butang menu dan pad kekunci pada panel kawalan untuk menetapkan Mesin Pemangkas Robotik mengikut aplikasi dan tujuan. Bab ini memperkenalkan kandungan tetapan dalam enam menu dan berbilang submenu.

**Skrin menu teratas yang muncul selepas kuasa dihidupkan (kecuali semasa memulakan buat kali pertama)**

► **Rajah18**

| Butang                                                                              | Nama menu                     | Perkara yang boleh ditetapkan menggunakan submenu                                                                   | Halaman rujukan |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------|
|    | Start mowing (Mula memangkas) | Memangkas dengan operasi dan pengecasan automatik.                                                                  | 79              |
|                                                                                     |                               | Memangkas tanpa pengecasan automatik.                                                                               | 79              |
|                                                                                     |                               | Mulakan pemangkasan automatik pada masa yang dikehendaki. (Pemangkasan berjadual ditunda.)                          | 79              |
|                                                                                     |                               | Memangkas dalam corak pilin.                                                                                        | 80              |
|  | Park (Dihentikan)             | Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan.                                                            | 80              |
|                                                                                     |                               | Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan, dan mulakan semula operasi pada masa yang dijadualkan.     | 80              |
|                                                                                     |                               | Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan, dan mulakan semula operasi pada jadual yang dipratetapkan. | 80              |
|  | Main menu (Menu utama)        | Mowing preferences (Pilihan memangkas)                                                                              |                 |
|                                                                                     |                               | Tukar dan daftarkan kawasan pemangkasan.                                                                            | 81              |
|                                                                                     |                               | Jadual pemangkasan.                                                                                                 | 81              |
|                                                                                     |                               | Menentukan ketinggian pemotongan.                                                                                   | 82              |
|                                                                                     |                               | Navigation preferences (Pilihan navigasi)                                                                           |                 |
|                                                                                     |                               | Tetapkan tempoh carian aktif isyarat panduan.                                                                       | 82              |
|                                                                                     |                               | Potong rumput berhampiran sempadan.                                                                                 | 83              |
|                                                                                     |                               | Tetapkan jarak pergerakan ke titik permulaan memangkas.                                                             | 83              |
|                                                                                     |                               | Pilih kaedah berlepas dari stesen pengecasan.                                                                       | 83              |
|                                                                                     |                               | Laraskan sudut berlepas dari stesen pengecasan.                                                                     | 84              |
|                                                                                     |                               | Laraskan lebar navigasi ofset.                                                                                      | 84              |
|                                                                                     |                               | Memangkas rumput yang tidak dipangkas.                                                                              | 85              |
|                                                                                     |                               | Security (Keselamatan)                                                                                              |                 |
|                                                                                     |                               | Tetapkan masa bunyi penggera.                                                                                       | 85              |
|                                                                                     |                               | Tukar kod PIN.                                                                                                      | 86              |
|                                                                                     |                               | Elakkan gangguan isyarat wayar.                                                                                     | 86              |
|                                                                                     |                               | Lindungi Mesin Pemangkas Robotik daripada kecurian.                                                                 | 86              |
|                                                                                     |                               | Others (Lain-lain)                                                                                                  |                 |
|                                                                                     |                               | Simpan/muatkan pilihan pengguna.                                                                                    | 86              |
|                                                                                     |                               | Tukar tetapan tarikh dan masa.                                                                                      | 86              |
|                                                                                     |                               | Tukar bahasa paparan.                                                                                               | 87              |
|                                                                                     |                               | Tetapkan semula pilihan pengguna.                                                                                   | 87              |
|                                                                                     |                               | Semak imbas maklumat produk.                                                                                        | 87              |
|                                                                                     |                               | Uruskan masa hidup/mati LED.                                                                                        | 87              |
|                                                                                     |                               | Semak butiran ralat operasi.                                                                                        | 88              |

## Menu Mula Memangkas

**⚠PERHATIAN:** Apabila memulakan Mesin Pemangkas Robotik untuk kali pertama selepas memasang wayar di kawasan kerja sebagai persediaan awal, pastikan Mesin Pemangkas Robotik berlepas secara automatik sekali daripada keadaan terletak dengan stesen pengecasan.

Apabila Mesin Pemangkas Robotik secara automatik bergerak dari stesen pengecasan, ia menyimpan medan magnet dalam ingatannya dan melakukan kawalan autonomi supaya operasi meletak dilakukan dengan betul selepas itu. Jika tugas ini tidak dilakukan, Mesin Pemangkas Robotik mungkin tidak melaksanakan peletakan dengan betul apabila kembali, atau mungkin tidak berfungsi dengan betul.

Pilih dan laksanakan salah satu daripada dua kaedah berikut supaya Mesin Pemangkas Robotik keluar secara automatik dari stesen pengecasan.

- Letakkan Mesin Pemangkas Robotik yang telah dicas penuh dengan stesen pengecasan dalam masa operasi yang telah dijadualkan (atau pada bila-bila masa apabila menggunakan submenu [Deactivate schedules (Nyahaktifkan jadual)]) dan kemudian keluarkan arahan mula menggunakan menu [Start mowing (Mula memangkas)]. Untuk butiran, rujuk "Menu Mula Memangkas" (Halaman 79).
- Daftar sementara kaedah berlepas dalam submenu [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)] menu [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] dan jalankan navigasi ujian. Untuk butiran, rujuk "Pilih kaedah bergerak dari stesen pengecasan" (Halaman 83).

## Memangkas dengan operasi dan pengecasan automatik

[Menu teratas] > [Start mowing (Mula memangkas)] > [Auto mowing (Memangkas automatik)]

Rumput kawasan utama yang dikelilingi oleh wayar sempadan dipangkas secara automatik. Apabila menu ini dipilih, Mesin Pemangkas Robotik dikawal secara automatik mengikut kandungan yang ditetapkan oleh setiap menu. Walaupun kapasiti bateri yang tinggal menjadi rendah, Mesin Pemangkas Robotik boleh mengulangi pengecasan secara automatik dan terus memangkas rumput di dalam kawasan itu dengan kemas.

### Tentang kawasan utama

Ini adalah kawasan kerja pemangkas yang mempunyai stesen pengecasan yang terletak dalam sempadannya. Mesin Pemangkas Robotik terus menavigasi secara rawak dan memangkas rumput dalam kawasan ini sambil kembali dan berlepas berulang kali yang berpusat di stesen pengecasan.

► **Rajah19:** 1. Kawasan utama 2. Stesen pengecasan 3. Wayar sempadan

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

► **Rajah20**

2. Pilih [Auto mowing (Memangkas automatik)].

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup paparan untuk mula memangkas.)] muncul.

3. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik mula memangkas.

## Memangkas tanpa pengecasan automatik

[Menu teratas] > [Start mowing (Mula memangkas)] > [Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas)]

Rumput subkawasan yang wujud secara berasingan daripada kawasan utama dipangkas secara automatik. Memandangkan tiada laluan untuk pergi dan balik dengan kawasan utama, pengecasan automatik tidak boleh dilakukan di subkawasan, namun operasi automatik boleh diteruskan dalam masa pratetap atau sehingga kapasiti bateri yang tinggal habis. Tetapan ini juga boleh digunakan di kawasan utama untuk melakukan kerja memangkas hanya untuk masa yang dipilih apabila kembali ke stesen pengecasan dan pengecasan tidak diperlukan.

## Tentang kawasan sub

Ini adalah kawasan kerja pemangkas berasingan yang dikelilingi oleh wayar sempadan tetapi tidak mempunyai laluan yang cukup lebar untuk Mesin Pemangkas Robotik melalui ke kawasan utama. Pemangkas dilakukan secara automatik semasa mengesan isyarat wayar, tetapi kembali automatik ke stesen pengecasan tidak dapat dilakukan.

► **Rajah21:** 1. Kawasan utama 2. Stesen pengecasan 3. Wayar sempadan 4. Laluan 5. Subkawasan

**NOTIS:** Untuk mengendalikan Mesin Pemangkas Robotik di subkawasan, gerakkan Mesin Pemangkas Robotik dengan tangan dari kawasan utama ke subkawasan terlebih dahulu.

**NOTIS:** Untuk mengecas Mesin Pemangkas Robotik yang berfungsi di subkawasan, hentikan Mesin Pemangkas Robotik buat sementara waktu dan matikan kuasa, kemudian bawa ke kawasan utama. Selepas menggerakkan Mesin Pemangkas Robotik, hidupkan semula kuasa dan sambungkan secara manual ke stesen pengecasan yang dipasang.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

2. Pilih [Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas)].

Menu pilihan muncul.

3. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                                      | Butiran                                                                 |
|----------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------|
| Until battery empty (Sehingga bateri kosong) | Memangkas secara automatik sehingga kapasiti bateri yang tinggal habis. |
| For 30 min (Selama 30 min)                   | Memangkas secara automatik selama 30 minit.                             |
| For 90 min (Selama 90 min)                   | Memangkas secara automatik selama 90 minit.                             |

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup paparan untuk mula memangkas.)] muncul.

4. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik mula memangkas.

**NOTA:** Apabila [Until battery empty (Sehingga bateri kosong)] dilaksanakan, Mesin Pemangkas Robotik akan berhenti pada titik yang kapasiti bateri yang tinggal habis. Untuk mengecas Mesin Pemangkas Robotik, sambungkannya secara manual ke stesen pengecasan di kawasan utama.

## Memulakan pemangkas automatik pada masa yang dikehendaki (Menunda pemotongan berjadual)

[Menu teratas] > [Start mowing (Mula memangkas)] > [Deactivate schedules (Nyahaktifkan jadual)]

Anda boleh menangguhkan kerja pemangkas yang diprajadualkan untuk tempoh tertentu dan minta Mesin Pemangkas Robotik beroperasi secara automatik pada masa yang diperlukan atau sesuai. Mesin Pemangkas Robotik biasanya melaksanakan dan berhenti memangkas mengikut jadual yang telah ditetapkan, tetapi memilih menu ini membolehkan anda mengendalikan Mesin Pemangkas Robotik secara automatik walaupun di luar masa yang dijadualkan.

**NOTA:** Setelah tempoh yang ditetapkan berlalu, jadual pradaftar akan didayakan semula dan Mesin Pemangkas Robotik memulakan semula kerja mengikut jadual yang telah ditetapkan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

2. Pilih [Deactivate schedules (Nyahaktifkan jadual)].

Menu pilihan muncul.

3. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                      | Butiran                                                                                    |
|------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| For 24 hours (Selama 24 jam) | Menangguhkan kerja pemangkas yang dijadualkan dalam Mesin Pemangkas Robotik selama 24 jam. |
| For 3 days (Selama 3 hari)   | Menangguhkan kerja pemangkas yang dijadualkan dalam Mesin Pemangkas Robotik selama 3 hari. |

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup paparan untuk mula memangkas.)] muncul.



#### 4. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik mula memangkas.

**NOTA:** Untuk menghentikan kerja pemangkasan dalam tempoh yang ditetapkan, kendalikan Mesin Pemangkas Robotik secara manual seperti dengan menekan butang "STOP" pada Mesin Pemangkas Robotik atau dengan menggunakan menu [Park (Dihentikan)], dll.

### Memangkas dalam corak pilin

[Menu teratas] > [Start mowing (Mula memangkas)] > [Mowing - With spiral cutting (Memangkas - Dengan potongan pilin)]

Memangkas bermula dalam corak pilin dari tempat yang membimbangkan dalam kawasan itu, seperti tempat yang mana rumput tebal atau yang mana ketinggian rumput tidak rata kerana rumput yang tidak dipotong, dll. Selepas menavigasi dalam corak lingkaran untuk memangkas rumput secara intensif dalam lokasi tertentu, Mesin Pemangkas Robotik beralih ke navigasi biasa dan terus memangkas keseluruhan kawasan.

### Laluan biasa dan laluan pilin

Mesin Pemangkas Robotik biasanya mengira laluan secara automatik dan menavigasi secara rawak secara garis lurus dalam kawasan untuk mencapai kemasinan rumput yang sekata. Walau bagaimanapun, anda boleh mengutamakan dan memangkas kawasan sasaran yang menjadi perhatian secara intensif untuk mencapai kemasinan yang baik dengan memulakan potongan pilin dari lokasi tertentu, seperti tempat yang mana rumputnya padat, rumput yang tidak dipangkas kekal atau rumput tumbuh lebih cepat daripada tempat lain.

► **Rajah22:** 1. Laluan biasa 2. Laluan pilin

1. Matikan suis kuasanya dan letakkan Mesin Pemangkas Robot di lokasi untuk memulakan potongan pilin. Kemudian hidupkan suis kuasa.

2. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

3. Pilih [Mowing - With spiral cutting (Memangkas - Dengan potongan pilin)].

Menu pilihan muncul.

4. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                                            | Butiran                                                                                                                                         |
|----------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Memangkas automatik)                  | Melaksanakan potongan pilin di kawasan utama, dan apabila selesai, teruskan memangkas dengan operasi dan pengecasan automatik.                  |
| Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas) | Melaksanakan potongan pilin, dan apabila selesai, meneruskan pemangkasan automatik dalam tempoh yang ditentukan dan tanpa pengecasan automatik. |

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to start mowing. (Tutup penutup paparan untuk mula memangkas.)] muncul.

5. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik mula memangkas.

### Pilihan Meletak

**NOTA:** Adalah disyorkan untuk menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan kepada "0" (sifar), jika anda tidak memasang wayar panduan di kawasan kerja anda. Tindakan ini membantu Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan dengan pantas. Untuk butiran, rujuk "Menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan" (Halaman 82).

### Mengembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan

[Menu teratas] > [Park (Dihentikan)] > [Stay at charging station (Kekal di stesen pengecas)]

Kerja-kerja pemangkasan dihentikan dan Mesin Pemangkas Robotik dipulangkan ke stesen pengecasan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

► **Rajah23**

2. Pilih [Stay at charging station (Kekal di stesen pengecas)].

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup paparan untuk kembali ke stesen pengecas.)] muncul.

3. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan.

### Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan dan mulakan semula operasi pada masa yang dijadualkan

[Menu teratas] > [Park (Dihentikan)] > [Schedule restart time (Jadualkan masa mula semula)]

Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan dan kemudian operasi dimulakan semula selepas masa yang dinyatakan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul.

2. Pilih [Schedule restart time (Jadualkan masa mula semula)].

Skrin kemasukan muncul.

3. Gunakan papan kekunci dan masukkan masa yang dikehendaki.  
► **Rajah24**

**NOTA:** Anda boleh memasukkan masa untuk memulakan semula 0 kepada 99 jam. Tetapan awal ialah 3 jam.

4. Tekan kekunci  untuk mengesahkan kemasukan.

Mesej [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup paparan untuk kembali ke stesen pengecas.)] muncul.

5. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan.

### Kembalikan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan dan mulakan semula operasi pada jadual yang dipratetap

[Menu teratas] > [Park (Dihentikan)] > [Restart on schedule (Mulakan semula mengikut jadual)]

Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan dan kemudian operasi dimulakan semula pada jadual pemangkasan yang telah ditetapkan. Mesin Pemangkas Robotik terus siap sedia selepas kembali ke stesen pengecasan, dan kemudian secara automatik bergerak dari stesen untuk memenuhi jadual pemangkasan pratetap seterusnya.

**NOTA:** Jika Mesin Pemangkas Robotik tidak dicas secukupnya, mesin tidak akan mula memangkas walaupun jadual pratetap menghampiri. Pemangkasan akan dimulakan semula setelah pengecasan selesai.

**NOTA:** Jadual yang dipaparkan pada skrin tidak boleh dibuat, diubah atau dipadamkan daripada menu ini. Untuk melaraskan jadual, pilih [Schedule (Jadual)] dalam menu [Mowing preferences (Pilihan memangkas)] dan buat semula tetapan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

Submenu muncul. Jadual pemotongan dipamerkan di sebelah [Restart on schedule (Mulakan semula mengikut jadual)]. Tarikh dan masa yang dipaparkan adalah jadual mula semula yang dirancang seterusnya selepas Mesin Pemangkas Robotik telah kembali ke stesen pengecasan.

2. Pilih [Restart on schedule (Mulakan semula mengikut jadual)].

Sahkan jadual mula yang dipaparkan dan teruskan dengan tetapan.

► **Rajah25:** 1. Jadual mula semula yang dirancang seterusnya

Tekan kekunci  dan mesej [Close the display cover to return to the charging station. (Tutup penutup paparan untuk kembali ke stesen pengecas.)] muncul.

3. Tutup penutup paparan.

Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan.



## Pilihan Pemangkasan

### Tukar dan daftarkan kawasan pemangkasan

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Pilihan memangkass)] > [Mowing area (Kawasan memangkass)]

Tetapan ini digunakan untuk menukar saiz kawasan pemangkasan yang didaftarkan apabila Mesin Pemangkas Robotik dimulakan buat kali pertama, atau untuk mendaftarkan saiz kawasan pemangkasan baharu. Mesin Pemangkas Robotik memikirkan proses pemangkasan yang optimum dan memangkass rumput dengan cekap berdasarkan maklumat kawasan pemangkasan yang ditetapkan di sini.

**NOTIS:** Tetapkan kawasan pemangkasan yang sesuai. Jika nilai yang ditetapkan jauh menyimpang daripada kawasan sebenar, mungkin terdapat tempat yang tidak dipangkass, dll.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

► **Rajah26**

Submenu muncul.

3. Pilih [Mowing area (Kawasan memangkass)].

► **Rajah27**

4. Gunakan papan kekunci dan pilih julat saiz kawasan pemangkass anda.

► **Rajah28:** 1. Tanda anak panah segi tiga

**NOTA:** Apabila tanda anak panah segi tiga dipaparkan di sebelah pilihan, tekan kekunci     untuk menukar paparan pilihan. Apabila pilihan yang dikehendaki muncul, tekan kekunci  untuk mengesahkan pemilihan.

5. Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

### Jadual pemangkass

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Pilihan memangkass)] > [Schedule (Jadual)]

Tetapkan jadual pemangkass seminggu lebih awal untuk melaksanakan pemangkass mengikut cuaca dan corak gaya hidup. Pelan kerja yang sesuai juga akan menstabilkan kekerapan memangkass dan mengekalkan rumput dalam keadaan baik untuk masa yang lebih lama.

**PERHATIAN:** Sediakan jadual kerja harian dan mingguan pada waktu tertutup dan tanpa pengawasan. Sediakan jadual untuk mengelakkan peluang bertemu haiwan malam. Seseorang yang berdekatan atau haiwan liar mungkin dcederakan oleh operasi memangkass.

**NOTA:** Cari jadual yang seimbang untuk mengelakkan lalu lintas pemangkass rumput yang padat yang menyebabkan pepadatan rumput. Tukar waktu pemangkass yang panjang kepada blok masa yang dijadualkan supaya trafik boleh diubah hala untuk memberi rehat kepada kawasan yang usang.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Schedule (Jadual)].

Skrin tetapan jadual mingguan muncul.

4. Gunakan papan kekunci untuk memilih hari bagi menetapkan jadual.

Tekan kekunci   untuk menyerlahkan hari yang diingini dan kemudian tekan kekunci .

Anda boleh memilih beberapa hari sekali gus. Garis bawah dipaparkan di bawah hari yang dipilih.

► **Rajah29:** 1. Petunjuk pemilihan hari 2. Tempoh masa kerja memangkass dijadualkan 3. Tempoh masa kerja memangkass tidak dijadualkan

**NOTA:** Apabila hari dipilih dan jadual masa terperinci ditetapkan, jadual waktu kerja berdaftar untuk setiap hari dipaparkan. Tempoh masa tanpa set jadual kelihatan putih.

5. Pilih [Time schedule (Jadual masa)].

Skrin tetapan jadual masa muncul.

6. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                           | Butiran                                                                                                                                                                                                                          |
|-----------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours (Bekerja 24 jam)    | Mesin Pemangkas Robotik beroperasi sepanjang hari. Apabila pilihan ini dipilih, tanda semak muncul dalam kotak semak [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan [00:00] - [24:00] dipaparkan.                                                 |
| Park 24 hours (Dihentikan 24 jam) | Mesin Pemangkas Robotik kekal diletakkan sepanjang hari. Apabila pilihan ini dipilih, tanda semak muncul dalam kotak semak [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan kotak semak [Schedule 2: (Jadual 2:)] dan [00:00] - [00:00] dipaparkan. |
| Schedule 1: (Jadual 1:)           | Mesin Pemangkas Robotik beroperasi pada masa yang ditetapkan.                                                                                                                                                                    |
| Schedule 2: (Jadual 2:)           | Mesin Pemangkas Robotik beroperasi pada masa yang ditetapkan.                                                                                                                                                                    |

► **Rajah30**

### Menetapkan jadual

(1) Gunakan pad kekunci dan letakkan tanda semak dalam kotak semak pilihan jadual yang akan ditetapkan.

(2) Gunakan kekunci     untuk menyerlahkan medan masuk jam atau minit untuk ditetapkan.

(3) Gunakan papan kekunci dan masukkan masa.

(4) Ulang langkah 2 dan 3 untuk memasukkan semua medan masuk jam dan minit.

**NOTIS:** Untuk mendayakan tetapan jadual, pastikan anda meletakkan tanda semak dalam kotak semak.

**NOTIS:** Masa yang dimasukkan ke [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan [Schedule 2: (Jadual 2:)] tidak boleh bertindih.

7. Pilih [Verify (Tentusahkan)].

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

### Masa tempoh operasi yang disyorkan untuk kawasan pemangkass yang dipilih

Jadual menunjukkan masa larian penanda aras yang dicadangkan untuk kategori saiz kawasan pemangkass anda. Reka jadual harian dan mingguan anda sendiri mengikut keperluan anda.

| Saiz kawasan memangkass (m <sup>2</sup> ) | Hari bekerja mingguan (hari) | Waktu kerja harian (jam) | Contoh jadual waktu |
|-------------------------------------------|------------------------------|--------------------------|---------------------|
| 500                                       | 5                            | 5                        | 07:00 - 12:00       |
|                                           | 7                            | 3.5                      | 07:00 - 10:30       |
| 750                                       | 5                            | 7.5                      | 07:00 - 14:30       |
|                                           | 7                            | 5.5                      | 07:00 - 12:30       |
| 1,000                                     | 5                            | 10                       | 07:00 - 17:00       |
|                                           | 7                            | 7                        | 07:00 - 14:00       |
| 1,500                                     | 5                            | 14.5                     | 07:00 - 21:30       |
|                                           | 7                            | 10.5                     | 07:00 - 17:30       |
| 2,000                                     | 5                            | 19.5                     | 04:00 - 23:30       |
|                                           | 7                            | 14                       | 07:00 - 21:00       |
| 2,500                                     | 6                            | 20                       | 03:00 - 23:00       |
|                                           | 7                            | 17.5                     | 05:00 - 22:30       |
| 3,000                                     | 7                            | 21                       | 02:00 - 23:00       |
| 3,500                                     | 7                            | 24                       | 00:00 - 24:00       |

## Menentukan ketinggian pemotongan

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Mowing preferences (Pilihan memangkas)] > [Cutting height (Ketinggian pemotongan)]

Tetapkan ketinggian pemotongan secara manual atau dengan menggunakan fungsi auto. Mesin Pemangkas Robotik secara automatik melaraskan ketinggian bilah mengikut ketinggian rumput yang ditetapkan.

**NOTIS:** Memangkas rumput panjang dengan panjang yang pendek sekali gus boleh menyebabkan rumput mati, atau rumput yang dipangkas boleh tersekat di dalam Mesin Pemangkas Robotik.

**NOTA:** Jangan cuba untuk memotong rumput panjang terus. Sebaliknya, pangkas laman secara berperingkat, tinggalkan satu atau dua hari di antara sesi memangkas, sehingga rumput menjadi pendek sama rata. Keratan rumput tidak melebihi 5 mm dalam satu sesi memangkas. Kerosakan dan beban pada rumput boleh dikurangkan untuk mengekalkan kemasapan rumput yang cantik dengan menetapkan ketinggian rumput yang sesuai dan kekerapan memangkas.

**NOTA:** Nilai tetapan ketinggian pemotongan maksimum untuk Mesin Pemangkas Robotik ialah 60 mm. Jika ketinggian rumput pada permulaan memangkas melebihi nilai maksimum ini, pangkas lebih rumput dengan mesin pemangkas rumput Makita atau mesin lain sebelum menggunakan Mesin Pemangkas Robotik.

### ► Rajah31

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Cutting height (Ketinggian pemotongan)].

Skrin pemilihan menu muncul.

4. Pilih menu yang dikehendaki.

| Menu                                     | Butiran                                                                                                                                                     |
|------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Manual (consistent) (Manual (konsisten)) | Ini menetapkan ketinggian pemotongan yang konsisten.                                                                                                        |
| Auto (Automatik)                         | Dengan memasukkan ketinggian rumput pada permulaan dan akhir memangkas, Mesin Pemangkas Robotik secara automatik melaraskan ketinggian bilah dalam langkah. |

Skrin kemasukan ketinggian pemotongan muncul.

5. Gunakan kekunci     untuk melaraskan ketinggian pemotongan.

Apabila ketinggian yang dikehendaki dipaparkan pada skrin, tekan kekunci  untuk mengesahkan tetapan. Apabila terdapat berbilang medan kemasukan, pilih semua nilai dan kemudian tekan kekunci .

[Manual (consistent) (Manual (konsisten))] skrin kemasukan menu

### ► Rajah32

[Auto (Automatik)] skrin kemasukan menu

► **Rajah33:** 1. Ketinggian rumput semasa mula bekerja 2. Sasaran ketinggian rumput

6. Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Pilihan Navigasi

**⚠PERHATIAN:** Apabila memulakan Mesin Pemangkas Robotik untuk kali pertama selepas memasang wayar di kawasan kerja sebagai persediaan awal, pastikan Mesin Pemangkas Robotik berlepas secara automatik sekali daripada keadaan terletak dengan stesen pengecasan.

Apabila Mesin Pemangkas Robotik secara automatik bergerak dari stesen pengecasan, ia menyimpan medan magnet dalam ingatannya dan melakukan kawalan autonomi supaya operasi meletak dilakukan dengan betul selepas itu. Jika tugas ini tidak dilakukan, Mesin Pemangkas Robotik mungkin tidak melaksanakan peletakan dengan betul apabila kembali, atau mungkin tidak berfungsi dengan betul.

Pilih dan laksanakan salah satu daripada dua kaedah berikut supaya Mesin Pemangkas Robotik keluar secara automatik dari stesen pengecasan.

- Letakkan Mesin Pemangkas Robotik yang telah dicas penuh dengan stesen pengecasan dalam masa operasi yang telah dijadualkan (atau pada bila-bila masa apabila menggunakan submenu [Deactivate schedules (Nyahaktifkan jadual)]) dan kemudian keluarkan arahan mula menggunakan menu [Start mowing (Mula memangkas)]. Untuk butiran, rujuk "Menu Mula Memangkas" (Halaman 79).
- Daftar sementara kaedah berlepas dalam submenu [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)] menu [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] dan jalankan navigasi ujian. Untuk butiran, rujuk "Pilih kaedah bergerak dari stesen pengecasan" (Halaman 83).

## Menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Active search period for guide wire (Tempoh carian aktif untuk wayar panduan)]

Tetapkan tempoh bahawa Mesin Pemangkas Robotik secara aktif mencari isyarat kawalan daripada wayar panduan.

**NOTA:** Apabila kembali ke stesen pengecasan, Mesin Pemangkas Robotik mengesan isyarat yang dihantar daripada wayar panduan, dan mengikut isyarat itu untuk mengesan laluan pulang ke stesen dengan cepak.

**NOTA:** Jika isyarat daripada wayar panduan tidak dapat dikesan dalam tempoh carian aktif, operasi beralih kepada pencarian dalam julat yang luas termasuk isyarat daripada wayar sempadan, dan Mesin Pemangkas Robotik kembali ke stesen pengecasan mengikut isyarat kawalan yang dikesan.

**NOTA:** Adalah disyorkan untuk menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan kepada "0" (sifar), jika anda tidak memasang wayar panduan di kawasan kerja anda.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Active search period for guide wire (Tempoh carian aktif untuk wayar panduan)].

### ► Rajah34

Skrin kemasukan muncul.

4. Gunakan papan kekunci dan masukkan tempoh carian yang dikehendaki.

### ► Rajah35

**NOTA:** Anda boleh memasukkan tempoh carian 0 kepada 10 min. Tetapan awal ialah 10 min. Jika nilai yang melebihi julat tetapan dimasukkan, ia akan digantikan secara automatik dengan nilai maksimum.

5. Tekan kekunci  untuk mengesahkan kemasukan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Potong rumput berhampiran sempadan

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Boundary overreach (Terlebih jangkau sempadan)]

Laraskan jarak Mesin Pemangkas Robotik melebihi wayar sempadan untuk memotong rumput berhampiran sempadan dengan kemas.

### Pergerakan Mesin Pemangkas Robotik berhampiran sempadan

Apabila Mesin Pemangkas Robotik menghampiri wayar sempadan yang dipasang di sekeliling kawasan pemangkasan, ia mengesan isyarat daripada wayar dan bersedia untuk menukar arah. Apabila lebihan jangkau sempadan ditetapkan, Mesin Pemangkas Robotik memangkas sehingga jarak tertentu di luar wayar, dan kemudian kembali ke dalam sempadan, berputar secara automatik dan terus memangkas. Dengan menetapkan lebihan jangkau sempadan yang sesuai, anda boleh mencapai kemas rumput yang baik tanpa meninggalkan rumput yang tidak dipangkas berhampiran sempadan.

► **Rajah36:** 1. Wayar sempadan 2. Terlebih jangkau sempadan 3. Isyarat wayar 4. Laluan pemangkasan

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Boundary overreach (Terlebih jangkau sempadan)].

Skrin kemasukan muncul.

4. Gunakan pad kekunci dan masukkan jarak yang Mesin Pemangkas Robotik hendak mencapai wayar sempadan.

► **Rajah37**

**NOTA:** Anda boleh memasukkan jarak jangkauan melebihi 20 kepada 50 cm.

**NOTA:** Jika nilai yang berada di bawah julat tetapan dimasukkan, mesej [Invalid input. (Input tidak sah.)] muncul. Pilih [OK] dan tekan kekunci . Skrin kemasukan muncul semula.

**NOTA:** Jika nilai yang melebihi julat tetapan dimasukkan, ia akan digantikan secara automatik dengan nilai maksimum.

5. Tekan kekunci  untuk mengesahkan kemasukan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

### Tetapkan jarak pergerakan ke titik permulaan memangkas

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Departure position (Kedudukan bergerak)]

Tetapkan jarak pergerakan sehingga Mesin Pemangkas Robotik mula memangkas selepas dilepaskan dari stesen pengecasan. Mesin Pemangkas Robotik pada mulanya bergerak dari stesen pengecasan tanpa memangkas, dan kemudian mula memangkas selepas bergerak untuk jarak yang ditetapkan di sini.

### Mengapa perlu berpindah ke titik permulaan pemangkasan?

Apabila Mesin Pemangkas Robotik bergerak dari stesen pengecasan, ia tidak mula memangkas serta-merta, dan sebaliknya mula memangkas selepas bergerak pada jarak tertentu dari stesen. Ini kerana menetapkan kedudukan permulaan kerja yang jauh sedikit membolehkan untuk mengelakkan pertindihan atau laluan kerja berat sebelah, dan untuk mencapai kawasan yang sukar diakses dengan lebih cekap.

► **Rajah38:** 1. Stesen pengecasan 2. Kedudukan permulaan kerja 3. Jarak pergerakan

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Departure position (Kedudukan bergerak)].

Skrin kemasukan muncul.

4. Gunakan pad kekunci dan masukkan jarak yang Mesin Pemangkas Robotik akan bermula sebelum mula memangkas.

► **Rajah39**

**NOTA:** Anda boleh memasukkan kedudukan bergerak 80 kepada 300 cm.

**NOTA:** Jika nilai yang berada di bawah julat tetapan dimasukkan, mesej [Invalid input. (Input tidak sah.)] muncul. Pilih [OK] dan tekan kekunci . Skrin kemasukan muncul semula.

**NOTA:** Jika nilai yang melebihi julat tetapan dimasukkan, ia akan digantikan secara automatik dengan nilai maksimum.

5. Tekan kekunci  untuk mengesahkan kemasukan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Pilih kaedah bergerak dari stesen pengecasan

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)]

Tetapkan cara Mesin Pemangkas Robotik untuk bergerak dari stesen pengecasan dan mula memangkas. Anda boleh mendaftar dan melaraskan keutamaan pelaksanaan sehingga lima kaedah bergerak yang berbeza, termasuk jenis isyarat wayar yang perlu diikuti dan jarak pergerakan ke tempat bergerak pemangkas apabila bergerak dari stesen.

### Menggabungkan secara mahir berbilang titik berlepas pemangkas

Selain memulakan pemangkasan dengan bergerak terus dari stesen pengecasan, Mesin Pemangkas Robotik juga boleh bergerak dari stesen di sepanjang wayar sempadan atau wayar sempadan untuk jarak tertentu dan kemudian mula bekerja dari titik itu. Dengan menggabungkan berbilang kaedah bergerak mengikut bentuk dan susun atur kawasan kerja, anda boleh mengelakkan pertindihan atau laluan kerja berat sebelah, tiba terus ke kawasan yang sukar diakses melalui navigasi biasa dan mencapai kemas rumput yang sekata di seluruh kawasan.

► **Rajah40:** 1. Stesen pengecasan 2. Wayar sempadan 3. Wayar panduan 4. Titik bergerak pemangkas

**NOTIS:** Letakkan Mesin Pemangkas Robotik dengan stesen pengecasan sebelum menetapkan kaedah berlepas.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)].

Skrin pemilihan menu muncul.

4. Pilih nombor profil untuk mendaftarkan kaedah bergerak.

► **Rajah41:** 1. Maju ke kiri di sepanjang wayar sempadan 2. Maju ke kanan di sepanjang wayar sempadan 3. Maju di sepanjang wayar panduan 1 4. Maju di sepanjang wayar panduan 2

Menu pilihan muncul.

5. Gunakan pad kekunci dan masukkan syarat yang dikehendaki pada medan format pilihan yang dipaparkan pada skrin.

| Pilihan                                   | Butiran                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|-------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace: (Wayar untuk dijejak:)     | Pilih jenis wayar yang akan dijejaki oleh Mesin Pemangkas Robotik selepas berlepas dari stesen pengecasan. Gunakan kekunci   untuk memaparkan jenis wayar yang dikehendaki. Untuk berlepas terus dari stesen pengecasan tanpa menjejaki wayar tertentu, pilih [--]. |
| Departure position: (Kedudukan bergerak:) | Masukkan jarak yang perlu digerakkan oleh Mesin Pemangkas Robotik dari stesen sebelum memulakan kerja pemangkasan. Anda boleh memasukkan jarak 0 hingga 800 m.                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Probability (Kebarangkalian)              | Masukkan kebarangkalian untuk melaksanakan profil yang ditetapkan sebagai peratusan.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |

► **Rajah42:** 1. Nilai kebarangkalian maksimum yang boleh dimasukkan

**NOTA:** Nilai kebarangkalian maksimum yang boleh dimasukkan untuk setiap profil dipaparkan di sebelah kiri medan kemasukan kebarangkalian. Masukkan nilai maksimum yang dipaparkan atau kurang. Jika nilai yang melebihi nilai yang dimasukkan, ia akan digantikan secara automatik dengan nilai maksimum.

6. Pilih [Test (Ujian)] dan laksanakan operasi ujian sebelum mendaftarkan tetapan.
- Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan operasi ujian. Jika keputusan operasi ujian tidak memuaskan, buat semula tetapan.

**NOTA:** Untuk mendaftarkan tetapan jarak selepas navigasi ujian, simpan laporan ujian dengan mengikut arahan pada skrin. Kemudian tekan kekunci ☒ untuk melengkapkan pendaftaran selepas mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul. Apabila pendaftaran ini selesai, skrin kembali ke skrin pemilihan menu.

**NOTA:** Mesin Pemangkas Robotik berhenti secara automatik berhampiran titik berlepas pemangkas selepas navigasi ujian. Untuk membuat semula tetapan atau mendaftar profil baharu, letakkan Mesin Pemangkas Robotik secara manual ke stesen pengecasan semula.

**NOTA:** Untuk melangkaui navigasi ujian, pilih [Verify (Tentusahkan)] dan daftarkan tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci ☒.

7. Ulangi langkah (4) hingga (6) dan daftarkan sehingga lima profil jika perlu.

### Laraskan sudut bergerak dari stesen pengecasan

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Departure angles (Sudut bergerak)]

Tetapkan sudut berlepas apabila Mesin Pemangkas Robotik bergerak terus dari stesen pengecasan. Dengan mengandaikan titik hubungan letak, menghadap stesen pengecasan, sebagai 0° (jam 12), anda boleh menetapkan dua julat sudut bergerak antara 90° (jam 3) hingga 270° (jam 9) mengikut arah jam. Anda boleh melaraskan keutamaan pelaksanaan setiap sudut bergerak.

### Apakah “kebarangkalian” yang menentukan keutamaan pelaksanaan?

Kebarangkalian yang diperoleh apabila menetapkan kaedah bergerak dan sudut bergerak dari stesen pengecasan menyatakan kemungkinan Mesin Pemangkas Robotik mengutamakan operasi berdasarkan kandungan yang ditetapkan sebagai peratusan. Contohnya, jika 25% dan 75% dimasukkan sebagai kebarangkalian untuk julat 1 dan 2 dan apabila menetapkan sudut berlepas, terdapat 25% kebarangkalian bahawa Mesin Pemangkas Robotik akan berlepas pada sudut rawak dalam julat 1.

- **Rajah43:** 1. Julat sudut bergerak 1 2. Julat sudut bergerak 2 3. Stesen pengecasan

### Jumlah nilai tetapan “Kebarangkalian” ialah 100%

Mesin Pemangkas Robotik menganggap jumlah kebarangkalian yang dimasukkan dengan dua submenu [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)] dan [Departure angles (Sudut bergerak)] sebagai 100%, dan memperuntukkan kaedah dan sudut dengan sewajarnya untuk berlepas dari stesen pengecasan. Sebagai contoh, jika tiga kaedah berlepas didaftarkan dengan submenu [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)] dan kebarangkalian untuk setiap satu ditetapkan kepada 20%, jumlah kebarangkalian ialah 60%. Baki 40% kebarangkalian diperuntukkan kepada keutamaan pelaksanaan julat sudut bergerak 1 dan 2 ditetapkan oleh submenu [Departure angles (Sudut bergerak)]. Di sini, jika 50% dan 50% adalah input sebagai kebarangkalian untuk julat sudut bergerak 1 dan 2, baki 40% kebarangkalian diperuntukkan 50% setiap satu untuk julat 1 dan 2. Oleh itu, dari segi jumlah kebarangkalian, keutamaan pelaksanaan julat sudut bergerak 1 dan 2 dan dikira sebagai 20% dan 20%, masing-masing. Akibatnya, Mesin Pemangkas Robotik secara rawak melaksanakan tiga kaedah pelepasan yang didaftarkan dengan submenu [Mower departing points (Titik bergerak pemangkas)] dan dua sudut bergerak yang didaftarkan dengan submenu [Departure angles (Sudut bergerak)] dengan kebarangkalian masing-masing sebanyak 20% setiap satu.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin. Submenu muncul.

3. Pilih [Departure angles (Sudut bergerak)]. Menu pilihan muncul.

4. Gunakan pad kekunci dan masukkan syarat yang dikehendaki pada medan format pilihan yang dipaparkan pada skrin. Julat keluar boleh ditetapkan antara 90° dan 270°.

| Pilihan                         | Butiran                                                                                                                                         |
|---------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Exit range 1: (Julat keluar 1:) | Masukkan julat sudut pertama bagi Mesin Pemangkas Robotik untuk bergerak dari stesen pengecasan. (Anda juga boleh menetapkan hanya satu julat.) |
| Exit range 2: (Julat keluar 2:) | Masukkan julat sudut ke-2 bagi Mesin Pemangkas Robotik untuk bergerak dari stesen pengecasan.                                                   |
| Probability (Kebarangkalian)    | Masukkan kebarangkalian Mesin Pemangkas Robotik bergerak dalam setiap set julat sudut yang ditetapkan sebagai peratusan.                        |

- **Rajah44:** 1. Julat keluar 1 (julat sudut pertama) 2. Julat keluar 2 (julat sudut ke-2) 3. Kebarangkalian

### Menetapkan sudut bergerak

- (1) Gunakan kekunci     untuk menyerlahkan sudut dan medan kemasukan kebarangkalian untuk ditetapkan.
- (2) Gunakan papan kekunci dan masukkan sudut dan kebarangkalian.
- (3) Ulang langkah 1 dan 2 untuk memasukkan semua medan masuk.

**NOTA:** Apabila memasukkan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] sahaja, kebarangkalian pelaksanaan ditetapkan secara automatik kepada 100%.

**NOTA:** Apabila hanya [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] dimasukkan, kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] tidak boleh diubah. Apabila kemasukan ke [Exit range 2: (Julat keluar 2:)] dimulakan selepas memasukkan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)], kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] boleh diubah.

**NOTA:** Selesaikan kemasukan ke [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] sebelum menetapkan [Exit range 2: (Julat keluar 2:)]. Tidak boleh memasukkan [Exit range 2: (Julat keluar 2:)] sahaja.

**NOTA:** Kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 2: (Julat keluar 2:)] dikira secara automatik supaya jumlah dengan kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] ialah 100%. Kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 1: (Julat keluar 1:)] ditolak daripada 100% dan kebarangkalian selebihnya dipaparkan secara automatik sebagai kebarangkalian pelaksanaan [Exit range 2: (Julat keluar 2:)].

5. Pilih [Verify (Tentusahkan)] dan daftar tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci ☒.

### Melaraskan lebar navigasi ofset

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Line trace offset (Ofset jejak garisan)]

Lebar laluan semasa menavigasi sepanjang wayar sempadan dan wayar panduan ofset dalam julat tetapan.

### Apakah navigasi ofset?

Mesin Pemangkas Robotik bergerak di sepanjang pelbagai wayar sambil mengesan isyarat daripada wayar. Navigasi ofset sengaja mengalihkan laluan pergerakan ini sedikit demi sedikit daripada setiap wayar rujukan untuk menghalang roda daripada berulang kali melepasi bahagian rumput yang sama. Mesin Pemangkas Robotik bergerak sambil ofset laluan secara rawak dalam julat nilai yang ditetapkan, membolehkan untuk mengurangkan beban pada rumput di laluan tertentu.

- **Rajah45:** 1. Stesen pengecasan 2. Wayar sempadan 3. Wayar panduan 4. Garis rujukan tepi luar 5. Lebar navigasi ofset

**NOTA:** Apabila terdapat laluan sempit dalam kawasan kerja, pertimbangkan lebar ofset maksimum yang akan membenarkan Mesin Pemangkas Robotik untuk lepas.



1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

**NOTA:** Jika menu tidak dipaparkan, gunakan kekunci / untuk menatal skrin.

3. Pilih [Line trace offset (Ofset jejak garisan)].

Menu pilihan muncul.

4. Pilih kotak semak nama wayar untuk menetapkan laluan ofset.

| Pilihan               | Butiran                                                                                                                                            |
|-----------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G1:                   | Ini menetapkan ofset relatif kepada laluan rujukan wayar panduan pertama. Lebih besar nilai ofset, lebih luas julat ofset daripada laluan rujukan. |
| G2:                   | Ini menetapkan ofset relatif kepada laluan rujukan wayar panduan ke-2. Lebih besar nilai ofset, lebih luas julat ofset daripada laluan rujukan.    |
| Boundary: (Sempadan:) | Ini menetapkan ofset relatif kepada laluan rujukan wayar sempadan. Lebih besar nilai ofset, lebih luas julat ofset daripada laluan rujukan.        |

#### ► Rajah46

Apabila tanda semak diletakkan dalam kotak semak, medan masukan ofset diserahkan secara automatik.

5. Gunakan pad kekunci dan masukkan syarat yang dikehendaki pada medan format pilihan yang dipaparkan pada skrin.

#### ► Rajah47

Anda boleh memasukkan nilai ofset 0 kepada 9. Jadual berikut menunjukkan julat anggaran lebar navigasi sebenar untuk nilai ofset. Julat sebenar lebar navigasi yang diberikan dalam jadual mungkin berbeza mengikut persekitaran kerja dan keadaan lain.

Nilai ofset dan jadual sepadan lebar navigasi

| Nilai ofset | Lebar navigasi | Nilai ofset | Lebar navigasi |
|-------------|----------------|-------------|----------------|
| 0           | 55 cm          | 5           | 110 cm         |
| 1           | 90 cm          | 6           | 115 cm         |
| 2           | 95 cm          | 7           | 120 cm         |
| 3           | 100 cm         | 8           | 125 cm         |
| 4           | 105 cm         | 9           | 130 cm         |

#### Imej turun naik lebar navigasi

- **Rajah48:** 1. Wayar sempadan 2. Garis rujukan tepi luar 3. Julat turun naik lebar navigasi 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

**NOTA:** Garisan tempat muka kanan Mesin Pemangkas Robotik menjangkau wayar sempadan kira-kira 20 cm ke luar ialah garis rujukan tepi luar. Lebar navigasi turun naik ke arah dalam dengan garis rujukan tepi luar sebagai sifar.

6. Pilih [Verify (Tentusahkan)] dan daftar tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

### Memangkas rumput yang tidak dipangkas

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Navigation preferences (Pilihan navigasi)] > [Spiral cutting (Potongan pilin)]

Apabila Mesin Pemangkas Robotik mengesan kawasan dengan rumput yang panjang atau tebal, dll. semasa kerja memangkas, mesin menavigasi kawasan itu dalam corak pilin untuk memangkas rumput secara intensif. Memotong kawasan dengan rumput tebal dalam corak pilin membolehkan anda mencapai kemasan rumput yang kemas dengan cekap.

### Mencari tempat dengan rumput tebal

Mesin Pemangkas Robotik mencari kawasan dengan rumput tebal dan rumput yang tidak dipangkas dengan mengesan beban secara sensitif semasa memotong rumput. Apabila kawasan tertentu ditemui, Mesin Pemangkas Robotik bergerak dalam corak pilin dari titik itu ke arah luar dan memangkas rumput secara intensif untuk mencapai kemasan rumput yang kemas dan sekata.

- **Rajah49:** 1. Kawasan dengan rumput tebal 2. Laluan pilin

**NOTA:** Mesin Pemangkas Robotik melaksanakan potongan pilin satu kali setiap cas. Apabila Mesin Pemangkas Robotik meninggalkan stesen pengecasan selepas pengecasan selesai, mesin mula-mula melakukan kerja memangkas biasa secara berterusan selama kira-kira 30 minit. Apabila rumput tebal atau tidak dipangkas, dll. dikesan selepas itu, operasi bertukar kepada potongan pilin berpusat di tempat itu, dan kemudian selepas memangkas rumput secara intensif, kerja memangkas diteruskan dengan navigasi biasa semula.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

**NOTA:** Jika menu tidak dipaparkan, gunakan kekunci / untuk menatal skrin.

3. Pilih [Spiral cutting (Potongan pilin)].

Menu pilihan muncul.

4. Pilih pilihan yang dikehendaki.

Pilih kotak semak di hadapan pilihan dan kemudian tekan kekunci .

| Pilihan                         | Butiran                        |
|---------------------------------|--------------------------------|
| Spiral cutting (Potongan pilin) | Mendayakan mod potongan pilin. |

#### ► Rajah50

5. Pilih [Confirm (Sahkan)] dan daftar tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Keutamaan Keselamatan

### Tetapkan masa bunyi penggera

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keselamatan)] > [Alarm duration (Tempoh penggera)]

Tetapkan tempoh penggera yang berbunyi untuk pelbagai pemberitahuan atau apabila ralat berlaku.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Skrin kemasukan kod PIN muncul.

3. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN.

#### ► Rajah51

Submenu muncul.

4. Pilih [Alarm duration (Tempoh penggera)].

#### ► Rajah52

Skrin kemasukan muncul.

5. Gunakan papan kekunci dan masukkan masa yang dikehendaki.

#### ► Rajah53

**NOTA:** Anda boleh memasukkan tempoh penggera 1 hingga 99 min. Nilai tetapan awal ialah 10 min.

6. Tekan kekunci  untuk mengesahkan kemasukan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .



## Tukar kod PIN

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keselamatan)] > [Change PIN code (Tukar kod PIN)]

Pilihan digunakan untuk menukar kod PIN yang sedang digunakan kepada kod baharu.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Skrin kemasukan kod PIN muncul.

3. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN yang sedang digunakan.

Submenu muncul.

4. Pilih [Change PIN code (Tukar kod PIN)].

Skrin kemasukan muncul.

5. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN baharu.

► **Rajah54**

6. Masukkan kod PIN baharu sekali lagi untuk pengesahan.

Apabila mesej [The PIN code has been changed. (Kod PIN telah ditukar.)] muncul, tekan kekunci .

## Elakkan gangguan isyarat wayar

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keselamatan)] > [Change wire signal (Tukar isyarat wayar)]

Tukar saluran untuk menghantar isyarat wayar apabila saluran mengganggu isyarat dari kawasan kerja bersebelahan.

**NOTIS:** Letakkan Mesin Pemangkas Robotik dengan stesen pengecasan sebelum menukar saluran.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Skrin kemasukan kod PIN muncul.

3. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN.

Submenu muncul.

4. Pilih [Change wire signal (Tukar isyarat wayar)].

Menu pilihan muncul.

5. Gunakan papan kekunci dan pilih kod saluran baharu.

► **Rajah55**

**NOTA:** Tanda dipaparkan di sebelah kod saluran yang sedang digunakan. (Nilai awal ialah [Channel 1 (Saluran 1)].) Apabila menukar saluran, pilih saluran tanpa tanda dipaparkan.

6. Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan tetapan.

Apabila mesej [Dock the mower to the charging station. (Letakkan pemangkas ke stesen pengecas.)] muncul, pilih [Confirm (Sahkan)] dan tekan kekunci .

Apabila mesej [Completed. (Selesai.)] muncul, tekan kekunci .

## Lindungi Mesin Pemangkas Robotik daripada kecurian

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Security (Keselamatan)] > [Anti-theft (Antikecurian)]

Cegah kecurian dan penggunaan Mesin Pemangkas Robotik yang tidak betul dengan menetapkan kunci operasi dan fungsi pemberitahuan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Skrin kemasukan kod PIN muncul.

3. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN.

Submenu muncul.

4. Pilih [Anti-theft (Antikecurian)].

Menu pilihan muncul.

5. Gunakan pad kekunci dan letakkan tanda semak dalam kotak semak pilihan yang diinginkan.

Anda boleh memilih berbilang pilihan.

| Pilihan                                           | Butiran                                                                                                                                                         |
|---------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stopped: PIN (Dihentikan: PIN)                    | Apabila Mesin Pemangkas Robotik dihentikan secara paksa, kemasukan kod PIN diperlukan untuk memulakan semula operasi.                                           |
| Stopped: PIN & Alarm (Dihentikan: PIN & Penggera) | Apabila Mesin Pemangkas Robotik dihentikan secara paksa, penggera berbunyi dan kemasukan kod PIN diperlukan untuk memulakan semula operasi.                     |
| Lifted: PIN & Alarm (Diangkat: PIN & Penggera)    | Apabila Mesin Pemangkas Robotik diangkat, penggera berbunyi dan kemasukan kod PIN diperlukan untuk memulakan semula operasi.                                    |
| Tilted: PIN & Alarm (Disengetkan: PIN & Penggera) | Apabila Mesin Pemangkas Robotik dicondongkan pada sudut tertentu atau lebih, penggera berbunyi dan kemasukan kod PIN diperlukan untuk memulakan semula operasi. |

6. Pilih [Verify (Tentusahkan)] dan daftar tetapan.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Tetapan Lain

### Simpan/muat pilihan pengguna

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Save and load preferences (Simpan dan muatkan pilihan)]

Anda boleh menyimpan sehingga tiga tetapan pilihan yang anda cipta dan sesuaikan dalam menu tetapan dan memuatkannya pada bila-bila masa. Ini membolehkan anda menggunakan pelbagai pilihan pengguna untuk bertukar mengikut kawasan kerja dan persekitaran.

**NOTA:** Julat item tertentu (cth., tarikh dan masa, kod PIN dan sebagainya, ditetapkan pada skrin tetapan awal) tidak boleh disimpan dan dimuatkan.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Save and load preferences (Simpan dan muatkan pilihan)].

► **Rajah56**

Skrin pemilihan menu muncul.

4. Pilih menu yang dikehendaki.

| Menu           | Butiran                                           |
|----------------|---------------------------------------------------|
| Load (Muatkan) | Memuatkan pilihan pengguna yang disimpan.         |
| Save (Simpan)  | Menyimpan pilihan pengguna yang sedang digunakan. |

Menu pilihan muncul.

5. Pilih sumber beban keutamaan pengguna atau nama pilihan destinasi simpan.

► **Rajah57**

**NOTA:** [Listed now (Disenaraikan sekarang)] dipaparkan di sebelah kanan pilihan dengan pilihan pengguna telah didaftarkan.

6. Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan tetapan.

Apabila mesej [Are you sure? (Adakah anda pasti?)] muncul, pilih [Yes (Ya)] dan tekan kekunci .

## Tukar tetapan tarikh dan masa

[Menu teratas ] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Date and time (Tarikh dan masa)]

Ini digunakan untuk melaraskan atau menukar tarikh dan masa yang ditetapkan dalam Mesin Pemangkas Robotik.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

### 3. Pilih [Date and time (Tarikh dan masa)].

Skrin pemilihan menu muncul.

4. Gunakan kekunci     untuk memilih pilihan menu yang dikehendaki.

Pilih dan paparkan format yang dikehendaki pada skrin.

| Menu                             | Butiran pilihan                                                                                                                                   |
|----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format:<br>(Format tarikh:) | Memilih format tarikh daripada [Year/Month/Day (Tahun/Bulan/Hari)], [Month/Day/Year (Bulan/Hari/Tahun)] atau [Day/Month/Year (Hari/Bulan/Tahun)]. |
| Time format:<br>(Format masa:)   | Menukar format masa antara [12 hours (12 jam)] atau [24 hours (24 jam)].                                                                          |

#### ► Rajah58

### 5. Pilih [Next (Seterusnya)].

Skrin kemasukan tarikh dan masa muncul.

6. Gunakan papan kekunci dan masukkan tarikh dan masa yang dikehendaki.

#### ► Rajah59

#### Memasukkan tarikh dan masa

(1) Gunakan kekunci     untuk menyerlahkan medan kemasukan tarikh atau masa yang akan ditetapkan.

(2) Gunakan papan kekunci dan masukkan tahun, bulan dan hari atau masa.

(3) Ulang langkah 1 dan 2 untuk memasukkan semua medan masuk boleh diubah.

### 7. Pilih [Verify (Tentusahkan)].

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Tukar bahasa paparan

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Language (Bahasa)]

Tetapan ini digunakan untuk menukar bahasa yang dipaparkan pada skrin LCD.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Language (Bahasa)].

Skrin pemilihan bahasa muncul.

4. Pilih bahasa yang dikehendaki.

Bahasa paparan skrin pemilihan bahasa berubah.

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Tetapkan semula pilihan pengguna

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Reset all settings (Tetapkan semula semua tetapan)]

Ini digunakan untuk menetapkan semula semua pilihan pengguna yang disimpan dan mengembalikannya ke keadaan awal.

**NOTIS:** Sesetengah maklumat dan tetapan yang dimasukkan semasa memulakan Mesin Pemangkas Robotik untuk kali pertama, seperti tarikh dan masa serta kod PIN, tidak ditetapkan semula.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Reset all settings (Tetapkan semula semua tetapan)].

Skrin kemasukan kod PIN muncul.

4. Gunakan papan kekunci dan masukkan kod PIN.

5. Ikuti mesej yang dipaparkan pada skrin dan lengkapkan tetapan.

Apabila mesej [Completed. (Selesai.)] muncul, tekan kekunci .

## Semak imbas maklumat produk

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Information (Maklumat)]

Tetapan ini memaparkan maklumat produk terkini, seperti masa kerja kumulatif dan maklumat versi perisian.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

3. Pilih [Information (Maklumat)].

**NOTA:** Selepas menyemak imbas maklumat, anda boleh kembali ke skrin menu atas dengan menekan kekunci  atau butang . Tekan kekunci  untuk kembali ke skrin submenu [Others (Lain-lain)] atau butang  untuk kembali ke skrin [Main menu (Menu utama)].

## Uruskan masa hidup/mati LED

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [LED]

Tetapan ini digunakan untuk mengawal masa hidup dan mati lampu LED di bahagian atas Mesin Pemangkas Robotik. Untuk butiran mengenai lampu LED, rujuk “*Pencahayaan lampu*” (Halaman 76).

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

**NOTA:** Jika menu tidak dipaparkan, gunakan kekunci   untuk menatal skrin.

### 3. Pilih [LED].

Skrin tetapan jadual dihidupkan/dimatikan muncul.

4. Pilih pilihan yang dikehendaki.

| Pilihan                            | Butiran                                                                                                                                                                                                 |
|------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON<br>(Sentiasa DIHIDUPKAN) | LED sentiasa menyala. Apabila pilihan ini dipilih, tanda semak diletakkan dalam kotak semak [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan [00:00] - [24:00] dipaparkan.                                                 |
| Always OFF<br>(Sentiasa DIMATIKAN) | LED sentiasa dimatikan. Apabila pilihan ini dipilih, tanda semak dialih keluar daripada kedua-dua [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan kotak semak [Schedule 2: (Jadual 2:)] dan [00:00] - [00:00] dipaparkan. |
| Schedule 1:<br>(Jadual 1:)         | LED dihidupkan dalam julat masa yang ditetapkan.                                                                                                                                                        |
| Schedule 2:<br>(Jadual 2:)         | LED dihidupkan dalam julat masa yang ditetapkan.                                                                                                                                                        |

#### ► Rajah60

#### Menetapkan jadual

(1) Gunakan pad kekunci dan letakkan tanda semak dalam kotak semak pilihan jadual yang akan ditetapkan.

(2) Gunakan kekunci     untuk menyerlahkan medan masuk jam atau minit untuk ditetapkan.

(3) Gunakan papan kekunci dan masukkan masa.

(4) Ulang langkah 2 dan 3 untuk memasukkan semua medan masuk jam dan minit.

**NOTIS:** Untuk mendayakan tetapan jadual, pastikan anda meletakkan tanda semak dalam kotak semak.

**NOTIS:** Masa yang dimasukkan ke [Schedule 1: (Jadual 1:)] dan [Schedule 2: (Jadual 2:)] tidak boleh bertindih.

5. Pilih [Verify (Tentusahkan)].

Apabila mesej [Saved successfully. (Berjaya disimpan.)] muncul, tekan kekunci .

## Semak butiran ralat operasi

[Menu teratas] > [Main menu (Menu utama)] > [Others (Lain-lain)] > [Error message (Mesej ralat)]

Tetapan ini memaparkan mesej ralat terbaharu, termasuk butiran, yang dilaporkan kepada Mesin Pemangkas Robotik.

1. Tekan butang  pada panel kawalan.

[Main menu (Menu utama)] muncul.

2. Pilih  paparan pada skrin.

Submenu muncul.

**NOTA:** Jika menu tidak dipaparkan, gunakan kekunci / untuk menatal skrin.

3. Pilih [Error message (Mesej ralat)].

Mesin Pemangkas Robotik mencari maklumat ralat dan memaparkan senarai kod ralat yang dilaporkan mengikut urutan daripada yang terbaru.

4. Pilih kod ralat untuk menyemak butiran.

► **Rajah61**

Skrin butiran ralat muncul.

5. Semak tarikh dan masa ralat itu berlaku dan kandungan mesej ralat.

► **Rajah62**

**NOTA:** Selepas menyemak imbas maklumat, anda boleh kembali ke skrin menu atas dengan menekan kekunci  atau butang . Tekan kekunci  untuk kembali ke skrin submenu [Others (Lain-lain)] atau butang  untuk kembali ke skrin [Main menu (Menu utama)].

## PENYELENGGARAAN

**⚠PERHATIAN:** Sentiasa pastikan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik dimatikan sebelum melakukan pemeriksaan atau penyelenggaraan. Selain itu, pastikan anda mencabut penyesuai AC daripada salur keluar kuasa semasa melakukan penyelenggaraan pada stesen pengecasan.

**⚠PERHATIAN:** Sentiasa memakai sarung tangan dan cermin mata pelindung semasa melakukan pemeriksaan dan penyelenggaraan. Jika tidak, kecederaan boleh berlaku.

Untuk mengekalkan KESELAMATAN dan KEBOLEHPERCAYAAN produk, pembaikan, apa-apa penyelenggaraan atau penyesuaian lain perlu dilakukan oleh Kilang atau Pusat Servis Makita yang Diiktiraf, sentiasa gunakan alat ganti Makita.

### Membersih

**NOTIS:** Jangan gunakan petrol, benzin, pencair, alkohol atau bahan yang serupa. Ia boleh menyebabkan perubahan warna, bentuk atau keretakan.

**NOTIS:** Bersihkan mesin secara berkala. Keratan rumput mungkin terkumpul di dalam casis atau stesen pengecasan.

**NOTIS:** Jangan basuh mesin dengan mesin pencuci bertekanan tinggi. Berbuat demikian boleh mengakibatkan kerosakan dan gangguan.

### Membersihkan Mesin Pemangkas Robotik

**⚠PERHATIAN:** Berhati-hati agar tidak mencederakan diri anda dengan bilah semasa membersihkan bilah pemangkas dan kawasan sekitarnya.

**⚠PERHATIAN:** Berhati-hati agar tangan anda atau objek lain tidak terperangkap di antara penutup atas dan casis atau mencederakan tangan anda di tepi penutup atas apabila memasang dan menanggalkan penutup atas.

Lap bersih permukaan penutup atas dan bahagian bawah casis dengan kain kering atau kain yang dilembapkan dengan detergen neutral yang dicairkan. Lap sepenuhnya sebarang kotoran dan keratan yang terkumpul pada dan sekeliling roda.

► **Rajah63**

**NOTA:** Basuh dengan air jika sangat kotor. Selepas mencuci dengan air, disyorkan untuk membiarkan mesin kering sepenuhnya sebelum dimulakan semula.

Keratan rumput mungkin terkumpul di antara penutup atas dan casis. Ikuti prosedur di bawah untuk menanggalkan penutup atas dan juga membersihkan bahagian atas casis.

► **Rajah64:** 1. Penutup atas 2. Casis 3. Penahan getah 4. Aci gelangсар

Semasa menahan penutup paparan, angkat dan tanggalkan bahagian penutup atas yang ditunjukkan dalam ilustrasi satu demi satu.

► **Rajah65:** 1. Penutup atas 2. Penutup paparan

**NOTA:** Pastikan tiada halangan di sekeliling semasa menanggalkan penutup atas.

**NOTA:** Penutup atas dan casis disambung dengan kukuh di tiga lokasi. Tarik penutup atas dengan kuat sehingga penahan getah di dalam bahagian penutup atas terlepas dari aci gelangсар casis.

Apabila mengembalikan penutup atas kepada keadaan asalnya, selaraskan penahan getah penutup atas dengan aci gelangсар casis dan tekan ke bawah dengan kuat.

► **Rajah66**

**NOTA:** Periksa sama ada penutup atas dipasang dengan betul pada casis dengan mengangkat bahagian hadapan dan sisi penutup atas. Alat tambahan yang salah boleh mengakibatkan kegagalan pengesanan sensor.

### Membersihkan stesen pengecasan

Bersihkan sebarang kotoran atau keratan yang terkumpul pada terminal dan tapak stesen pengecasan.

► **Rajah67:** 1. Terminal pengecasan 2. Tapak stesen

### Pemeriksaan bilah pemangkas

Ikuti prosedur di bawah dan periksa sekali seminggu.

1. Matikan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik dan terbalikkan mesin.

► **Rajah68**

2. Periksa keadaan bilah pemangkas dan putaran tapak bilah.

Periksa perkara berikut.

- Adakah asas bilah berputar dengan lancar?
- Adakah bilah pemangkas terlalu haus, retak, sumbing atau bengkok, dll?

**Tapak bilah dan bilah pemangkas**

► **Rajah69:** 1. Biasa 2. Dipakai (A: 17.5 mm atau kurang) 3. Retak 4. Sumbing 5. Bengkok 6. Tapak bilah

3. Periksa keadaan skru penetapan bilah pemangkas.

Ikuti prosedur dalam bahagian "*Menggantikan bilah pemangkas*" (Halaman 89) untuk menanggalkan skru penetapan dan periksa keadaan skru penetapan.

**Skru penetapan bilah pemangkas**

► **Rajah70:** 1. Biasa 2. Lurus 3. Skru penetapan

**NOTA:** Jika tiada keabnormalan tertentu diperhatikan dalam pemeriksaan mingguan, panjangkan selang pemeriksaan.

**NOTA:** Hayat bilah pemangkas akan berbeza mengikut persekitaran operasi. Khususnya, keadaan seperti berikut akan memendekkan hayat.

- Masa pemangkasan yang panjang
- Kawasan kerja yang luas
- Rumput dengan batang dan daun yang tebal
- Musim subur untuk pertumbuhan rumput
- Kotoran, pasir atau bahan lain yang melekat pada rumput

## Menggantikan bilah pemangkas

**⚠AMARAN:** Gantikan bilah pemangkas mengikut prosedur dalam manual ini. Jika penggantian dilakukan melalui kaedah yang berbeza, kemalangan atau kecederaan mungkin berlaku.

**⚠PERHATIAN:** Sentiasa memakai cermin mata pelindung dan sarung tangan semasa menggantikan bilah pemangkas.

**⚠PERHATIAN:** Lakukan kerja penggantian pada permukaan yang rata dan stabil.

**NOTIS:** Gantikan bilah pemangkas kira-kira 2 hingga 6 minggu. Masa penggantian akan berbeza-beza mengikut kekerapan memangkas dan keadaan rumput.

**NOTIS:** Terdapat tiga bilah pemangkas. Gantikan ketiga-tiga bilah sekali gus. Walaupun hanya satu bilah pemangkas rosak, ganti ketiga-tiga bilah.

**NOTIS:** Alat berikut diperlukan untuk penggantian bilah pemangkas. Sediakan alat ini lebih awal.

- Pemutar skru (tambah) (Digunakan untuk mengeluarkan dan memasang bilah)
- Φ6 mm rod logam atau pemutar skru dengan panjang 160 mm atau lebih (Digunakan untuk menetapkan tapak bilah)

Jika bilah pemangkas terlalu haus, retak, sumbing, bengkok, dll. atau skru penetapan bilah pemangkas telah haus, ikut prosedur di bawah dan gantikan bilah.

1. Matikan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik dan terbalikkan mesin.

2. Betulkan tapak bilah.

Sejajarkan lubang plat gelincir, tapak bilah dan penutup bilah, dan kemudian masukkan rod logam. Jika tapak bilah tidak berputar, penetapan selesai.

► **Rajah71:** 1. Rod logam 2. Plat gelincir 3. Tapak bilah 4. Sarung bilah

3. Tanggalkan bilah pemangkas.

Gunakan pemutar skru tambah dan keluarkan skru yang memasang bilah pemangkas.

► **Rajah72:** 1. Skru 2. Bilah pemangkas

**NOTA:** Pegang bilah pemangkas dengan jari anda semasa menanggalkan skru. Jika tidak, bilah pemangkas mungkin jatuh ke dalam celah antara penutup atas dan casis.

4. Pasang bilah pemangkas baharu.

Gunakan skru yang dibekalkan dengan bilah pemangkas baharu. Selepas dipasang, pastikan bilah pemangkas berputar di sekeliling skru.

► **Rajah73**

**NOTIS:** Pastikan anda memerhatikan perkara berikut untuk mengelakkan bilah pemangkas daripada jatuh.

- Gunakan skru yang dibekalkan dengan bilah pemangkas. (Jangan guna semula skru yang ditanggalkan)
- Ketatkan skru supaya tidak longgar.

5. Tanggalkan batang logam yang memasang tapak bilah dan kembalikan Mesin Pemangkas Robotik yang terbalik kepada keadaan asalnya.

► **Rajah74:** 1. Rod logam

**NOTA:** Selepas menggantikan bilah pemangkas, ingat untuk menghidupkan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik apabila dimulakan semula.

## Pemeriksaan berkala

Periksa perkara berikut secara berkala.

| Tapak pemeriksaan              | Periksa item                                                                       | Tindakan balas                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | Kekerapan pemeriksaan                                           |
|--------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|
| Mesin Pemangkas Robotik        | Adakah terdapat sebarang kelainan pada bilah pemotong?                             | Jika pemangkasan tidak dapat dilakukan dengan baik, matikan suis kuasa, periksa bilah pemotong untuk keadaan haus, retak atau serpihan, dan gantikan bilah pemangkas jika perlu.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      | Sekali seminggu                                                 |
|                                | Adakah Mesin Pemangkas Robotik bergerak stabil?                                    | Jika Mesin Pemangkas Robotik bergerak tidak stabil, matikan suis kuasa dan periksa sama ada terdapat sebarang kerosakan pada roda dan gandar atau jika ada objek asing terperangkap atau sampah dan kotoran telah terkumpul pada roda dan gandar. Jika masalah tidak diselesaikan, hubungi pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                       | Sebulan sekali                                                  |
|                                | Adakah bunyi tidak normal dihasilkan?                                              | Jika bunyi yang tidak normal dihasilkan, matikan suis kuasa dan periksa sama ada terdapat objek asing yang tersekat di bahagian roda yang berputar dan bilah pemangkas. Jika masalah tidak diselesaikan, hubungi pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Sebulan sekali                                                  |
|                                | Bolehkah peletakan dilakukan dengan betul?                                         | Jika peletakan tidak dapat dilakukan, matikan suis kuasa, gerakkan Mesin Pemangkas Robotik dengan tangan dan semak sama ada peletakan betul pada stesen pengecasan boleh dilakukan. Jika peletakan yang betul tidak dapat dilakukan, semak perkara berikut.<br>- Keluarkan sebarang halangan dari berhampiran roda.<br>- Pasang penutup atas dengan betul. (Penutup atas hendaklah dipasang di tiga tempat)<br>- Jika tanah di bawah tapak stesen tidak rata, ratakan.                                                                                                | Sebulan sekali                                                  |
| Stesen pengecasan              | Adakah penunjuk stesen menyala hijau?                                              | Jika ia menyala atau berkelip merah atau mati, Mesin Pemangkas Robotik tidak akan dapat melaksanakan pemangkasan. Semak perkara berikut dan ambil tindakan balas yang sesuai.<br>- Adakah penyesuai AC disambungkan dengan betul ke salur keluar kuasa?<br>- Adakah kabel cabtire disambungkan dengan betul ke penyesuai AC dan stesen pengecasan?<br>- Adakah penyambung wayar sempadan disambungkan dengan betul ke stesen pengecasan?<br>- Adakah pengganding dipasang pada wayar sempadan disambung dengan betul?<br>- Adakah wayar sempadan putus separuh jalan? | Apabila LED Mesin Pemangkas Robotik menyala atau berkelip merah |
|                                | Adakah stesen pengecasan dibetulkan dengan betul?                                  | Jika stesen pengecasan bergerak, ketatkan semula pasak skru dengan kunci allen 6.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Sekali seminggu                                                 |
|                                | Adakah bahan asing telah melekat pada terminal?                                    | Beberapa perkara yang dipatuhi mungkin menghalang komunikasi dan pengecasan yang betul. Bersihkan sebarang kotoran pada terminal pengecasan dan terminal lain.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | Sekali seminggu                                                 |
|                                | Adakah wayar panduan terkeluar dari tapak stesen?                                  | Jika wayar panduan terkeluar dari alur tapak stesen, masukkan sekali lagi.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Sekali seminggu                                                 |
| Penyesuai AC dan kabel cabtire | Adakah palam kuasa dan terminal sambungan dimasukkan dengan kukuh sepanjang jalan? | Jika alur keluar kuasa atau sisipan terminal sambungan longgar, masukkan sekali lagi.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Sebulan sekali                                                  |
|                                | Adakah kabel rosak?                                                                | Jika sarung kabel terkopek atau rosak teruk, hubungi pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | Sebulan sekali                                                  |

| Tapak pemeriksaan | Periksa item                                                                        | Tindakan balas                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | Kekerapan pemeriksaan |
|-------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|
| Lokasi kerja      | Adakah terdapat objek asing?                                                        | Kosongkan sebarang objek yang boleh merosakkan bilah pemangkas atau tersangkut di bahagian berputar Mesin Pemangkas Robotik. (Batu kecil, kayu, sampah, objek seperti tali, dll.)                                                                                                                                                           | Sebulan sekali        |
|                   | Adakah terdapat sebarang perubahan dalam persekitaran kerja?                        | Ambil tindakan balas berikut.<br>- Jika ketinggian rumput melebihi 65 mm, potong kepada ketinggian itu atau kurang.<br>- Bersihkan sebarang rumput yang lebih tinggi daripada rumput.<br>- Isi sebarang lubang atau lekukan dan lancarkan ketidaksamaan setempat.<br>- Elakkan penggunaan jika terdapat lopak dalam atau pengumpulan salji. | Sebulan sekali        |
|                   | Adakah terdapat sebarang kelainan pada pemasangan wayar sempadan dan wayar panduan? | Jika wayar terapung dari tanah, pasang semula dengan pasak.                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Sebulan sekali        |

## Pengendalian selepas musim berakhir

Selepas musim pemangkasan tamat, keluarkan bahagian berikut dari tempat ia dipasang dan simpan di dalam rumah.

- Mesin Pemangkas Robotik
- Stesen pengecasan
- Penyesuai AC
- Kabel cabbire

**NOTIS:** Caskan Mesin Pemangkas Robotik sebelum disimpan.

**NOTA:** Wayar sempadan dan wayar panduan boleh dibiarkan dipasang.

Bersihkan Mesin Pemangkas Robotik dan stesen pengecasan sebelum menyimpannya. Selain itu, ikuti prosedur di bawah untuk mengeluarkan setiap bahagian.

## Tanggalkan penyesuai AC

1. Cabut palam penyesuai AC daripada salur keluar kuasa.
  2. Tanggalkan kabel cabbire.
  3. Jika penyesuai AC dipasang pada dinding, keluarkannya dari dinding.
- **Rajah75**

**NOTA:** Tanggalkan penyesuai AC mengikut urutan nombor yang ditunjukkan dalam ilustrasi.

## Menanggalkan stesen pengecasan

**PERHATIAN:** Pakai sarung tangan semasa melakukan kerja.

1. Buka penutup stesen pengecasan dan tanggalkan kabel cabbire.
- **Rajah76**
2. Tarik wayar sempadan dan pandu terminal wayar, dan keluarkan setiap wayar dari stesen pengecasan.
  3. Tanggalkan panjang skru dari tapak stesen menggunakan kunci allen 6.
- **Rajah77**

## Penyimpanan

**NOTIS:** Simpan Mesin Pemangkas Robotik dalam keadaan dengan suis kuasa dimatikan.

**NOTIS:** Lap bersih bahagian terminal stesen pengecasan, wayar dan kabel dengan kain kering, dll. sebelum menyimpannya. Penyimpanan dengan kotoran melekat boleh mengakibatkan karat atau kakisan.

**NOTIS:** Letakkan skru yang digunakan untuk memasang stesen pengecasan dan penyesuai AC dalam beg atau bekas lain dan simpan dengan berhati-hati supaya tidak kehilangannya.

Simpan di lokasi yang memenuhi syarat berikut.

- Lokasi yang rata dan stabil
- Lokasi yang tidak terdedah kepada cahaya matahari langsung dan tidak terdedah kepada hujan atau salji, dll.
- Lokasi dengan kelembapan yang rendah
- Lokasi yang jauh dari jangkauan kanak-kanak

**NOTA:** Mesin Pemangkas Robotik boleh disimpan tegak seperti yang digambarkan. Pilih juga lokasi yang rata dan stabil apabila disimpan menegak.

► **Rajah78**

## Apabila melupuskan produk ini

Apabila melupuskan produk ini, ikuti peraturan tempatan anda dan buang bahagian berasingan dengan betul.

**AMARAN:** Mesin Pemangkas Robotik mengandungi bateri. Apabila melupuskan produk ini, keluarkan bateri dan buangnya secara berasingan. Kegagalan untuk melupuskan bateri secara berasingan boleh mengakibatkan kemalangan atau kecederaan akibat pecah, kebakaran atau asap.

**NOTA:** Ia adalah perlu untuk membuka casis bagi mengeluarkan bateri. Sediakan pemutar skru tambah.

## Mengeluarkan bateri

**NOTIS:** Keluarkan bateri hanya apabila melupuskan produk ini.

1. Matikan suis kuasa Mesin Pemangkas Robotik.
  2. Keluarkan penutup atas.
- **Rajah79:** 1. Suis kuasa 2. Penutup atas 3. Casis
3. Longgarkan skru 14 pada bahagian atas casis dan tanggalkan perumah atas.
- **Rajah80:** 1. Perumah atas
4. Putuskan sambungan penyambung 2 yang disambungkan kepada bateri.
- **Rajah81:** 1. Penutup bateri 2. Penyambung (kecil) 3. Penyambung (besar)
- NOTA:** Jika sukar untuk melakukan prosedur, tanggalkan penyambung yang dipasang pada perumah atas.
5. Putuskan sambungan penyambung 3 yang disambungkan kepada papan utama.
- **Rajah82:** 1. Papan utama 2. Penyambung (besar) 3. Penyambung (kecil)
6. Tanggalkan skru penutup bateri 3.
- **Rajah83:** 1. Penutup bateri
7. Tanggalkan penutup bateri dan kemudian keluarkan bateri bersama-sama dengan kusyen.
- **Rajah84:** 1. Penutup bateri 2. Bateri 3. Kusyen
8. Keluarkan bateri dari kusyen.

Ikuti peraturan tempatan anda semasa melupuskan bateri.

**PERHATIAN:** Jangan buka bateri yang dikeluarkan.



# SISTEM PERLINDUNGAN

## Sistem perlindungan dan Petunjuk Ralat

Mesin Pemangkas Robotik dilengkapi dengan sistem perlindungan. Apabila ralat berlaku, sistem perlindungan diaktifkan dan semua motor berhenti secara automatik. Butiran ralat dipaparkan pada skrin LCD dengan kod ralat.

| Kod  | Butiran ralat                              | Sebab                                                                                                                                                                           | Tindakan                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|------|--------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | Masalah motor roda kanan                   | Objek asing seperti rumput atau dahan menghalang roda daripada berputar, atau motor pemanduan terlebih beban akibat perlanggaran berulang.                                      | Periksa roda dan keluarkan sebarang objek asing. Semak juga kawasan operasi mematuhi persekitaran kerja yang dinyatakan dalam manual arahan. Mulakan semula mesin selepas beberapa ketika.                                                                                                                                         |
| E013 | Masalah motor roda kiri                    |                                                                                                                                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| E020 | Motor bilah terlebih beban                 | Motor bilah terlebih beban oleh beberapa sebab. Contohnya, bendasing seperti rumput atau dahan mengganggu putaran tapak bilah.                                                  | Periksa sekeliling tapak bilah dan keluarkan sebarang objek asing. Mulakan semula mesin selepas beberapa ketika.                                                                                                                                                                                                                   |
| E021 | Masalah motor bilah                        |                                                                                                                                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| E030 | Motor ketinggian pemotongan terlebih beban | Motor ketinggian pemotongan terlebih beban oleh beberapa sebab. Contohnya, bendasing seperti rumput atau dahan mengganggu pergerakan mekanisme pelarasan ketinggian pemotongan. | Periksa mekanisme pelarasan ketinggian pemotongan dan keluarkan sebarang bendasing.                                                                                                                                                                                                                                                |
| E031 | Masalah motor ketinggian pemotongan        |                                                                                                                                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| E040 | Tiada isyarat wayar                        | Penyesuai AC, kabel cabtire atau sambungan wayar sempadan adalah lemah atau rosak.                                                                                              | Periksa penunjuk pada stesen pengecasan. Hijau/berlampu: Hubungi pengedar atau pejabat jualan kami. Merah/berkedip: Periksa wayar sempadan dan sambung semula. Gantikan jika anda mendapati sebarang kerosakan. Mati: Periksa penyesuai AC dan kabel cabtire, dan sambung semula. Gantikan jika anda mendapati sebarang kerosakan. |
|      |                                            | Setiap kod saluran mesin dan stesen pengecasan adalah berbeza.                                                                                                                  | Tukar kod saluran isyarat wayar dengan sewajarnya dalam menu [Security (Keselamatan)].                                                                                                                                                                                                                                             |
|      |                                            | Mesin terlalu jauh dari wayar sempadan.                                                                                                                                         | Pasang semula wayar sempadan supaya keseluruhan kawasan kerja berada dalam lingkungan 35 m dari wayar sempadan.                                                                                                                                                                                                                    |
|      |                                            | Isyarat disekat oleh objek logam di sekeliling (pagar, keluli tetulang) dan gangguan daripada peranti lain.                                                                     | Tingkatkan kekuatan isyarat di kawasan kerja dengan menambah bilangan pulau di kawasan kerja, mengurangkan kawasan kerja, dll.                                                                                                                                                                                                     |
| E041 | Luar kawasan kerja                         | Sambungan atau pemasangan wayar sempadan yang salah. Contohnya, wayar sempadan bersilang atau mesin terkeluar dari kawasan kerja kerana cerun yang tinggi.                      | Periksa sama ada wayar sempadan dipasang dengan betul dan disambungkan ke stesen pengecasan dengan kukuh. Untuk kaedah pemasangan, rujuk bab memasang wayar sempadan dalam Panduan Persediaan.                                                                                                                                     |
|      |                                            | Isyarat disekat oleh objek logam di sekeliling (pagar, keluli tetulang) dan gangguan daripada peranti lain.                                                                     | Tingkatkan kekuatan isyarat di kawasan kerja dengan menambah bilangan pulau di kawasan kerja, mengurangkan kawasan kerja, dll.                                                                                                                                                                                                     |
|      |                                            | Terdapat gangguan dengan isyarat daripada produk lain yang berdekatan.                                                                                                          | Tukar kod saluran isyarat wayar dengan sewajarnya dalam menu [Security (Keselamatan)]. Dan pasang semula wayar sempadan supaya kedua-dua wayar sempadan mengekalkan jarak lebih daripada 1 m.                                                                                                                                      |
| E051 | Masalah sementara                          | Mesin berada dalam suhu tinggi, atau butang "STOP" kekal aktif selepas perintah memangkas.                                                                                      | Mulakan semula mesin selepas beberapa ketika atau lepaskan butang "STOP" dengan menutup penutup paparan selepas arahan memangkas.                                                                                                                                                                                                  |
| E060 | Bateri kosong                              | Mesin tidak dapat mencari stesen pengecasan.                                                                                                                                    | Periksa pemasangan wayar sempadan dan wayar panduan. Untuk kaedah pemasangan, rujuk bab memasang wayar sempadan dan wayar panduan dalam Panduan Persediaan.                                                                                                                                                                        |
|      |                                            | Pilihan memangkas ditetapkan kepada [Auto mowing (Memangkas automatik)] apabila beroperasi di subkawasan.                                                                       | Tetapkan pilihan memangkas kepada [Mowing without charging (Memangkas tanpa mengecas)] apabila beroperasi di subkawasan. Semasa bekerja di subkawasan, mesin tidak boleh kembali ke stesen pengecasan.                                                                                                                             |
|      |                                            | Bateri telah kehabisan.                                                                                                                                                         | Letakkan mesin ke stesen pengecasan untuk mengecas.                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| E064 | Bateri lemah                               | Bateri dicas berlebihan.<br>Bateri telah kehabisan.                                                                                                                             | Jika masalah berterusan, hubungi pengedar atau pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                                                                                                                |
| E080 | Masalah elektronik                         | Terdapat masalah sementara berkaitan elektronik atau perisian tegar dalam produk.                                                                                               | Mulakan semula mesin. Jika masalah berterusan, hubungi pengedar atau pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                                                                                          |
| E100 | Terperangkap                               | Roda belakang berpusing kerana keadaan berlumpur.                                                                                                                               | Elakkan memutar roda belakang dengan meratakan tanah atau menghadkan kawasan operasi dengan wayar sempadan.                                                                                                                                                                                                                        |
| E101 | Masalah peletakan                          | Mesin telah gagal untuk diletakkan pada stesen pengecasan, atau stesen pengecasan mengalami ralat.                                                                              | Bersihkan setiap terminal. Jika stesen pengecasan condong atau pencong, letakkan secara rata. Jika penunjuk stesen pengecasan menyala merah, cabut palam, tunggu sebentar dan kemudian mulakan semula stesen pengecasan.                                                                                                           |
| E102 | Terbalik                                   | Mesin dicondongkan secara ketara atau digolekkan.                                                                                                                               | Betulkan postur mesin.                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| E103 | Mesin pemangkas condong                    | Mesin dicondongkan melebihi julat yang boleh diterima.                                                                                                                          | Gerakkan mesin ke kawasan rata. Pasang semula wayar sempadan supaya cerun besar keluar dari kawasan kerja.                                                                                                                                                                                                                         |
| E104 | Diangkat                                   | Sensor lif diaktifkan kerana mesin melanggar atau menunggang pada halangan.                                                                                                     | Kekalkan jarak antara halangan dan kawasan kerja, dan mulakan semula mesin.                                                                                                                                                                                                                                                        |

| Kod  | Butiran ralat                        | Sebab                                                                                                       | Tindakan                                                                                                                                                                                                          |
|------|--------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E105 | Masalah sensor pelanggaran           | Penutup atas tidak boleh kembali ke kedudukan standard.                                                     | Jika mesin menyentuh halangan, lepaskan mesin daripada halangan. Keluarkan sebarang kotoran atau objek asing di antara penutup atas dan casis, dan pastikan penutup atas bergerak bebas di sekeliling aci gelang. |
| E200 | Masalah sensor gelung                | Sensor wayar mempunyai sentuhan yang lemah atau telah gagal.                                                | Hubungi pengedar atau pejabat jualan kami.                                                                                                                                                                        |
| E201 | Masalah sensor condong               | Gagal berkomunikasi dengan sensor kecondongan.                                                              |                                                                                                                                                                                                                   |
| E202 | Hentikan masalah suis                | Kebolehpercayaan butang "STOP" semakin berkurangan.                                                         |                                                                                                                                                                                                                   |
| E203 | Masalah sensor IMU                   | Gagal berkomunikasi dengan sensor IMU.                                                                      |                                                                                                                                                                                                                   |
| E204 | Masalah sensor ketinggian pemotongan | Sensor mekanisme mengangkat mempunyai hubungan yang lemah atau telah gagal, terdapat ralat dalam sambungan. |                                                                                                                                                                                                                   |
| E206 | Masalah sensor diangkat              | Kebolehpercayaan sensor semakin berkurangan.                                                                |                                                                                                                                                                                                                   |

## PENYELESAIAN MASALAH

### Jika anda fikir terdapat kerosakan

Sebelum meminta pembaikan atau membuat pertanyaan, semak sama ada perkara berikut berkenaan.

| Keadaan keabnormalan                                                                                          | Sebab yang mungkin (pincang tugas)                                                                                                                  | Remedi                                                                                                                                                                                                       |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Skrin LCD tidak dipaparkan.                                                                                   | Adakah kuasa Mesin Pemangkas Robotik dimatikan?                                                                                                     | Hidupkan kuasa Mesin Pemangkas Robotik. (Rujuk bahagian untuk " <i>Menghidupkan/mematikan kuasa</i> ".)                                                                                                      |
| Mesin Pemangkas Robotik tidak bergerak.                                                                       | Adakah ralat berlaku? (Adakah LED berkelip merah?)                                                                                                  | Mesin Pemangkas Robotik tidak bergerak semasa ralat. (Rujuk bahagian untuk " <i>SISTEM PERLINDUNGAN</i> ".)                                                                                                  |
| Mesin Pemangkas Robotik tidak boleh diletakkan ke stesen pengecasan.                                          | Stesen pengecasan rosak.                                                                                                                            | Letakkan stesen pengecasan dengan kukuh pada permukaan yang rata. Rujuk bab " <i>Mencari stesen pengecasan</i> " dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang stesen pengecasan.                             |
|                                                                                                               | Wayar panduan tidak diletakkan terus dari stesen pengecasan atau jaraknya tidak betul.                                                              | Pasang wayar panduan sekurang-kurangnya 2 meter terus dari stesen pengecasan. Rujuk bab " <i>Keadaan pemasangan wayar panduan</i> " dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang wayar panduan.              |
|                                                                                                               | Wayar panduan tidak dipasang dengan betul ke stesen pengecasan caj.                                                                                 | Lekatkan wayar panduan ke alur di tengah tapak stesen pengecasan. Rujuk bab " <i>Memasang wayar panduan</i> " dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang wayar panduan.                                    |
| Mesin Pemangkas Robotik tidak kembali diletakkan ke stesen pengecasan.                                        | Memandangkan Mesin Pemangkas Robotik berada dalam tempoh carian aktif isyarat panduan, ia tidak kembali dengan isyarat sempadan.                    | Jika wayar panduan tidak dipasang, tetapkan tempoh carian aktif isyarat panduan kepada 0 minit. Rujuk bab " <i>Menetapkan tempoh carian aktif untuk isyarat panduan</i> " untuk prosedur tetapan.            |
|                                                                                                               | Mesin Pemangkas Robotik tidak berlepas dari stesen pengecasan selepas kawasan kerja ditukar.                                                        | Minta Mesin Pemangkas Robotik keluar dari stesen pengecasan dan biarkan ia menyimpan medan magnet di sekelilingnya dalam ingatannya. Rujuk bab " <i>Pilihan Navigasi</i> " untuk prosedur tetapan.           |
|                                                                                                               | Mesin Pemangkas Robotik tidak boleh kembali melalui isyarat sempadan kerana wayar sempadan yang dipasang berhampiran stesen pengecasan tidak betul. | Pasang wayar sempadan 1.5 m lurus pada kedua-dua belah stesen pengecasan. Rujuk bab " <i>Memasang wayar sempadan</i> " dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang wayar sempadan.                          |
| Bateri kosong tetapi tidak dicas apabila diletakkan di stesen pengecasan.                                     | Jika bateri telah dinyahcas sepenuhnya, bateri mungkin mengambil sedikit masa untuk mula mengecas.                                                  | Letakkan Mesin Pemangkas Robotik ke stesen pengecasan dengan kuasa utama HIDUP, dan tunggu seketika sehingga pengecasan bermula. Jika masalah berterusan, hubungi pejabat jualan kami atau peniaga tempatan. |
| Mesin Pemangkas Robotik kekal berada di stesen pengecasan untuk masa yang lama dan tidak akan mula memangkas. | Penutup paparan ditutup, tetapi butang mula memangkas tidak ditekan.                                                                                | Tutup penutup paparan selepas menekan butang mula memangkas. Rujuk bab " <i>Mula memangkas</i> " untuk arahan.                                                                                               |
|                                                                                                               | Mesin Pemangkas Robotik berada dalam keadaan siap sedia selepas kembali ke stesen pengecasan.                                                       | Semak pilihan operasi selepas mengecas. Rujuk bab " <i>Pilihan Meletak</i> " untuk arahan.                                                                                                                   |
|                                                                                                               | Mesin Pemangkas Robotik tidak berfungsi jika suhu bateri terlalu tinggi atau terlalu rendah.                                                        | Mulakan semula Mesin Pemangkas Robotik selepas beberapa ketika.                                                                                                                                              |
| Getaran / bunyi yang tidak normal                                                                             | Bilah pemangkas rosak.                                                                                                                              | Periksa keadaan bilah pemangkas dan gantikannya dengan bilah dan skru baharu. Rujuk bab " <i>Menggantikan bilah pemangkas</i> " untuk cara mengganti bilah.                                                  |
|                                                                                                               | Bendasing tersangkut dalam bilah pemangkas.                                                                                                         | Periksa bahagian sekeliling bilah pemangkas dan keluarkan sebarang bendasing.                                                                                                                                |
| Mesin Pemangkas Robotik mengendalikan masa / tarikh yang tidak diingini.                                      | Tetapan pemangkasan berjadual yang tidak diingini.                                                                                                  | Menentukan tarikh dan masa jadual memangkas. Rujuk bab " <i>Tukar tetapan tarikh dan masa</i> " untuk cara tetapkan jadual.                                                                                  |
|                                                                                                               |                                                                                                                                                     | Sila tukar jadual pemangkasan. Rujuk bab " <i>Jadual pemangkasan</i> " untuk arahan.                                                                                                                         |
| Mesin Pemangkas Robotik bergerak, tetapi motor pisau pemotong tidak berputar.                                 | Mesin pemangkas robotik baru sahaja mula memandu atau ia kembali ke stesen pengecasan.                                                              | Motor bilah tidak berputar apabila Mesin Pemangkas Robotik baru mula memandu atau apabila ia kembali ke stesen pengecasan.                                                                                   |

| Keadaan keabnormalan                                                                   | Sebab yang mungkin (pincang tugas)                                                    | Remedi                                                                                                                                                                                            |
|----------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Masa pemangkasan pendek                                                                | Bilah pemangkasan telah haus dan beban pada motor bilah pemotongan telah meningkat.   | Menggantikan bilah pemangkas.<br>Rujuk bab " <i>Menggantikan bilah pemangkas</i> " untuk cara mengganti bilah.                                                                                    |
|                                                                                        | Penghujung hayat bateri semakin hampir.                                               | Hubungi pejabat jualan kami atau peniaga tempatan.                                                                                                                                                |
| Masa memangkas dan masa mengecas pendek                                                | Penghujung hayat bateri semakin hampir.                                               | Hubungi pejabat jualan kami atau peniaga tempatan.                                                                                                                                                |
| Memangkas rumput tidak rata                                                            | Jadual pemangkasan terlalu singkat untuk memangkas keseluruhan kawasan kerja.         | Kurangkan saiz kawasan kerja atau lanjutkan jadual.<br>Rujuk bab " <i>Jadual pemangkasan</i> " untuk arahan.                                                                                      |
|                                                                                        | Bilah pemangkasan telah haus dan beban pada motor bilah pemotongan telah meningkat.   | Menggantikan bilah pemangkas.<br>Rujuk bab " <i>Menggantikan bilah pemangkas</i> " untuk cara mengganti bilah.                                                                                    |
|                                                                                        | Rumput terlalu panjang untuk ketinggian pemotongan yang ditetapkan.                   | Tukar ketinggian pemotongan atau potong rumput kepada 65 mm atau kurang terlebih dahulu.<br>Rujuk bab " <i>Menentukan ketinggian pemotongan</i> " untuk cara untuk mengkonfigurasi.               |
|                                                                                        | Rumput, dahan atau bendasing lain menghalang tapak atau roda bilah daripada berputar. | Periksa tapak bilah atau roda dan keluarkan sebarang bendasing.                                                                                                                                   |
| Akar terbentuk di atas rumput.                                                         | Mesin Pemangkas Robotik bergerak pada laluan tertentu berulang kali.                  | Laraskan lebar navigasi ofset.<br>Rujuk bab " <i>Melaraskan lebar navigasi ofset</i> " untuk cara untuk mengkonfigurasi.                                                                          |
| Tidak dapat mengembara di sepanjang laluan.                                            | Lebar laluan itu sempit.                                                              | Lebar laluan mestilah sekurang-kurangnya 150 cm.<br>Rujuk bab "Keadaan pemasangan wayar sempadan" dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang wayar sempadan.                                    |
| Mesin Pemangkas Robotik tidak boleh melepasi dua wayar sempadan ke dan dari pulau itu. | Dua wayar sempadan ke dan dari pulau itu tidak rapat.                                 | Tutup (0 cm) dua wayar sempadan ke dan dari pulau itu.<br>Rujuk bab "Memasang wayar sempadan" dalam Panduan Persediaan untuk cara memasang wayar sempadan.                                        |
| Potongan pilin tidak berfungsi.                                                        | Operasi memangkas biasa tidak melebihi 30 minit.                                      | Potongan pilin berfungsi apabila ia mengesan rumput tebal selepas kira-kira 30 minit memangkas rumput biasa.<br>Untuk maklumat lanjut, rujuk bab " <i>Memangkas rumput yang tidak dipangkas</i> " |

Mục lục

|                                                                                                                                 |     |                                                                               |     |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----|-------------------------------------------------------------------------------|-----|
| GIỚI THIỆU .....                                                                                                                | 94  | Tùy chọn điều hướng.....                                                      | 103 |
| Thông số kỹ thuật.....                                                                                                          | 94  | Thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng..... | 103 |
| Các ký hiệu biểu tượng .....                                                                                                    | 95  | Cắt cổ gần ranh giới.....                                                     | 103 |
| Mục đích sử dụng.....                                                                                                           | 95  | Thiết đặt khoảng cách di chuyển đến điểm bắt đầu cắt .....                    | 104 |
| Các biện pháp phòng ngừa an toàn .....                                                                                          | 95  | Chọn cách khởi hành từ trạm sạc.....                                          | 104 |
| Tên các bộ phận.....                                                                                                            | 96  | Điều chỉnh góc khởi hành từ trạm sạc .....                                    | 104 |
| Giới thiệu các sản phẩm được bán riêng.....                                                                                     | 96  | Điều chỉnh chiều rộng điều hướng độ lệch .....                                | 105 |
| CHUẨN BỊ.....                                                                                                                   | 96  | Cắt cổ chưa được cắt.....                                                     | 106 |
| Bật/tắt nguồn.....                                                                                                              | 96  | Tùy chọn bảo mật .....                                                        | 106 |
| Sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.....                                                                                    | 96  | Thiết đặt thời gian phát âm thanh cảnh báo.....                               | 106 |
| Những điều nên nắm bắt rõ trước khi sử dụng.....                                                                                | 97  | Thay đổi mã PIN.....                                                          | 106 |
| CÁCH SỬ DỤNG.....                                                                                                               | 97  | Ngăn nhiễu tín hiệu dây.....                                                  | 106 |
| Các thao tác trên bảng điều khiển .....                                                                                         | 97  | Bảo vệ Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khỏi trộm cắp .....                | 107 |
| Bắt đầu cắt .....                                                                                                               | 98  | Các thiết đặt khác .....                                                      | 107 |
| Dừng cắt .....                                                                                                                  | 98  | Lưu/tải tùy chọn người dùng .....                                             | 107 |
| CÁC MENU THIẾT ĐẶT.....                                                                                                         | 99  | Thay đổi thiết đặt ngày và thời gian .....                                    | 107 |
| Menu Bắt đầu cắt.....                                                                                                           | 100 | Thay đổi ngôn ngữ hiển thị .....                                              | 107 |
| Thực hiện cắt bằng vận hành và sạc pin tự động .....                                                                            | 100 | Đặt lại tùy chọn người dùng .....                                             | 108 |
| Cắt cổ không cần sạc tự động .....                                                                                              | 100 | Xem thông tin sản phẩm.....                                                   | 108 |
| Bắt đầu cắt cổ tự động vào thời điểm mong muốn (Đang tạm hoãn cắt theo lịch trình) .....                                        | 100 | Quản lý thời gian bật/tắt đèn LED.....                                        | 108 |
| Cắt theo kiểu xoắn ốc.....                                                                                                      | 101 | Kiểm tra chi tiết lỗi vận hành.....                                           | 108 |
| Các tùy chọn quay về.....                                                                                                       | 101 | BẢO TRÌ .....                                                                 | 109 |
| Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc .....                                                                  | 101 | Vệ sinh .....                                                                 | 109 |
| Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy vào thời gian đã lên lịch.....     | 101 | Kiểm tra lưới cắt cỏ .....                                                    | 109 |
| Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy theo lịch trình đã đặt trước ..... | 101 | Thay thế lưới cắt cỏ.....                                                     | 109 |
| Các tùy chọn cắt .....                                                                                                          | 102 | Kiểm tra định kỳ .....                                                        | 110 |
| Thay đổi và đăng ký khu vực cắt cỏ.....                                                                                         | 102 | Xử lý sau khi kết thúc mùa cắt cỏ .....                                       | 111 |
| Đặt lịch trình cắt .....                                                                                                        | 102 | Khi thải bỏ sản phẩm này .....                                                | 111 |
| Xác định chiều cao cắt .....                                                                                                    | 102 | HỆ THỐNG BẢO VỆ.....                                                          | 112 |
|                                                                                                                                 |     | Hệ thống bảo vệ và báo lỗi .....                                              | 112 |
|                                                                                                                                 |     | XỬ LÝ SỰ CỐ.....                                                              | 113 |
|                                                                                                                                 |     | Nếu bạn nghĩ có trục trặc .....                                               | 113 |

GIỚI THIỆU

Thông số kỹ thuật

|                          |                                               |                                                           |
|--------------------------|-----------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| Kiểu máy:                |                                               | RM350D                                                    |
| Điện áp định mức         |                                               | D.C. 18 V                                                 |
| Dung lượng pin           |                                               | 5,0 Ah                                                    |
| Kích thước (D x R x C)   |                                               | 700 mm x 560 mm x 270 mm                                  |
| Khối lượng               |                                               | 13,7 kg                                                   |
| Tốc độ động cơ không tải | Động cơ lưới cắt                              | 2.300 min <sup>-1</sup>                                   |
| Diện tích cắt cỏ tối đa  |                                               | 3.500 m <sup>2</sup>                                      |
| Góc leo dốc tối đa       |                                               | 26° (49%)                                                 |
| Lưới cắt cỏ              |                                               | Lưới cắt quay ngược<br>3 lưới cắt                         |
| Chiều rộng cắt           |                                               | 240 mm                                                    |
| Chiều cao cắt            |                                               | 20 mm - 60 mm<br>9-bước điều chỉnh điện với mức tăng 5 mm |
| Cấp bảo vệ               |                                               | IPX4                                                      |
| Bộ tiếp hợp AC khả dụng  |                                               | AAD01                                                     |
| Trạm sạc khả dụng        |                                               | RST001                                                    |
| Dây ranh giới            | Dải tần hoạt động                             | 3,3 kHz - 50 kHz                                          |
| Dây dẫn hướng            | Cường độ từ trường tối đa (đo theo EN303 447) | 38 dBµA/m                                                 |

- Do chương trình nghiên cứu và phát triển liên tục của chúng tôi nên các thông số kỹ thuật trong đây có thể thay đổi mà không cần thông báo trước.
- Các tính năng chính và bộ tiếp hợp AC có thể khác nhau tùy theo từng quốc gia.
- Khối lượng tùy theo Quy trình EPTA tháng 01/2014

## Các ký hiệu biểu tượng

Phần dưới đây cho biết các ký hiệu có thể được dùng cho thiết bị. Đảm bảo rằng bạn hiểu rõ ý nghĩa của các ký hiệu này trước khi sử dụng.



**CẢNH BÁO** - Đọc hướng dẫn sử dụng trước khi vận hành máy.



**CẢNH BÁO** - Giữ khoảng cách an toàn với máy khi vận hành. Máy có thể làm văng ra các vật thể và gây thương tích.



**CẢNH BÁO** - Thiết đặt chức năng chống trộm và sau đó tắt nguồn điện của máy trước khi thao tác lên máy hoặc nâng máy. Nếu không, lưỡi cắt có thể gây thương tích cho tay và chân của bạn. Thiết bị vô hiệu hóa của máy này là một khóa khởi động lại bằng mã PIN. Bạn có thể vận hành khóa khởi động lại trong các thiết đặt chức năng chống trộm. Nếu khóa khởi động lại được kích hoạt, bạn sẽ phải nhập mã PIN để khởi động lại máy.



**CẢNH BÁO** - Không được ngồi trên máy. Nếu không, lưỡi cắt có thể gây thương tích cho tay và chân của bạn.



Chỉ dành cho các quốc gia EU  
Do có các thành phần nguy hiểm bên trong thiết bị điện và điện tử, ắc quy và pin thải bỏ nên có thể có tác động không tốt đến môi trường và sức khỏe con người.  
Không vứt bỏ các thiết bị điện và điện tử hoặc pin với rác thải sinh hoạt!  
Theo Chỉ thị của Châu Âu về thiết bị điện và điện tử thải bỏ và về pin và ắc quy và pin và ắc quy thải bỏ, cũng như sự thích ứng của chúng với luật pháp quốc gia, các thiết bị điện, pin và ắc quy phải được cất giữ riêng biệt và chuyển đến một điểm thu gom rác thải đồ thị riêng, hoạt động theo các quy định về bảo vệ môi trường.  
Điều này được biểu thị bằng biểu tượng thùng rác có bánh xe gạch chéo được đặt trên thiết bị.

## Mục đích sử dụng

Máy này được thiết kế để cắt cỏ và sục tự động.

## Các biện pháp phòng ngừa an toàn

- Cảnh báo - Không chạm vào các lưỡi cắt đang quay.** Làm như vậy có thể gây thương tích.
- Tuyệt đối không cho phép trẻ em, người suy giảm thể chất, giác quan hoặc khả năng trí tuệ, hay thiếu kinh nghiệm và kiến thức, hoặc những người không quen thuộc với các hướng dẫn sử dụng máy, các quy định tại địa phương có thể hạn chế độ tuổi của người vận hành máy.**
- Không để trẻ em ở gần hoặc chơi đùa với máy khi máy đang vận hành.**
- Không chạm vào lưỡi cắt cỏ hoặc bánh xe cho đến khi chúng dừng hẳn.**
- Không sạc máy bằng thiết bị khác ngoài trạm sạc được cung cấp. Không sử dụng bộ tiếp hợp AC khác với bộ tiếp hợp AC được chỉ định trong Tài liệu Hướng dẫn này.**
- Khi thải bỏ pin bên trong khi hết thời hạn sử dụng, hãy tuân thủ các quy định của địa phương liên quan đến việc thải bỏ pin. Để biết cách tháo pin, hãy tham khảo chương “*Khi thải bỏ sản phẩm này*” sau đây.**
- Tắt công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trong các trường hợp sau.**
  - Khi loại bỏ di vật bị kẹt trong máy.
  - Trước khi kiểm tra, vệ sinh, hoặc thao tác trên máy hoặc trạm sạc. Cũng phải rút phích cắm cáp điện của bộ tiếp hợp AC trước khi kiểm tra, vệ sinh hoặc thao tác trên trạm sạc.
  - Khi kiểm tra hư hỏng của máy sau khi loại bỏ di vật.
  - Nếu máy bắt đầu rung bất thường. Trong trường hợp này, hãy kiểm tra để đảm bảo máy không bị hư hỏng trước khi khởi động lại.
- Kiểm tra máy, thiết bị ngoại vi, cáp điện và cáp nối dài trước khi sử dụng để đảm bảo không có hư hỏng hoặc dấu hiệu xuống cấp.**

- Tuyệt đối không vận hành máy hay các thiết bị ngoại vi có phần bảo vệ hoặc tấm bảo vệ bị hỏng, không có các thiết bị an toàn, hoặc có dây cáp bị hỏng hoặc mòn.**
- Không kết nối cáp bị hỏng vào nguồn điện. Nếu cáp kết nối với nguồn điện bị hỏng, không được chạm vào cáp trước khi ngắt kết nối khỏi nguồn điện. Nếu không có thể bị điện giật.**
- Lắp bộ tiếp hợp AC và cáp cabtyre bên ngoài khu vực cắt cỏ. Nếu không, có thể dẫn đến hư hỏng dây cáp hoặc bị điện giật.**
- Ngừng sử dụng máy ngay lập tức nếu xảy ra sự cố hoặc hỏng hóc.**
- Ngừng sử dụng máy ngay lập tức nếu chất điện phân rò rỉ.**
- Rút phích cắm ra khỏi ổ điện nếu cáp bị hỏng trong quá trình sử dụng.**
- Chỉ nên cắm phích cắm điện của cáp cabtyre với mạch cáp điện được bảo vệ bằng thiết bị dòng điện dư (RCD) có dòng điện ngắt từ 30 mA trở xuống.**
- Tránh sử dụng máy này hoặc các thiết bị ngoại vi trong thời tiết xấu và đặc biệt là khi có nguy cơ sấm sét.**
- Ngừng sử dụng máy ngay lập tức nếu xảy ra tình trạng rung bất thường.**
- Khi sử dụng máy trong không gian công cộng, cần đặt các biển cảnh báo xung quanh khu vực làm việc. Các biển cảnh báo nên hiển thị các nội dung văn bản sau đây.**  
“Cảnh báo! Máy cắt cỏ tự động! Tránh xa máy! Hãy giám sát trẻ em!”

### ► Hình 1

- Không thể thay thế cáp điện của bộ tiếp hợp AC. Nếu cáp điện bị hỏng, cần loại bỏ bộ tiếp hợp AC.**
- Nếu khu vực làm việc ở ngay cạnh đường đi công cộng, hãy thiết lập ranh giới giữa khu vực làm việc và đường đi công cộng. Nếu không, máy có thể chạy vào đường đi công cộng và gây ra tai nạn.**
- Đảm bảo không có người, thú cưng hoặc động vật nhỏ trong khu vực làm việc trước khi sử dụng. Họ/chúng có thể bị vướng vào máy, dẫn đến chấn thương.**
- Không sử dụng bộ tiếp hợp AC ở nơi tiếp xúc với mưa, ẩm ướt hoặc ướt. Nếu không có thể bị điện giật.**
- Không chạm vào phích cắm AC của bộ tiếp hợp AC bằng tay ướt. Nếu không có thể bị điện giật.**
- Kết nối phích cắm AC của bộ tiếp hợp AC vào ổ cắm điện ngoài trời.**
- Đeo găng tay khi lắp và tháo dây. Nếu không, dây có thể gây thương tích.**
- Cẩn thận không để búa đập vào ngón tay hoặc bàn tay của bạn khi đóng các chốt.**
- Lắp đặt dây sao cho chúng không nhô lên khỏi mặt đất. Nếu không, chân của bạn có thể bị kẹt, dẫn đến chấn thương.**
- Cẩn thận tránh bị kẹp ngón tay của bạn khi mở và đóng nắp đẩy đầu cực.**
- Không chạm vào lưỡi cắt cỏ trong khi chúng đang nâng lên hoặc hạ xuống. Ngón tay của bạn có thể bị kẹt, dẫn đến chấn thương.**
- Cẩn thận tránh bị kẹp ngón tay của bạn khi mở và đóng nắp đẩy màn hình hiển thị.**
- Giữ mặt của bạn tránh xa bánh xe đang quay và lưỡi cắt cỏ. Quần áo của bạn có thể bị vướng vào, dẫn đến ngạt thở.**
- Không nhìn vào lưỡi cắt cỏ trong quá trình vận hành. Các vật thể văng ra có thể bay vào mắt bạn.**
- Không chạm vào các bánh xe đang quay. Ngón tay của bạn có thể bị kẹt, dẫn đến chấn thương.**
- Đảm bảo lắp lưỡi cắt cỏ đúng cách theo Tài liệu Hướng dẫn này. Nếu không, các lưỡi cắt cỏ có thể bị lỏng bất ngờ, gây thương tích.**
- Mang máy này sao cho phía lưỡi cắt cỏ hướng ra xa bạn. Nếu không, bạn có thể tiếp xúc với bánh xe và lưỡi cắt cỏ, dẫn đến thương tích.**
- Mang máy này bằng cách cầm tay cầm. Nếu cầm bằng vị trí khác không phải tay cầm, máy sẽ không thăng bằng và có thể bị rơi, dẫn đến thương tích.**

## Hướng dẫn quan trọng về an toàn dành cho pin

- Trước khi sử dụng Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin, hãy đọc kỹ tất cả các hướng dẫn và nhãn cảnh báo.**
- Nếu thời gian vận hành ngắn hơn quá mức, hãy ngừng vận hành ngay lập tức. Điều này có thể dẫn đến rủi ro quá nhiệt, có thể gây bỏng và thậm chí là nổ.**
- Không cất giữ và sử dụng máy ở nơi có nhiệt độ từ 50 °C (122 °F) trở lên.**
- Không đốt pin ngay cả khi pin đã hết hoàn toàn. Pin có thể phát nổ do nóng.**



5. **Pin nén lithium-ion là đối tượng phải tuân thủ các yêu cầu của Luật Hàng hoá Nguy hiểm.**  
Đối với vận tải thương mại, ví dụ như vận tải do bên thứ ba hoặc đại lý giao nhận, thì yêu cầu đặc biệt về đóng gói và nhãn ghi phải được tuân thủ.  
Để chuẩn bị cho mặt hàng cần vận chuyển, cần phải tham khảo ý kiến chuyên gia về vật liệu nguy hiểm. Vui lòng tuân thủ các quy định quốc gia chi tiết hơn nếu có.
6. **Không sử dụng máy gần đường dây điện cao thế.** Làm như vậy có thể dẫn đến trực tiếp hoặc gián tiếp cho máy hay pin.
7. **Cất giữ sản phẩm ở nơi an toàn tránh xa tầm tay trẻ em.**
8. **Không bao giờ sử dụng bộ pin đã hỏng.** Dịch vụ bảo hành bộ pin chỉ nên thực hiện bởi nhà sản xuất hoặc các nhà cung cấp dịch vụ được ủy quyền.

## LƯU GIỮ CÁC HƯỚNG DẪN NÀY.

### Tên các bộ phận

#### ► Hình 2

1. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin
2. Nút "STOP" (DỪNG)
3. Nắp đậy màn hình hiển thị
4. Bánh sau
5. LED (Đèn LED)
6. Ổ cắm sạc
7. Bảng điều khiển
8. Nắp trên
9. Khung máy
10. Trục trượt
11. Chốt giữ cao su
12. Bánh trước
13. Công tắc nguồn
14. Tay cầm
15. Nắp USB  
(Không mở. Dành cho dịch vụ bảo trì.)
16. Nắp đậy lưỡi cắt
17. Đế đặt lưỡi cắt
18. Lưỡi cắt cỏ
19. Tấm trượt

**⚠ THẬN TRỌNG:** Chỉ sử dụng pin Makita chính hãng. Việc sử dụng pin không chính hãng Makita, hoặc pin đã được sửa đổi, có thể dẫn đến nổ pin gây ra cháy, thương tích và thiệt hại cá nhân. Nó cũng sẽ làm mất hiệu lực bảo hành của Makita dành cho dụng cụ của Makita và bộ sạc.

### Mẹo duy trì tuổi thọ tối đa cho pin

1. **Không được phép sạc lại pin đã được sạc đầy.** Sạc thêm nữa sẽ làm giảm tuổi thọ pin.
2. **Sạc pin ở nhiệt độ môi trường xung quanh từ 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F).** Để cho pin nóng nguội lại dần trước khi sạc pin.
3. **Sạc pin nếu bạn không sử dụng dụng cụ trong một thời gian dài (hơn sáu tháng).**

20. Trạm sạc
21. Đế trạm sạc
22. Đầu cực sạc
23. Nắp đậy đầu cực
24. Vỏ trạm sạc
25. Đèn chỉ báo trạm sạc
26. Nắp đậy dây
27. Dây ranh giới
28. Dây dẫn hướng
29. Dây
30. Chốt
31. Đầu nối
32. Bộ ghép
33. Bộ tiếp hợp AC  
(Hình dạng phích cắm sẽ khác nhau tùy theo từng khu vực.)
34. Cáp cabtyre
35. Chốt có ren  
(Để cố định trạm sạc)
36. Cờ lê lục giác 6

### Giới thiệu các sản phẩm được bán riêng

**⚠ THẬN TRỌNG:** Các phụ kiện hoặc phụ tùng gắn thêm này được khuyến cáo sử dụng với các sản phẩm Makita của bạn theo như quy định trong hướng dẫn này. Việc sử dụng bất kỳ phụ kiện hoặc phụ tùng nào khác đều có thể gây ra rủi ro thương tích cho người. Chỉ sử dụng phụ kiện hoặc phụ tùng cho mục đích đã quy định sẵn của chúng.

Để biết thêm chi tiết về các sản phẩm được bán riêng, vui lòng tham khảo catalog, hoặc liên hệ với đại lý, văn phòng kinh doanh của chúng tôi.

- Bộ lưỡi cắt  
— Bộ lưỡi cắt cỏ và vít cố định

- Dây
- Bộ dụng cụ sửa chữa dây  
— Bộ dây, bộ ghép, và chốt
- Chốt
- Bộ ghép

**LƯU Ý:** Một số sản phẩm được bán riêng trong danh sách có thể được cung cấp kèm theo máy dưới dạng phụ kiện tiêu chuẩn tại thời điểm mua. Phụ kiện tiêu chuẩn có thể khác nhau tùy vào quốc gia nơi mua hàng.

## CHUẨN BỊ

Cần chuẩn bị những điều sau đây để sử dụng sản phẩm này.

### 1. Chuẩn bị khu vực làm việc

Xác định phạm vi mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ cắt. Bao quanh khu vực làm việc bằng dây ranh giới, và kết nối nguồn điện với trạm sạc. Lắp đặt dây dẫn hướng khi cần thiết. Để biết quy trình chi tiết, vui lòng tham khảo Hướng dẫn Thiết lập kèm theo.

### 2. Thiết đặt ban đầu cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin

Khi sử dụng Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lần đầu tiên, cần phải thiết đặt ngôn ngữ, ngày và thời gian, khu vực cắt cỏ và mã PIN. Để biết quy trình chi tiết, vui lòng tham khảo Hướng dẫn Thiết lập kèm theo.

### 3. Sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin

Pin của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ không được sạc đầy khi được giao hàng từ nhà máy. Sạc pin trước khi sử dụng. Để biết quy trình sạc, tham khảo phần "Sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin" (Trang 96) trong hướng dẫn này.

### Bật/tắt nguồn

Công tắc nguồn nằm ở mặt dưới của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin. Nhấn vào bên **I** của công tắc nguồn để bật nguồn, hoặc nhấn vào bên **O** để tắt nguồn.

► **Hình 3:** 1. Công tắc nguồn

### Sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin

#### Kiểm tra dung lượng còn lại của pin

1. Nhấn nút "STOP" (DỪNG).

Nắp đậy màn hình hiển thị sẽ mở ra.

► **Hình 4:** 1. Nút "STOP" (DỪNG) 2. Nắp đậy màn hình hiển thị 3. Bảng điều khiển

2. Bật công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.

3. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện. Bạn có thể kiểm tra dung lượng pin còn lại ở phía trên bên phải màn hình.

Main menu (Menu chính)

► **Hình5:** 1. Chỉ báo dung lượng pin còn lại

| Hiển thị trên màn hình LCD                                                        | Dung lượng pin còn lại |
|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------|
|  | 80 - 100%              |
|  | 60 - 80 %              |
|  | 20 - 60 %              |
|  | 0 - 20 %               |

Sạc pin

1. Bật công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.

**LƯU Ý:** Quá trình sạc chỉ được thực hiện khi công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được bật.

2. Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vào trạm sạc.

► **Hình6:** 1. Trạm sạc 2. LED (Đèn LED)

Khi bắt đầu sạc, đèn LED sẽ nhấp nháy màu xanh lá cây. Khi quá trình sạc hoàn tất, đèn LED sẽ tắt.

Những điều nên nắm bắt rõ trước khi sử dụng

Môi trường làm việc

Kiểm tra xem khu vực mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin cắt tới có tuân theo các mục sau đây hay không.

- Chiều cao cỏ từ 65 mm trở xuống.  
Nếu cỏ quá dài, hãy cắt bớt trước.
- Không có chướng ngại vật như đá, cành cây, hay dụng cụ.  
Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể làm văng ra hoặc vướng vào chướng ngại vật, dẫn đến tai nạn.
- Không có vũng nước.  
Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể cắt cỏ dưới trời mưa, nhưng cỏ ướt có xu hướng dính vào Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin, và nguy cơ máy bị trượt trên sườn dốc sẽ tăng.
- Không có tuyết tích tụ.  
Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể bị trượt và hoạt động không chính xác.

Trạm sạc

Trạm sạc sẽ sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và truyền các tín hiệu đến dây ranh giới và dây dẫn hướng.

- Kiểm tra để đảm bảo vị trí lắp đặt trạm sạc tuân theo các mục sau.
- Gần với nguồn điện.
  - Vị trí bằng phẳng.
  - Vị trí lắp đặt có độ dốc trong phạm vi  $\pm 5^\circ$  theo thước thủy.
  - Vị trí cần che chắn khỏi ánh nắng mặt trời.
  - Khi lắp đặt trạm sạc trực tiếp trên bãi cỏ, hãy cắt cỏ ngắn.
  - Có khoảng trống phía trước từ 3 m trở lên.

**CHÚ Ý:** Không uốn cong để trạm sạc.

Dây ranh giới

Dây ranh giới xác định khu vực mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ thực hiện công việc cắt cỏ.  
Lắp đặt dây ranh giới xung quanh ranh giới của khu vực mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ thực hiện công việc cắt cỏ.  
Để biết phương pháp lắp đặt, tham khảo chương “Lắp đặt Dây ranh giới” trong Hướng dẫn Thiết lập.

Dây dẫn hướng

Dây dẫn hướng cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trở về trạm sạc. Dây này cũng dẫn hướng cho máy cắt cỏ đến các khu vực mà máy cắt cỏ hoạt động ít thường xuyên hơn do các lý do địa hình, v.v...  
Để biết phương pháp lắp đặt, tham khảo chương “Lắp đặt Dây dẫn hướng” trong Hướng dẫn Thiết lập.

Chiếu sáng của đèn

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và trạm sạc sẽ cho biết các trạng thái khác nhau thông qua các kiểu chiếu sáng của đèn.  
► **Hình7:** 1. LED (Đèn LED) 2. Đèn chỉ báo trạm sạc

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin

| LED (Đèn LED)         | Trạng thái                                                                         |
|-----------------------|------------------------------------------------------------------------------------|
| Xanh lá cây/nhấp nháy | Đang sạc (Tắt khi hoàn tất sạc)                                                    |
| Trắng/nhấp nháy       | Đang hoạt động (Nhấp nháy trong thời gian chỉ định theo thiết đặt [LED (Đèn LED)]) |
| Đỏ/nhấp nháy          | Xảy ra lỗi                                                                         |
| Tắt                   | Chế độ chờ/Tắt nguồn hoặc khác với các mục trên                                    |

Trạm sạc

| Đèn chỉ báo trạm sạc | Trạng thái                                    |
|----------------------|-----------------------------------------------|
| Đỏ/sáng              | Xảy ra lỗi                                    |
| Đỏ/nhấp nháy         | Có bất thường trong kết nối của dây ranh giới |
| Xanh lá cây/sáng     | Dây ranh giới được kết nối đúng cách          |

CÁCH SỬ DỤNG

Các thao tác trên bảng điều khiển

Khi nhấn nút “STOP” (DỪNG), nắp đậy màn hình hiển thị sẽ mở ra và bạn có thể thao tác trên bảng điều khiển.

► **Hình8:** 1. Màn hình LCD 2. Các nút menu 3. Các phím thao tác 4. Các phím số 5. Nút “STOP” (DỪNG)

| Nút/Phím                                                                            | Chức năng                                                                                                          |
|-------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Các nút menu                                                                        |                                                                                                                    |
|  | Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc. Sau khi nhấn nút này, chọn phương pháp đưa về mong muốn. |
|  | Hiển thị [Main menu (Menu chính)].                                                                                 |
|  | Bắt đầu cắt. Sau khi nhấn nút này, hãy chọn phương pháp cắt mong muốn.                                             |

|                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |                                                                                                                                                                             |
|-------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Các phím thao tác | <br>  <br><br> | Chọn các mục trên màn hình. Mục được chọn sẽ được làm nổi bật (hiển thị đảo ngược màu trắng-đen).<br><br>Quay lại màn hình/thao tác trước đó.<br><br>Thực hiện mục đã chọn. |
| Các phím số       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | Nhập các chữ số. Chỉ có thể sử dụng khi cho phép nhập số.                                                                                                                   |

Chọn và thực hiện các mục trên màn hình LCD

Các thao tác trên màn hình LCD chủ yếu được thực hiện bằng Menu chính. Nhấn nút  để hiển thị Menu chính.

Main menu (Menu chính)

► **Hình9:** 1. Ngày 2. Thời gian 3. Dung lượng pin còn lại 4. Chiều cao cắt 5. Menu thiết đặt đang được chọn 6. Các biểu tượng menu thiết đặt

Các thao tác trong màn hình LCD sử dụng các phím thao tác và các phím số. Các nút/phím khả dụng sẽ khác nhau tùy theo các mục được hiển thị trên màn hình.

**Khi các mục lựa chọn được sắp xếp cạnh nhau**

Khi các mục được sắp xếp cạnh nhau, chọn bằng các phím /  và thực hiện bằng phím .

► **Hình10:** 1. Mục được chọn

**Khi các mục lựa chọn được sắp xếp theo chiều dọc**

Khi các mục được sắp xếp theo chiều dọc, chọn bằng các phím /  và thực hiện bằng phím .

► **Hình11:** 1. Mục được chọn

**Khi có các tùy chọn khả dụng khác**

Khi các dấu mũi tên tam giác xuất hiện bên cạnh mục được chọn, sẽ có các tùy chọn khả dụng khác. Chọn mục có (các) phím chỉ hướng (/ / / ) được biểu thị bởi các dấu mũi tên hình tam giác, và hoàn tất lựa chọn bằng phím .

► **Hình12**

**Khi nhập số**

Trên màn hình nhập mã PIN và đối với các mục lựa chọn cần nhập giá trị, hãy nhập bằng các phím  -  và hoàn tất việc nhập bằng phím .

► **Hình13**

**LƯU Ý:** Khi nhập một giá trị có hai chữ số trở lên, nhập theo thứ tự từ các chữ số trên (hoặc từ chữ số đầu tiên). Nếu bạn nhập sai, hãy nhập các số tùy ý vào tất cả các chữ số, sau đó nhập lại các số chính xác.

**Bắt đầu cắt**

**⚠CẢNH BÁO:** Đảm bảo tuân theo các mục sau đây khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đang hoạt động.

- Không để tay và chân của bạn ở dưới hoặc nhìn dưới khung máy.
- Giữ mặt và tay của bạn tránh xa bánh xe đang quay.
- Không để trẻ em hoặc thú cưng đi vào khu vực làm việc.

**CHÚ Ý:** Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin chỉ được dùng để cắt cỏ. Dọn sạch trước cỏ dại ra khỏi khu vực làm việc.

**CHÚ Ý:** Dọn sạch trước các vật thể như đá nhỏ, cành cây có thể cản trở hoạt động của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin ra khỏi khu vực làm việc.

**CHÚ Ý:** Không thể bắt đầu cắt cỏ nếu đèn chỉ báo trạm sạc tắt hoặc nếu đèn sáng hay nhấp nháy màu đỏ.

Có thể đã xảy ra lỗi trạm sạc hoặc hở mạch dây ranh giới. Kiểm tra các điểm sau.

- Bộ tiếp hợp AC có được kết nối với ổ cắm điện không?
- Cáp cabtyre có được kết nối chính xác với bộ tiếp hợp AC và trạm sạc không?
- Trạm sạc và dây ranh giới có được kết nối chính xác không?
- Có hở mạch ở dây ranh giới không?
- Các đầu nối và bộ ghép trên dây ranh giới có được kết nối chính xác không?

► **Hình14:** 1. Đèn chỉ báo trạm sạc

Các thiết đặt mặc định của nhà sản xuất được xác định như dưới đây. Để thay đổi thiết đặt mặc định, hãy tham khảo hướng dẫn về các mục thiết đặt chính được liệt kê trong phần “CÁC MENU THIẾT ĐẶT” (Trang 99).

| Các mục thiết đặt chính | Giá trị ban đầu                              |
|-------------------------|----------------------------------------------|
| Khu vực cắt cỏ          | Khu vực được thiết lập bởi thiết đặt ban đầu |
| Chiều cao cắt           | Đồng đều (60 mm)                             |
| Vượt quá ranh giới      | 32 cm                                        |
| Cắt xoắn ốc             | Bật                                          |

**Để bắt đầu cắt cỏ ngay**

Để bắt đầu cắt cỏ ngay, thực hiện thao tác bắt đầu cắt trên bảng điều khiển.

1. Nhấn nút “STOP” (DỪNG).

Nắp đậy màn hình hiển thị sẽ mở ra.

► **Hình15:** 1. Nút “STOP” (DỪNG) 2. Nắp đậy màn hình hiển thị 3. Bảng điều khiển

2. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.
3. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                                               | Chi tiết                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|--------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Cắt cỏ tự động)                           | Cắt bằng vận hành và sạc pin tự động. Khi dung lượng pin còn lại thấp, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động trở về trạm sạc và sạc. Khi quá trình sạc hoàn tất, thao tác cắt sẽ khởi động lại. Thao tác được thực hiện trong thời gian cắt cỏ theo lịch trình mà bạn đã cấu hình                                                                                                                                  |
| Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin)      | Cắt mà không sạc. Nếu dung lượng pin còn lại hết giữa chừng, máy sẽ dừng lại tại thời điểm đó. Bạn có thể chọn thời gian để cắt mà không cần sạc. (Until battery empty (Cho đến khi hết pin) / For 30 min (Trong 30 phút) / For 90 min (Trong 90 phút)) <ul style="list-style-type: none"><li>• Việc cắt theo lịch trình sẽ bị vô hiệu hóa trong tùy chọn này.</li><li>• Chọn tùy chọn này trong một khu vực phụ.</li></ul> |
| Deactivate schedules (Hủy kích hoạt lịch trình)        | Vô hiệu hóa việc cắt theo lịch trình và bắt đầu cắt ngay. Bạn có thể chọn khoảng thời gian để tắt lịch trình. (For 24 hours (Trong 24 giờ) / For 3 days (Trong 3 ngày))                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Mowing - With spiral cutting (Cắt cỏ - Có cắt xoắn ốc) | Bắt đầu cắt theo kiểu xoắn ốc từ vị trí bất kỳ. Chọn [Auto mowing (Cắt cỏ tự động)] trong khu vực chính và [Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin)] trong một khu vực phụ.                                                                                                                                                                                                                                       |

**LƯU Ý:** Khu vực chính là khu vực làm việc nơi trạm sạc được lắp đặt và Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể tự động trở về. Ngược lại, khu vực phụ là khu vực làm việc nơi không có đường đi đủ rộng cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trở về trạm sạc, và cần phải di chuyển Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bằng tay. Để biết thêm chi tiết, tham khảo “Menu Bắt đầu cắt” (Trang 100) trong hướng dẫn này.

4. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Bắt đầu cắt cỏ. Đèn LED nhấp nháy màu trắng trong quá trình vận hành.

**LƯU Ý:** Đèn LED sẽ nhấp nháy trong khoảng thời gian được đặt trước bằng thiết đặt [LED (Đèn LED)].

**CHÚ Ý:** Khi đóng nắp đậy màn hình hiển thị, hãy ấn nắp mạnh xuống cho đến khi có tiếng cách.

**Chỉ định ngày và thời gian để bắt đầu cắt**

Chỉ định ngày và thời gian để thực hiện cắt từ mục thiết đặt sau đây, và đặt Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sang trạng thái chờ.

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)] > [Schedule (Lịch trình)]

Để biết về cách thiết đặt chi tiết, vui lòng tham khảo phần “Menu Bắt đầu cắt” (Trang 102).

**Dừng cắt**

Có hai cách để dừng cắt như sau.

**Dừng cắt cỏ và ở nguyên vị trí (Tạm dừng)**

Khi nhấn nút “STOP” (DỪNG) trong khi vận hành, nắp đậy màn hình hiển thị sẽ mở ra và việc cắt được tạm dừng.

► **Hình16:** 1. Nút “STOP” (DỪNG) 2. Nắp đậy màn hình hiển thị

**Dừng cắt cỏ và trở về trạm sạc (Kết thúc)**

1. Nhấn nút “STOP” (DỪNG) trong khi vận hành, sau đó nhấn nút  trên bảng điều khiển.

► **Hình17:** 1. Nút “STOP” (DỪNG) 2. Nắp đậy màn hình hiển thị 3. Bảng điều khiển

2. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                                                   | Chi tiết                                                                                                                              |
|------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stay at charging station (Ở lại trạm sạc)                  | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về và ở lại trạm sạc.                                                                        |
| Schedule restart time (Thời gian khởi động lại lịch trình) | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc một lần, sau đó khởi động lại quá trình cắt sau khoảng thời gian được thiết đặt. |
| Restart on schedule (Khởi động lại theo lịch trình)        | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, sau đó bắt đầu cắt cỏ vào ngày và thời gian được lên lịch.                      |

3. Đóng nắp đầy màn hình hiển thị.

**CHÚ Ý:** Khi đóng nắp đầy màn hình hiển thị, hãy ấn nắp mạnh xuống cho đến khi có tiếng cách.

## CÁC MENU THIẾT ĐẶT

Vận hành ba nút menu và bàn phím trên bảng điều khiển để thiết đặt Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin phù hợp với ứng dụng và mục đích. Chương này giới thiệu nội dung thiết đặt trong sáu menu và các menu phụ của chúng.

Màn hình menu trên cùng xuất hiện sau khi bật nguồn (trừ trường hợp khởi động lần đầu tiên)  
► Hình18

| Nút                                                                                 | Tên menu                      |                                              | Các mục có thể thiết đặt bằng các menu phụ                                                                                 | Trang tham khảo |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------|----------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------|
|    | Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ) |                                              | Cắt bằng vận hành và sạc pin tự động.                                                                                      | 100             |
|                                                                                     |                               |                                              | Cắt không cần sạc pin tự động.                                                                                             | 100             |
|                                                                                     |                               |                                              | Bắt đầu cắt tự động vào thời điểm mong muốn. (Tạm hoãn cắt theo lịch trình.)                                               | 100             |
|                                                                                     |                               |                                              | Cắt theo kiểu xoắn ốc.                                                                                                     | 101             |
|    | Park (Đỗ)                     |                                              | Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc.                                                                  | 101             |
|                                                                                     |                               |                                              | Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy vào thời gian đã lên lịch.    | 101             |
|                                                                                     |                               |                                              | Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy theo lịch trình đã đặt trước. | 101             |
|  | Main menu (Menu chính)        | Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)         | Thay đổi và đăng ký khu vực cắt cỏ.                                                                                        | 102             |
|                                                                                     |                               |                                              | Lên lịch trình cắt cỏ.                                                                                                     | 102             |
|                                                                                     |                               |                                              | Xác định chiều cao cắt.                                                                                                    | 102             |
|                                                                                     |                               | Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng) | Thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm tín hiệu dây dẫn hướng.                                                      | 103             |
|                                                                                     |                               |                                              | Cắt cỏ gần ranh giới.                                                                                                      | 103             |
|                                                                                     |                               |                                              | Đặt khoảng cách di chuyển đến điểm bắt đầu cắt.                                                                            | 104             |
|                                                                                     |                               |                                              | Chọn cách khởi hành từ trạm sạc.                                                                                           | 104             |
|                                                                                     |                               |                                              | Điều chỉnh góc khởi hành từ trạm sạc.                                                                                      | 104             |
|                                                                                     |                               |                                              | Điều chỉnh chiều rộng điều hướng độ lệch.                                                                                  | 105             |
|                                                                                     |                               |                                              | Cắt cỏ chưa được cắt.                                                                                                      | 106             |
|                                                                                     |                               | Security (Bảo mật)                           | Đặt thời gian phát âm thanh cảnh báo.                                                                                      | 106             |
|                                                                                     |                               |                                              | Thay đổi mã PIN.                                                                                                           | 106             |
|                                                                                     |                               |                                              | Ngăn nhiễu tín hiệu dây.                                                                                                   | 106             |
|                                                                                     |                               |                                              | Bảo vệ Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khỏi trộm cắp.                                                                  | 107             |
|                                                                                     |                               | Others (Khác)                                | Lưu/tải tùy chọn người dùng.                                                                                               | 107             |
|                                                                                     |                               |                                              | Thay đổi thiết đặt ngày và thời gian.                                                                                      | 107             |
|                                                                                     |                               |                                              | Thay đổi ngôn ngữ hiển thị.                                                                                                | 107             |
|                                                                                     |                               |                                              | Đặt lại tùy chọn người dùng.                                                                                               | 108             |
|                                                                                     |                               |                                              | Xem thông tin sản phẩm.                                                                                                    | 108             |
|                                                                                     |                               |                                              | Quản lý thời gian bật/tắt đèn LED.                                                                                         | 108             |
|                                                                                     |                               |                                              | Kiểm tra chi tiết lỗi vận hành.                                                                                            | 108             |



# Menu Bắt đầu cắt

**⚠ THẬN TRỌNG:** Khi khởi động Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lần đầu sau khi lắp đặt dây trong khu vực làm việc để chuẩn bị trước, hãy đảm bảo để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành một lần từ trạng thái được gắn với trạm sạc.

Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành từ trạm sạc, máy sẽ lưu từ trường trong bộ nhớ và thực hiện điều khiển tự động để hoạt động gắn máy vào trạm sạc được tiến hành trơn tru. Nếu không thực hiện công việc này, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể không thực hiện chính xác việc gắn vào trạm sạc khi quay về, hoặc có thể không hoạt động bình thường.

Chọn và thực hiện một trong hai cách sau để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành từ trạm sạc.

- Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được sạc đầy vào trạm sạc trong thời gian vận hành đã lên lịch trước (hoặc bất kỳ lúc nào khi sử dụng menu phụ [Deactivate schedules (Hủy kích hoạt lịch trình)]), sau đó đưa ra chỉ dẫn khởi động bằng menu [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)]. Để biết thông tin chi tiết, tham khảo “Menu Bắt đầu cắt” (Trang 100).
- Đăng ký tạm thời cách khởi hành trong menu phụ [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)] của menu [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)], sau đó thực hiện điều hướng thử nghiệm. Để biết thông tin chi tiết, tham khảo “Chọn cách khởi hành từ trạm sạc” (Trang 104).

## Thực hiện cắt bằng vận hành và sạc pin tự động

[Menu trên cùng] > [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)] > [Auto mowing (Cắt cỏ tự động)]

Bãi cỏ của khu vực chính được bao quanh bằng dây ranh giới sẽ được cắt tự động. Khi chọn menu này, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động điều khiển theo nội dung được thiết lập ở từng menu. Ngay cả khi dung lượng pin còn lại thấp, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vẫn có thể tự động lặp lại quá trình sạc và tiếp tục cắt cỏ gọn gàng trong khu vực.

### Về khu vực chính

Đây là khu vực cắt cỏ có đặt trạm sạc trong ranh giới. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tiếp tục điều hướng ngẫu nhiên và cắt cỏ trong khu vực này, đồng thời lặp lại việc quay về và khởi hành với mốc giữa là trạm sạc.

► **Hình19:** 1. Khu vực chính 2. Trạm sạc 3. Dây ranh giới

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

► **Hình20**

2. Chọn [Auto mowing (Cắt cỏ tự động)].

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to start mowing. (Đóng nắp hiển thị để bắt đầu cắt cỏ.)] sẽ xuất hiện.

3. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ bắt đầu cắt.

### Cắt cỏ không cần sạc tự động

[Menu trên cùng] > [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)] > [Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin)]

Bãi cỏ của khu vực phụ được thiết lập riêng biệt với khu vực chính được cắt tự động. Vì không có đường đi ra vào khu vực chính, nên không thể sạc tự động trong khu vực phụ, nhưng việc vận hành tự động vẫn có thể tiếp tục trong thời gian đặt trước hoặc cho đến khi hết dung lượng pin còn lại. Thiết đặt này cũng có thể được sử dụng trong khu vực chính để thực hiện công việc cắt cỏ chỉ trong thời gian được chọn khi máy quay về trạm sạc và không cần sạc.

### Về khu vực phụ

Đây là một khu vực cắt riêng biệt được bao quanh bởi dây ranh giới nhưng không có đường đi đủ rộng để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đi qua khu vực chính. Máy sẽ tự động thực hiện cắt cỏ trong khi dò các tín hiệu dây, nhưng không thể tự động quay về trạm sạc.

► **Hình21:** 1. Khu vực chính 2. Trạm sạc 3. Dây ranh giới 4. Đường đi 5. Khu vực phụ

**CHÚ Ý:** Để vận hành Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin ở khu vực phụ, hãy di chuyển Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin từ khu vực chính đến khu vực phụ trước bằng tay.

**CHÚ Ý:** Để sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đang làm việc trong một khu vực phụ, hãy tạm dừng Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và tắt nguồn, sau đó mang máy đến khu vực chính. Sau khi di chuyển Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin, bật lại nguồn điện và kết nối thủ công máy với trạm sạc được lắp đặt.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

2. Chọn [Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

3. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                                  | Chi tiết                                            |
|-------------------------------------------|-----------------------------------------------------|
| Until battery empty (Cho đến khi hết pin) | Tự động cắt cho đến khi dung lượng pin còn lại hết. |
| For 30 min (Trong 30 phút)                | Tự động cắt trong 30 phút.                          |
| For 90 min (Trong 90 phút)                | Tự động cắt trong 90 phút.                          |

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to start mowing. (Đóng nắp hiển thị để bắt đầu cắt cỏ.)] sẽ xuất hiện.

4. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ bắt đầu cắt.

**LƯU Ý:** Khi [Until battery empty (Cho đến khi hết pin)] được thực hiện, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ dừng lại ở điểm mà dung lượng pin còn lại hết. Để sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin, hãy kết nối thủ công máy với trạm sạc trong khu vực chính.

## Bắt đầu cắt cỏ tự động vào thời điểm mong muốn (Đang tạm hoãn cắt theo lịch trình)

[Menu trên cùng] > [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)] > [Deactivate schedules (Hủy kích hoạt lịch trình)]

Bạn có thể tạm hoãn công việc cắt theo lịch trình đã đặt trước trong một khoảng thời gian nhất định, và để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động vận hành vào thời điểm cần thiết hoặc thuận tiện. Bình thường, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ thực hiện cắt và dừng cắt theo lịch định đặt trước, nhưng việc chọn menu này sẽ cho phép bạn vận hành Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động kể cả ngoài thời gian đã lên lịch.

**LƯU Ý:** Sau khi hết khoảng thời gian đã đặt, lịch trình bạn đã đăng ký trước sẽ được kích hoạt lại, và Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ bắt đầu lại công việc theo lịch trình đã đặt trước.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

2. Chọn [Deactivate schedules (Hủy kích hoạt lịch trình)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

3. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                    | Chi tiết                                                                                      |
|-----------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|
| For 24 hours (Trong 24 giờ) | Tạm hoãn công việc cắt đã được lên lịch của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trong 24 giờ. |
| For 3 days (Trong 3 ngày)   | Tạm hoãn công việc cắt đã được lên lịch của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trong 3 ngày. |

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to start mowing. (Đóng nắp hiển thị để bắt đầu cắt cỏ.)] sẽ xuất hiện.

4. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ bắt đầu cắt.

**LƯU Ý:** Để dừng công việc cắt trong khoảng thời gian đã đặt, hãy vận hành Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bằng tay, chẳng hạn như nhấn nút “STOP” (DỪNG) trên Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin, hoặc sử dụng menu [Park (Đỗ)], v.v...



## Cắt theo kiểu xoắn ốc

[Menu trên cùng] > [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)] > [Mowing - With spiral cutting (Cắt cỏ - Có cắt xoắn ốc)]

Công việc cắt bắt đầu theo kiểu xoắn ốc từ một điểm cần quan tâm trong khu vực, chẳng hạn như nơi cỏ dày đặc hoặc nơi có chiều cao cỏ không đều do cỏ không được cắt, v.v... Sau khi điều hướng theo kiểu xoắn ốc để cắt cỏ chuyên sâu ở một vị trí cụ thể, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ chuyển sang điều hướng bình thường và tiếp tục cắt toàn bộ khu vực.

### Đường đi thông thường và đường đi xoắn ốc

Bình thường, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động tính toán đường đi và di chuyển ngẫu nhiên theo các đường thẳng trong khu vực để đạt được kết quả bãi cỏ đồng đều. Tuy nhiên, bạn có thể ưu tiên và cho máy cắt chuyên sâu một khu vực mục tiêu cần quan tâm để đạt kết quả cắt tốt bằng cách bắt đầu cắt xoắn ốc từ một vị trí cụ thể, chẳng hạn như nơi cỏ dày, còn sót cỏ chưa cắt, hoặc nơi mà cỏ mọc nhanh hơn những nơi khác.

► **Hình22:** 1. Đường đi bình thường 2. Đường đi xoắn ốc

1. Tắt công tắc nguồn và đặt Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vào vị trí để bắt đầu cắt xoắn ốc. Sau đó bật công tắc nguồn.

2. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Mowing - With spiral cutting (Cắt cỏ - Có cắt xoắn ốc)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

4. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                                          | Chi tiết                                                                                                                      |
|---------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (Cắt cỏ tự động)                      | Thực hiện cắt xoắn ốc trong khu vực chính, sau khi hoàn thành thì tiếp tục cắt bằng vận hành và sạc pin tự động.              |
| Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin) | Thực hiện cắt xoắn ốc, sau khi hoàn thành thì tiếp tục cắt tự động trong khoảng thời gian được chỉ định mà không sạc tự động. |

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to start mowing. (Đóng nắp hiển thị để bắt đầu cắt cỏ.)] sẽ xuất hiện.

5. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ bắt đầu cắt.

## Các tùy chọn quay về

**LƯU Ý:** Nên thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng về "0" (không), nếu bạn không lắp đặt các dây dẫn hướng trong khu vực làm việc. Điều này giúp Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc nhanh chóng. Để biết thông tin chi tiết, tham khảo "Thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng" (Trang 103).

## Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc

[Menu trên cùng] > [Park (Đỗ)] > [Stay at charging station (Ở lại trạm sạc)]

Công việc cắt cỏ được dừng lại và Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được đưa trở về trạm sạc.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

► **Hình23**

2. Chọn [Stay at charging station (Ở lại trạm sạc)].

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to return to the charging station. (Đóng nắp hiển thị để trở lại trạm sạc.)] sẽ xuất hiện.

3. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc.

## Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy vào thời gian đã lên lịch

[Menu trên cùng] > [Park (Đỗ)] > [Schedule restart time (Thời gian khởi động lại lịch trình)]

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc, sau đó khởi động lại hoạt động sau thời gian được chỉ định.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

2. Chọn [Schedule restart time (Thời gian khởi động lại lịch trình)].

Màn hình nhập xuất hiện.

3. Sử dụng bàn phím và nhập thời gian mong muốn.

► **Hình24**

**LƯU Ý:** Bạn có thể nhập thời gian để khởi động lại từ 0 đến 99 giờ. Thiết đặt ban đầu là 3 giờ.

4. Nhấn phím  để xác nhận nội dung nhập.

Thông báo [Close the display cover to return to the charging station. (Đóng nắp hiển thị để trở lại trạm sạc.)] sẽ xuất hiện.

5. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc.

## Đưa Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc, và khởi động lại hoạt động của máy theo lịch trình đã đặt trước

[Menu trên cùng] > [Park (Đỗ)] > [Restart on schedule (Khởi động lại theo lịch trình)]

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc, sau đó khởi động lại hoạt động theo lịch trình cắt đã đặt trước. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc và tiếp tục chờ, sau đó tự động khởi hành từ trạm sạc theo lịch trình cắt đã đặt trước tiếp theo.

**LƯU Ý:** Nếu Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không được sạc đủ, máy sẽ không bắt đầu cắt ngay cả khi đến lịch trình cắt đã đặt trước. Công việc cắt cỏ sẽ khởi động lại khi quá trình sạc hoàn tất.

**LƯU Ý:** Không thể tạo, thay đổi, hoặc xóa lịch trình hiển thị trên màn hình khỏi menu này. Để điều chỉnh lịch trình, chọn [Schedule (Lịch trình)] trong menu [Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)] và thiết đặt lại.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

Menu phụ sẽ xuất hiện. Lịch trình cắt được hiển thị bên cạnh [Restart on schedule (Khởi động lại theo lịch trình)]. Ngày và thời gian được hiển thị là lịch trình khởi động lại đã đặt trước tiếp theo sau khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin quay về trạm sạc.

2. Chọn [Restart on schedule (Khởi động lại theo lịch trình)].

Xác nhận lịch trình bắt đầu được hiển thị và tiếp tục thiết đặt.

► **Hình25:** 1. Lịch trình khởi động lại đã đặt trước tiếp theo

Nhấn phím , thông báo [Close the display cover to return to the charging station. (Đóng nắp hiển thị để trở lại trạm sạc.)] sẽ xuất hiện.

3. Đóng nắp đậy màn hình hiển thị.

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ quay về trạm sạc.

Các tùy chọn cắt

Thay đổi và đăng ký khu vực cắt cỏ

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)] > [Mowing area (Khu vực cắt cỏ)]

Tùy chọn này được sử dụng để thay đổi kích thước khu vực cắt cỏ đã đăng ký khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được khởi động lần đầu tiên, hoặc để đăng ký kích thước của khu vực cắt cỏ mới. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tìm ra quy trình cắt cỏ tối ưu và cắt cỏ hiệu quả dựa trên thông tin về khu vực cắt cỏ được thiết đặt tại đây.

**CHÚ Ý: Thiết đặt khu vực cắt cỏ thích hợp.** Nếu giá trị thiết đặt sai lệch nhiều so với khu vực thực tế, một số vị trí có thể sẽ không được cắt cỏ, v.v...

- 1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
- 2. Chọn  hiển thị trên màn hình. **Hình26**

Menu phụ sẽ xuất hiện.

- 3. Chọn [Mowing area (Khu vực cắt cỏ)]. **Hình27**
- 4. Sử dụng bàn phím và chọn phạm vi kích thước của khu vực cắt cỏ. **Hình28: 1.** Dấu mũi tên hình tam giác

**LƯU Ý:** Khi các dấu mũi tên hình tam giác được hiển thị bên cạnh tùy chọn, hãy nhấn các phím     để chuyển đổi hiển thị tùy chọn. Khi tùy chọn mong muốn xuất hiện, nhấn phím  để xác nhận lựa chọn.

- 5. Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất thiết đặt. Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

Đặt lịch trình cắt

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)] > [Schedule (Lịch trình)]

Đặt lịch trình cắt cỏ trước cho một tuần để thực hiện cắt cỏ phù hợp với thời tiết và sinh hoạt. Một kế hoạch làm việc phù hợp cũng giúp ổn định tần suất cắt cỏ và duy trì bãi cỏ ở tình trạng tốt trong thời gian dài hơn.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Lên lịch trình làm việc hàng ngày và hàng tuần trong các giờ đóng cửa và không có người giám sát. Chuẩn bị lịch trình để tránh nguy cơ gặp phải các động vật hoạt động về đêm. Ai đó ở gần hoặc động vật hoang dã có thể bị tổn hại bởi các hoạt động cắt cỏ.

**LƯU Ý:** Tìm ra lịch trình cân đối để tránh tình trạng cắt cỏ quá mức gây ra những khu vực cỏ trở trụi. Thay đổi thời gian cắt cỏ kéo dài thành những khung thời gian theo lịch trình để giúp các khu vực bị cắt quá mức được nghỉ.

- 1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
  - 2. Chọn  hiển thị trên màn hình. Menu phụ sẽ xuất hiện.
  - 3. Chọn [Schedule (Lịch trình)]. Màn hình thiết đặt lịch trình hàng tuần sẽ xuất hiện.
  - 4. Sử dụng bàn phím để chọn ngày muốn đặt lịch trình. Nhấn các phím   để làm nổi bật ngày mong muốn, sau đó nhấn phím .
- Bạn có thể chọn nhiều ngày cùng lúc. (Các) ngày đã chọn sẽ được gạch chân bên dưới. **Hình29: 1.** Thể hiện lựa chọn ngày **2.** Khoảng thời gian được lên lịch cho công việc cắt cỏ **3.** Khoảng thời gian không được lên lịch cho công việc cắt cỏ

**LƯU Ý:** Khi chọn ngày và thiết đặt lịch trình thời gian chi tiết, lịch làm việc đã đăng ký cho mỗi ngày sẽ được hiển thị. Khoảng thời gian không có lịch trình được thể hiện bằng màu trắng.

- 5. Chọn [Time schedule (Thời gian biểu)]. Màn hình thiết đặt lịch trình thời gian xuất hiện.
- 6. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                        | Chi tiết                                                                                                                                                                                                                                   |
|---------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours (Làm việc 24 giờ) | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ hoạt động cả ngày. Khi tùy chọn này được chọn, dấu tích sẽ xuất hiện trong hộp kiểm [Schedule 1: (Lịch trình 1:)] và [00:00] - [24:00] được hiển thị.                                               |
| Park 24 hours (Đỗ 24 giờ)       | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ không hoạt động cả ngày. Khi tùy chọn này được chọn, dấu tích được xóa khỏi các hộp kiểm [Schedule 1: (Lịch trình 1:)] và [Schedule 2: (Lịch trình 2:)], thời gian [00:00] - [00:00] được hiển thị. |
| Schedule 1: (Lịch trình 1:)     | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ hoạt động trong thời gian được thiết đặt.                                                                                                                                                           |
| Schedule 2: (Lịch trình 2:)     | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ hoạt động trong thời gian được thiết đặt.                                                                                                                                                           |

Hình30

Thiết đặt lịch trình

- (1) Sử dụng bàn phím và đánh dấu tích vào hộp kiểm của tùy chọn lịch trình muốn thiết đặt.
- (2) Sử dụng các phím     để làm nổi bật trường nhập cho giờ hoặc phút muốn thiết đặt.
- (3) Sử dụng bàn phím và nhập thời gian.
- (4) Lặp lại bước 2 và 3 để nhập tất cả các trường nhập cho giờ và phút.

**CHÚ Ý: Để một tùy chọn thiết đặt lịch trình khả dụng, hãy đảm bảo đánh dấu tích vào hộp kiểm.**

**CHÚ Ý: Thời gian đã nhập vào [Schedule 1: (Lịch trình 1:)] và [Schedule 2: (Lịch trình 2:)] không thể trùng nhau.**

- 7. Chọn [Verify (Xác minh)]. Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

Thời gian hoạt động đề xuất dành cho khu vực cắt cỏ được chọn

Bảng này thể hiện thời gian hoạt động chuẩn được đề xuất cho các kích thước khu vực cắt cỏ. Thiết kế lịch trình hàng ngày và hàng tuần của riêng bạn theo nhu cầu.

| Kích thước khu vực cắt cỏ (m <sup>2</sup> ) | Số ngày làm việc hàng tuần (ngày) | Số giờ làm việc hàng ngày (giờ) | Ví dụ khung thời gian |
|---------------------------------------------|-----------------------------------|---------------------------------|-----------------------|
| 500                                         | 5                                 | 5                               | 07:00 - 12:00         |
|                                             | 7                                 | 3,5                             | 07:00 - 10:30         |
| 750                                         | 5                                 | 7,5                             | 07:00 - 14:30         |
|                                             | 7                                 | 5,5                             | 07:00 - 12:30         |
| 1.000                                       | 5                                 | 10                              | 07:00 - 17:00         |
|                                             | 7                                 | 7                               | 07:00 - 14:00         |
| 1.500                                       | 5                                 | 14,5                            | 07:00 - 21:30         |
|                                             | 7                                 | 10,5                            | 07:00 - 17:30         |
| 2.000                                       | 5                                 | 19,5                            | 04:00 - 23:30         |
|                                             | 7                                 | 14                              | 07:00 - 21:00         |
| 2.500                                       | 6                                 | 20                              | 03:00 - 23:00         |
|                                             | 7                                 | 17,5                            | 05:00 - 22:30         |
| 3.000                                       | 7                                 | 21                              | 02:00 - 23:00         |
|                                             | 7                                 | 24                              | 00:00 - 24:00         |

Xác định chiều cao cắt

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Mowing preferences (Tùy chọn cắt cỏ)] > [Cutting height (Chiều cao cắt)]

Thiết đặt chiều cao cắt bằng tay hoặc sử dụng chức năng tự động. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động điều chỉnh chiều cao lưỡi cắt theo chiều cao cỏ đã thiết đặt.

**CHÚ Ý: Cắt tất cả cỏ dài đến ngắn lại trong một lần cắt có thể làm cho cỏ chết, hoặc cỏ đã cắt có thể bị kẹt bên trong Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.**

**LƯU Ý:** Không cố cắt tất cả cọng cỏ dài trong một lần cắt. Thay vào đó, hãy cắt cỏ theo từng bước, để cách một hoặc hai ngày giữa các lần cắt, cho đến khi cỏ ngắn đồng đều. Chiều cao cỏ được cắt trong mỗi lần cắt sẽ không quá 5 mm. Có thể giảm thiệt hại và tổn hại trên bãi cỏ để duy trì kết quả bãi cỏ đẹp mắt bằng cách thiết đặt chiều cao cỏ và tần suất cắt thích hợp.

**LƯU Ý:** Giá trị thiết đặt chiều cao cắt tối đa cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin là 60 mm. Nếu chiều cao cỏ khi bắt đầu cắt vượt quá giá trị tối đa này, hãy cắt phần cỏ vượt quá đó bằng Máy Cắt Cỏ Dây Cầm Tay Makita hoặc máy khác trước khi sử dụng Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.

#### ► Hình31

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Cutting height (Chiều cao cắt)].

Màn hình chọn menu sẽ xuất hiện.

4. Chọn menu mong muốn.

| Menu                                               | Chi tiết                                                                                                                                              |
|----------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Manual (consistent) (Sổ tay hướng dẫn (nhất quán)) | Thiết đặt chiều cao cắt nhất quán.                                                                                                                    |
| Auto (Tự động)                                     | Bằng cách nhập chiều cao cỏ khi bắt đầu và kết thúc cắt, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động điều chỉnh chiều cao lưỡi cắt theo từng bước. |

Màn hình nhập chiều cao cắt sẽ xuất hiện.

5. Sử dụng các phím     để điều chỉnh chiều cao cắt.

Khi chiều cao mong muốn hiển thị trên màn hình, nhấn phím  để xác nhận thiết đặt. Khi có nhiều trường nhập, chọn tất cả các giá trị, sau đó nhấn phím .

**Màn hình nhập menu [Manual (consistent) (Sổ tay hướng dẫn (nhất quán))]**

#### ► Hình32

**Màn hình nhập menu [Auto (Tự động)]**

► **Hình33:** 1. Chiều cao cỏ khi bắt đầu 2. Chiều cao cỏ mục tiêu

6. Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất thiết đặt.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Tùy chọn điều hướng

**⚠ THẬN TRỌNG:** Khi khởi động Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lần đầu sau khi lắp đặt dây trong khu vực làm việc để chuẩn bị trước, hãy đảm bảo để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành một lần từ trạng thái được gắn với trạm sạc.

Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành từ trạm sạc, máy sẽ lưu từ trường trong bộ nhớ và thực hiện điều khiển tự động để hoạt động gắn máy vào trạm sạc được tiến hành trơn tru. Nếu không thực hiện công việc này, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể không thực hiện chính xác việc gắn vào trạm sạc khi quay về, hoặc có thể không hoạt động bình thường.

Chọn và thực hiện một trong hai cách sau để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tự động khởi hành từ trạm sạc.

- Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được sạc đầy vào trạm sạc trong thời gian vận hành đã lên lịch trước (hoặc bất kỳ lúc nào khi sử dụng menu phụ [Deactivate schedules (Hủy kích hoạt lịch trình)]), sau đó đưa ra chỉ dẫn khởi động bằng menu [Start mowing (Bắt đầu cắt cỏ)]. Để biết thông tin chi tiết, tham khảo “Menu Bắt đầu cắt” (Trang 100).
- Đăng ký tạm thời cách khởi hành trong menu phụ [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)] của menu [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)], sau đó thực hiện điều hướng thử nghiệm. Để biết thông tin chi tiết, tham khảo “Chọn cách khởi hành từ trạm sạc” (Trang 104).

## Thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Active search period for guide wire (Thời gian tìm kiếm tích cực đối với dây dẫn hướng)]

Đặt khoảng thời gian mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin thực hiện tìm kiếm tín hiệu điều khiển từ dây dẫn hướng.

**LƯU Ý:** Khi quay về trạm sạc, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ dò tín hiệu được truyền từ dây dẫn hướng, và dựa theo tín hiệu đó để tìm ra đường đi hiệu quả quay về trạm sạc.

**LƯU Ý:** Nếu không thể dò tín hiệu từ dây dẫn hướng trong khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ chuyển sang tìm kiếm trên phạm vi rộng, bao gồm tín hiệu từ dây ranh giới, và quay về trạm sạc theo tín hiệu điều khiển dò được.

**LƯU Ý:** Nên thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng về “0” (không), nếu bạn không lắp đặt các dây dẫn hướng trong khu vực làm việc.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Active search period for guide wire (Thời gian tìm kiếm tích cực đối với dây dẫn hướng)].

#### ► Hình34

Màn hình nhập xuất hiện.

4. Sử dụng bàn phím và nhập khoảng thời gian tìm kiếm mong muốn.

#### ► Hình35

**LƯU Ý:** Bạn có thể nhập khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm từ 0 đến 10 phút. Thiết đặt ban đầu là 10 phút. Nếu nhập một giá trị vượt quá phạm vi thiết đặt, giá trị đó sẽ tự động được thay thế bằng giá trị tối đa.

5. Nhấn phím  để xác nhận nội dung nhập.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Cắt cỏ gần ranh giới

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Boundary overreach (Vượt quá ranh giới)]

Điều chỉnh khoảng cách vượt quá dây ranh giới cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin để máy cắt gọn cỏ ở gần ranh giới.

## Cách di chuyển của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin gần ranh giới

Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đến gần dây ranh giới được lắp đặt quanh khu vực cắt cỏ, nó sẽ phát hiện tín hiệu từ dây và chuẩn bị để đổi hướng. Khi thiết đặt khoảng cách vượt quá ranh giới, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ cắt cỏ đến một khoảng cách nhất định bên ngoài dây ranh giới, sau đó trở lại bên trong dây, tự động đổi hướng và tiếp tục cắt. Bằng cách thiết đặt khoảng cách vượt quá ranh giới phù hợp, bạn có thể đạt được kết quả bãi cỏ đẹp mà không để lại cỏ chưa cắt ở gần ranh giới.

► **Hình36:** 1. Dây ranh giới 2. Vượt quá ranh giới 3. Tín hiệu dây 4. Đường dẫn cắt

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Boundary overreach (Vượt quá ranh giới)].

Màn hình nhập xuất hiện.

4. Sử dụng bàn phím và nhập khoảng cách mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ vượt quá dây ranh giới.

#### ► Hình37



**LƯU Ý:** Bạn có thể nhập khoảng cách vượt quá từ 20 đến 50 cm.

**LƯU Ý:** Nếu nhập một giá trị nhỏ hơn phạm vi thiết đặt, thông báo [Invalid input. (Nhập không hợp lệ.)] sẽ xuất hiện. Chọn [OK] rồi nhấn phím . Màn hình nhập sẽ xuất hiện lại.

**LƯU Ý:** Nếu nhập một giá trị vượt quá phạm vi thiết đặt, giá trị đó sẽ tự động được thay thế bằng giá trị tối đa.

5. Nhấn phím để xác nhận nội dung nhập.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Thiết đặt khoảng cách di chuyển đến điểm bắt đầu cắt

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Departure position (Vị trí khởi động)]

Thiết đặt khoảng cách di chuyển đến khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bắt đầu cắt sau khi máy khởi hành từ trạm sạc. Ban đầu, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ di chuyển ra khỏi trạm sạc mà không cắt cỏ, sau khi di chuyển một khoảng cách đã thiết đặt tại đây thì máy sẽ bắt đầu cắt cỏ.

## Tại sao cần phải di chuyển đến điểm bắt đầu cắt?

Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc, máy sẽ không bắt đầu cắt ngay mà sẽ di chuyển một khoảng cách nhất định từ trạm rồi mới bắt đầu cắt. Điều này là do việc thiết đặt vị trí bắt đầu công việc cách xa một chút sẽ giúp tránh việc các đường cắt chồng chéo hoặc sai lệch, đồng thời giúp tiếp cận hiệu quả hơn các khu vực khó tiếp cận.

► **Hình38:** 1. Trạm sạc 2. Vị trí bắt đầu công việc 3. Khoảng cách di chuyển

1. Nhấn nút trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Departure position (Vị trí khởi động)].

Màn hình nhập xuất hiện.

4. Sử dụng bàn phím và nhập khoảng cách mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ di chuyển trước khi bắt đầu cắt.

► **Hình39**

**LƯU Ý:** Bạn có thể nhập vị trí khởi hành từ 80 đến 300 cm.

**LƯU Ý:** Nếu nhập một giá trị nhỏ hơn phạm vi thiết đặt, thông báo [Invalid input. (Nhập không hợp lệ.)] sẽ xuất hiện. Chọn [OK] rồi nhấn phím . Màn hình nhập sẽ xuất hiện lại.

**LƯU Ý:** Nếu nhập một giá trị vượt quá phạm vi thiết đặt, giá trị đó sẽ tự động được thay thế bằng giá trị tối đa.

5. Nhấn phím để xác nhận nội dung nhập.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Chọn cách khởi hành từ trạm sạc

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)]

Thiết đặt cách Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc và bắt đầu cắt cỏ. Bạn có thể đăng ký và điều chỉnh mức độ ưu tiên thực hiện cho tối đa năm cách khởi hành khác nhau, bao gồm loại tín hiệu dây cần tuân theo và khoảng cách di chuyển đến các điểm khởi hành của máy cắt cỏ khi khởi hành từ trạm.

## Khéo léo kết hợp nhiều điểm khởi hành của máy cắt cỏ

Ngoài việc bắt đầu cắt bằng cách khởi hành trực tiếp từ trạm sạc, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin cũng có thể di chuyển ra xa trạm sạc theo dây ranh giới hoặc dây dẫn hướng một khoảng cách nhất định, sau đó bắt đầu làm việc từ điểm đó. Bằng cách kết hợp nhiều cách khởi hành phù hợp với hình dạng và bố trí của khu vực làm việc, bạn có thể tránh việc các đường cắt chồng chéo hoặc sai lệch, đi thẳng đến các khu vực khó tiếp cận với điều hướng thông thường và có thể đạt được kết quả bãi cỏ đồng đều trên toàn bộ khu vực.

► **Hình40:** 1. Trạm sạc 2. Dây ranh giới 3. Dây dẫn hướng 4. Điểm khởi động của máy cắt cỏ

## CHÚ Ý: Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vào trạm sạc trước khi thiết đặt cách khởi hành.

1. Nhấn nút trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)].

Màn hình chọn menu sẽ xuất hiện.

4. Chọn số tương ứng với cấu hình để đăng ký cách khởi hành.

► **Hình41:** 1. Đi sang bên trái theo dây ranh giới 2. Đi sang bên phải theo dây ranh giới 3. Đi theo dây dẫn hướng 1 4. Đi theo dây dẫn hướng 2

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

5. Sử dụng bàn phím và nhập các điều kiện mong muốn vào các trường định dạng tùy chọn được hiển thị trên màn hình.

| Tùy chọn                                | Chi tiết                                                                                                                                                                                                                             |
|-----------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace: (Dây đánh dấu:)          | Chọn loại dây mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ dò theo sau khi khởi hành từ trạm sạc. Sử dụng các phím / để hiển thị loại dây mong muốn. Để khởi hành trực tiếp từ trạm sạc mà không dò theo một dây cụ thể, hãy chọn [--]. |
| Departure position: (Vị trí khởi động:) | Nhập khoảng cách mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin cần di chuyển từ trạm sạc trước khi bắt đầu công việc cắt cỏ. Bạn có thể nhập khoảng cách từ 0 đến 800 m.                                                                    |
| Probability (Xác suất)                  | Nhập xác suất thực hiện cấu hình được đặt dưới dạng tỷ lệ phần trăm.                                                                                                                                                                 |

► **Hình42:** 1. Giá trị xác suất tối đa có thể nhập

**LƯU Ý:** Giá trị xác suất tối đa có thể nhập cho mỗi cấu hình được hiển thị bên trái trường nhập xác suất. Nhập một giá trị từ giá trị tối đa được hiển thị trở xuống. Nếu nhập một giá trị vượt quá phạm vi, giá trị đó sẽ tự động được thay thế bằng giá trị tối đa.

6. Chọn [Test (Kiểm tra)] và thực hiện vận hành thử trước khi đăng ký thiết đặt.

Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất vận hành thử.

Nếu kết quả vận hành thử không đạt yêu cầu, hãy thực hiện lại các thiết đặt.

**LƯU Ý:** Để đăng ký thiết đặt khoảng cách sau khi điều hướng thử nghiệm, hãy lưu báo cáo thử nghiệm theo hướng dẫn trên màn hình. Sau khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím để hoàn tất đăng ký. Khi đăng ký này hoàn tất, màn hình sẽ trở lại màn hình lựa chọn menu.

**LƯU Ý:** Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tự động dừng gần điểm khởi hành của máy cắt sau khi điều hướng thử nghiệm. Để thực hiện lại các thiết đặt hoặc đăng ký cấu hình mới, hãy gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lại vào trạm sạc bằng tay.

**LƯU Ý:** Để bỏ qua điều hướng thử nghiệm, chọn [Verify (Xác minh)] và đăng ký thiết đặt.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

7. Lập lại các bước (4) đến (6) và đăng ký tối đa năm cấu hình nếu cần.

## Điều chỉnh góc khởi hành từ trạm sạc

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Departure angles (Góc khởi động)]

Thiết đặt góc khởi hành khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành trực tiếp từ trạm sạc. Giả sử điểm gắn máy vào trạm sạc đối diện với trạm sạc là 0° (12 giờ), bạn có thể thiết đặt hai phạm vi góc khởi hành trong khoảng từ 90° (3 giờ) đến 270° (9 giờ) theo chiều kim đồng hồ. Bạn có thể điều chỉnh mức độ ưu tiên thực hiện của mỗi góc khởi hành.

## “Xác suất” xác định mức độ ưu tiên thực hiện là gì?

Xác suất thu được khi thiết đặt cách khởi hành và góc khởi hành từ trạm sạc thể hiện khả năng mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin ưu tiên vận hành dựa trên nội dung được thiết đặt theo tỷ lệ phần trăm.

Ví dụ, khi thiết đặt góc khởi hành, nếu 25% và 75% được nhập làm nhập xác suất cho phạm vi 1 và 2, thì xác suất mà Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành ở một góc tùy ý trong phạm vi 1 sẽ là 25%.

► **Hình43:** 1. Phạm vi góc khởi hành 1 2. Phạm vi góc khởi hành 2 3. Trạm sạc

## Tổng giá trị thiết đặt cho “Xác suất” là 100%

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin xem tổng xác suất được nhập vào bằng hai menu phụ [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)] và [Departure angles (Góc khởi động)] là 100%, và phân bổ phù hợp các cách khởi hành và góc khởi hành từ trạm sạc.

Ví dụ, nếu có ba cách khởi hành được đăng ký ở menu phụ [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)] và xác suất cho mỗi cách được thiết đặt là 20%, tổng xác suất sẽ là 60%. 40% xác suất còn lại sẽ được phân bổ vào mức độ ưu tiên thực hiện cho phạm vi góc khởi hành 1 và 2 được thiết đặt trong menu phụ [Departure angles (Góc khởi động)]. Ở đây, nếu 50% và 50% được nhập làm xác suất cho phạm vi góc khởi hành 1 và 2, thì 40% xác suất còn lại sẽ được phân bổ ra 50% cho mỗi phạm vi 1 và 2. Do đó, về tổng xác suất, mức độ ưu tiên thực hiện của phạm vi góc khởi hành 1 và 2 được tính tương ứng là 20% và 20%.

Kết quả là, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ thực hiện ngẫu nhiên ba cách khởi hành được đăng ký ở menu phụ [Mower departing points (Điểm khởi động của máy cắt cỏ)] và hai góc khởi hành được đăng ký ở menu phụ [Departure angles (Góc khởi động)] với xác suất mỗi mục tương ứng là 20%.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

3. Chọn [Departure angles (Góc khởi động)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

4. Sử dụng bàn phím và nhập các điều kiện mong muốn vào các trường định dạng tùy chọn được hiển thị trên màn hình.

Phạm vi xuất phát có thể được thiết đặt trong khoảng từ 90° đến 270°.

| Tùy chọn                         | Chi tiết                                                                                                                      |
|----------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:) | Nhập phạm vi góc 1 để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc. (Bạn cũng có thể chỉ thiết đặt một phạm vi.) |
| Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:) | Nhập phạm vi góc 2 để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc.                                              |
| Probability (Xác suất)           | Nhập xác suất khởi hành của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin cho mỗi phạm vi góc đã thiết đặt theo tỷ lệ phần trăm.        |

► **Hình44:** 1. Phạm vi xuất phát 1 (phạm vi góc 1) 2. Phạm vi xuất phát 2 (phạm vi góc 2) 3. Xác suất

## Thiết đặt các góc khởi hành

(1) Sử dụng các phím     để làm nổi bật trường nhập góc và xác suất muốn thiết đặt.

(2) Sử dụng bàn phím để nhập góc và xác suất.

(3) Lặp lại bước 1 và 2 để nhập tất cả các trường nhập.

**LƯU Ý:** Khi chỉ nhập [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)], xác suất thực hiện được tự động thiết đặt thành 100%.

**LƯU Ý:** Khi chỉ nhập [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)], xác suất thực hiện của [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)] sẽ không thể thay đổi. Khi bắt đầu nhập vào [Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:)] sau khi nhập [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)], xác suất thực hiện của [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)] có thể được thay đổi.

**LƯU Ý:** Hoàn tất nhập vào [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)] trước khi thiết đặt [Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:)]. Không thể chỉ nhập [Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:)].

**LƯU Ý:** Xác suất thực hiện của [Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:)] được tự động tính toán để tổng số với xác suất thực hiện của [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)] là 100%. Sau khi lấy 100% trừ cho xác suất thực hiện của [Exit range 1: (Phạm vi thoát 1:)], kết quả sẽ được hiển thị tự động làm xác suất thực hiện của [Exit range 2: (Phạm vi thoát 2:)].

5. Chọn [Verify (Xác minh)] để đăng ký các thiết đặt.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Điều chỉnh chiều rộng điều hướng độ lệch

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Line trace offset (Độ lệch theo dõi đường thẳng)]

Chiều rộng của đường đi khi điều hướng dọc theo dây ranh giới và dây dẫn hướng sẽ có độ lệch trong phạm vi thiết đặt.

## Điều hướng độ lệch là gì?

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin di chuyển theo các dây khác nhau trong khi dò tín hiệu từ các dây. Điều hướng độ lệch tức là cố ý thay đổi đường chuyển động này từng chút một từ mỗi dây tham chiếu để ngăn bánh xe không đi nhiều lần qua cùng một phần bãi cỏ. Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin di chuyển trong khi điều chỉnh đường đi ngẫu nhiên trong phạm vi giá trị thiết đặt, cho phép giảm tổn hại cho bãi cỏ trên các đường đi cụ thể.

► **Hình45:** 1. Trạm sạc 2. Dây ranh giới 3. Dây dẫn hướng 4. Đường tham chiếu mép ngoài 5. Chiều rộng điều hướng độ lệch

**LƯU Ý:** Khi có đường đi hẹp trong khu vực làm việc, hãy xem xét chiều rộng độ lệch tối đa để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đi qua.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

**LƯU Ý:** Nếu menu không hiển thị, sử dụng các phím   để cuộn màn hình.

3. Chọn [Line trace offset (Độ lệch theo dõi đường thẳng)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

4. Đánh dấu hộp kiểm của tên dây để thiết đặt đường đi điều hướng độ lệch.

| Tùy chọn               | Chi tiết                                                                                                                                                  |
|------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G1:                    | Thiết đặt độ lệch dựa theo đường đi tham chiếu là dây dẫn hướng 1. Giá trị độ lệch càng lớn, phạm vi điều hướng độ lệch từ đường đi tham chiếu càng rộng. |
| G2:                    | Thiết đặt độ lệch dựa theo đường đi tham chiếu là dây dẫn hướng 2. Giá trị độ lệch càng lớn, phạm vi điều hướng độ lệch từ đường đi tham chiếu càng rộng. |
| Boundary: (Ranh giới:) | Thiết đặt độ lệch dựa theo đường đi tham chiếu là dây ranh giới. Giá trị độ lệch càng lớn, phạm vi điều hướng độ lệch từ đường đi tham chiếu càng rộng.   |

► **Hình46**

Khi đánh dấu vào hộp kiểm, trường nhập độ lệch sẽ tự động được làm nổi bật.

5. Sử dụng bàn phím và nhập các điều kiện mong muốn vào các trường định dạng tùy chọn được hiển thị trên màn hình.

► **Hình47**

Bạn có thể nhập giá trị độ lệch từ 0 đến 9. Bảng sau đây thể hiện phạm vi gần đúng của chiều rộng điều hướng thực tế tương ứng theo các giá trị độ lệch. Phạm vi thực tế của chiều rộng điều hướng được nêu trong bảng có thể khác nhau tùy theo mỗi trường làm việc và các điều kiện khác.

Bảng tương ứng giá trị độ lệch và chiều rộng điều hướng

| Giá trị độ lệch | Chiều rộng điều hướng | Giá trị độ lệch | Chiều rộng điều hướng |
|-----------------|-----------------------|-----------------|-----------------------|
| 0               | 55 cm                 | 5               | 110 cm                |
| 1               | 90 cm                 | 6               | 115 cm                |
| 2               | 95 cm                 | 7               | 120 cm                |
| 3               | 100 cm                | 8               | 125 cm                |
| 4               | 105 cm                | 9               | 130 cm                |

## Hình ảnh sự thay đổi chiều rộng điều hướng

► **Hình48:** 1. Dây ranh giới 2. Đường tham chiếu mép ngoài 3. Phạm vi thay đổi chiều rộng điều hướng 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm



**LƯU Ý:** Đường mà mặt bên phải của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vượt quá dây ranh giới khoảng 20 cm ra phía ngoài là đường tham chiếu mép ngoài. Chiều rộng điều hướng sẽ thay đổi vào phía trong với đường tham chiếu mép ngoài là điểm 0 (không).

6. Chọn [Verify (Xác minh)] để đăng ký các thiết đặt.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím ☒.

## Cắt cỏ chưa được cắt

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Navigation preferences (Tùy chọn điều hướng)] > [Spiral cutting (Cắt xoắn ốc)]

Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin phát hiện một khu vực có cỏ dài hoặc dày, v.v... trong quá trình cắt, máy sẽ di chuyển trong khu vực đó theo kiểu xoắn ốc để cắt cỏ nhiều hơn. Việc cắt các khu vực có cỏ dày theo kiểu xoắn ốc cho phép đạt được kết quả bãi cỏ gọn gàng một cách hiệu quả.

## Tìm các điểm có cỏ dày

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin tìm kiếm các khu vực có cỏ dài và cỏ chưa được cắt bằng cách phát hiện tải khi cắt cỏ một cách nhảy bèn. Khi tìm thấy một khu vực cụ thể như vậy, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ điều hướng kiểu xoắn ốc từ điểm đó về phía bên ngoài và cắt cỏ nhiều hơn để đạt được kết quả bãi cỏ gọn gàng và đồng đều một cách hiệu quả.

- **Hình49:** 1. Khu vực có cỏ dày 2. Đường đi xoắn ốc

**LƯU Ý:** Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ thực hiện cắt xoắn ốc một lần với mỗi lần sạc. Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc sau khi sạc xong, đầu tiên máy sẽ thực hiện công việc cắt bình thường liên tục trong khoảng 30 phút. Sau đó, nếu phát hiện cỏ dày hoặc chưa được cắt, v.v..., máy sẽ chuyển sang cắt xoắn ốc tập trung tại vị trí đó, sau khi thực hiện cắt cỏ mạnh, công việc cắt cỏ được tiếp tục lại với điều hướng bình thường.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

**LƯU Ý:** Nếu menu không hiển thị, sử dụng các phím / để cuộn màn hình.

3. Chọn [Spiral cutting (Cắt xoắn ốc)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

4. Chọn tùy chọn mong muốn.

Chọn hộp kiểm phía trước tùy chọn, sau đó nhấn phím ☒.

| Tùy chọn                     | Chi tiết                      |
|------------------------------|-------------------------------|
| Spiral cutting (Cắt xoắn ốc) | Kích hoạt chế độ cắt xoắn ốc. |

## ► Hình50

5. Chọn [Confirm (Xác nhận)] và đăng ký thiết đặt.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím ☒.

## Tùy chọn bảo mật

### Thiết đặt thời gian phát âm thanh cảnh báo

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Security (Bảo mật)] > [Alarm duration (Thời gian cảnh báo)]

Thiết đặt thời lượng phát âm báo cho các thông báo khác nhau hoặc khi xảy ra lỗi.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Màn hình nhập mã PIN sẽ xuất hiện.

3. Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN.

## ► Hình51

Menu phụ sẽ xuất hiện.

4. Chọn [Alarm duration (Thời gian cảnh báo)].

## ► Hình52

Màn hình nhập xuất hiện.

5. Sử dụng bàn phím và nhập thời gian mong muốn.

## ► Hình53

**LƯU Ý:** Bạn có thể nhập thời lượng phát âm thanh cảnh báo từ 1 đến 99 phút. Giá trị thiết đặt ban đầu là 10 phút.

6. Nhấn phím ☒ để xác nhận nội dung nhập.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím ☒.

## Thay đổi mã PIN

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Security (Bảo mật)] > [Change PIN code (Thay đổi mã PIN)]

Mục này được dùng để thay đổi mã PIN đang sử dụng thành một mã mới.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Màn hình nhập mã PIN sẽ xuất hiện.

3. Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN đang sử dụng.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

4. Chọn [Change PIN code (Thay đổi mã PIN)].

Màn hình nhập xuất hiện.

5. Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN mới.

## ► Hình54

6. Nhập lại mã PIN mới để xác nhận.

Khi thông báo [The PIN code has been changed. (Mã PIN đã được thay đổi.)] xuất hiện, nhấn phím ☒.

## Ngăn nhiễu tín hiệu dây

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Security (Bảo mật)] > [Change wire signal (Thay đổi tín hiệu dây)]

Thay đổi kênh gửi tín hiệu dây khi có tình trạng nhiễu do tín hiệu từ các khu vực làm việc lân cận.

**CHÚ Ý:** Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vào trạm sạc trước khi thay đổi kênh.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.

[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.

2. Chọn  hiển thị trên màn hình.

Màn hình nhập mã PIN sẽ xuất hiện.

3. Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN.

Menu phụ sẽ xuất hiện.

4. Chọn [Change wire signal (Thay đổi tín hiệu dây)].

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

5. Sử dụng bàn phím và chọn mã kênh mới.

## ► Hình55

**LƯU Ý:** Một dấu được hiển thị bên cạnh mã kênh đang sử dụng. (Giá trị ban đầu là [Channel 1 (Kênh 1)].) Khi thay đổi kênh, hãy chọn kênh không hiển thị dấu.

6. Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất thiết đặt.

Khi thông báo [Dock the mower to the charging station. (Cắm máy cắt cỏ vào trạm sạc.)] xuất hiện, chọn [Confirm (Xác nhận)] và nhấn phím ☒.

Khi thông báo [Completed. (Đã hoàn tất.)] xuất hiện, nhấn phím ☒.

## Bảo vệ Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khỏi trộm cắp

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Security (Bảo mật)] > [Anti-theft (Chống trộm)]

Ngăn chặn hành vi trộm cắp và sử dụng không phép Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bằng cách thiết đặt chức năng khóa vận hành và thông báo.

- Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
- Chọn  hiển thị trên màn hình. Màn hình nhập mã PIN sẽ xuất hiện.
- Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN. Menu phụ sẽ xuất hiện.
- Chọn [Anti-theft (Chống trộm)]. Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.
- Sử dụng bàn phím và đánh dấu chọn vào hộp kiểm của tùy chọn mong muốn. Bạn có thể chọn nhiều tùy chọn.

| Tùy chọn                                       | Chi tiết                                                                                                                                                           |
|------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stopped: PIN (Đã dừng: PIN)                    | Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bị buộc dừng, cần phải nhập mã PIN để khởi động lại hoạt động.                                                             |
| Stopped: PIN & Alarm (Đã dừng: PIN & Cảnh Báo) | Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bị buộc dừng, âm thanh cảnh báo sẽ vang lên và cần phải nhập mã PIN để khởi động lại hoạt động.                            |
| Lifted: PIN & Alarm (Nâng: PIN & Cảnh Báo)     | Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bị nâng lên, âm thanh cảnh báo sẽ vang lên và cần phải nhập mã PIN để khởi động lại hoạt động.                             |
| Tilted: PIN & Alarm (Nghiêng: PIN & Cảnh Báo)  | Khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bị nghiêng từ một góc nhất định trở hơn, âm thanh cảnh báo sẽ vang lên và cần phải nhập mã PIN để khởi động lại hoạt động. |

- Chọn [Verify (Xác minh)] và đăng ký thiết đặt. Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Các thiết đặt khác

### Lưu/tải tùy chọn người dùng

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Save and load preferences (Lưu và tải tùy chọn)]

Bạn có thể lưu tối đa ba thiết đặt ưu tiên mà bạn đã tạo và tùy chỉnh trong các menu thiết đặt, và tải các thiết đặt đó bất kỳ lúc nào. Điều này cho phép sử dụng một loạt các tùy chọn người dùng để chuyển đổi theo khu vực làm việc và môi trường.

**LƯU Ý:** Không thể lưu và tải một số mục nhất định (ví dụ như ngày và thời gian, mã PIN, v.v...) được thiết đặt trên màn hình thiết đặt ban đầu).

- Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
- Chọn  hiển thị trên màn hình. Menu phụ sẽ xuất hiện.
- Chọn [Save and load preferences (Lưu và tải tùy chọn)].

► **Hình56**

Màn hình chọn menu sẽ xuất hiện.

- Chọn menu mong muốn.

| Menu       | Chi tiết                              |
|------------|---------------------------------------|
| Load (Tải) | Tải tùy chọn người dùng đã lưu.       |
| Save (Lưu) | Lưu tùy chọn người dùng đang sử dụng. |

Menu tùy chọn sẽ xuất hiện.

- Chọn nguồn tài các tùy chọn người dùng hoặc tên tùy chọn đích lưu.

► **Hình57**

**LƯU Ý:** [Listed now (Được liệt kê ngay bây giờ)] được hiển thị bên phải các tùy chọn đã đăng ký tùy chọn người dùng.

- Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất thiết đặt.

Khi thông báo [Are you sure? (Bạn có chắc không?)] xuất hiện, chọn [Yes (Có)] và nhấn phím .

### Thay đổi thiết đặt ngày và thời gian

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Date and time (Ngày và giờ)]

Mục này được dùng để điều chỉnh hoặc thay đổi ngày và thời gian được thiết đặt trong Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.

- Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
- Chọn  hiển thị trên màn hình. Menu phụ sẽ xuất hiện.
- Chọn [Date and time (Ngày và giờ)].

Màn hình chọn menu sẽ xuất hiện.

- Sử dụng các phím , , ,  để chọn tùy chọn menu mong muốn.

Chọn và hiển thị định dạng mong muốn trên màn hình.

| Menu                                | Chi tiết tùy chọn                                                                                                                   |
|-------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format: (Định dạng ngày:)      | Chọn định dạng ngày từ [Year/Month/Day (Năm/Tháng/Ngày)], [Month/Day/Year (Tháng/Ngày/Năm)] hoặc [Day/Month/Year (Ngày/Tháng/Năm)]. |
| Time format: (Định dạng thời gian:) | Chuyển đổi định dạng thời gian giữa [12 hours (12 giờ)] hoặc [24 hours (24 giờ)].                                                   |

► **Hình58**

- Chọn [Next (Tiếp theo)]. Màn hình nhập ngày và thời gian sẽ xuất hiện.
- Sử dụng bàn phím để nhập ngày và thời gian mong muốn.

► **Hình59**

### Nhập ngày và thời gian

- Sử dụng các phím , , ,  để làm nổi bật trường nhập ngày hoặc thời gian muốn thiết đặt.
- Sử dụng bàn phím và nhập năm, tháng, ngày hoặc thời gian.
- Lặp lại bước 1 và 2 để nhập vào tất cả các trường nhập muốn thay đổi.

- Chọn [Verify (Xác minh)].

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

### Thay đổi ngôn ngữ hiển thị

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Language (Ngôn ngữ)]

Mục này được dùng để thay đổi ngôn ngữ hiển thị trên màn hình LCD.

- Nhấn nút  trên bảng điều khiển. [Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
- Chọn  hiển thị trên màn hình. Menu phụ sẽ xuất hiện.
- Chọn [Language (Ngôn ngữ)]. Màn hình lựa chọn ngôn ngữ sẽ xuất hiện.
- Chọn ngôn ngữ mong muốn.

Ngôn ngữ hiển thị của màn hình lựa chọn ngôn ngữ sẽ thay đổi.

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Đặt lại tùy chọn người dùng

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Reset all settings (Đặt lại tất cả cài đặt)]

Mục này được dùng để đặt lại tất cả các tùy chọn người dùng đã lưu về trạng thái ban đầu.

**CHÚ Ý:** Một số thông tin và thiết đặt đã nhập khi khởi động Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lần đầu, như ngày và thời gian, hay mã PIN, sẽ không được đặt lại.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.  
[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
  2. Chọn  hiển thị trên màn hình.  
Menu phụ sẽ xuất hiện.
  3. Chọn [Reset all settings (Đặt lại tất cả cài đặt)].  
Màn hình nhập mã PIN sẽ xuất hiện.
  4. Sử dụng bàn phím và nhập mã PIN.
  5. Thực hiện theo thông báo hiển thị trên màn hình và hoàn tất thiết đặt.
- Khi thông báo [Completed. (Đã hoàn tất.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Xem thông tin sản phẩm

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Information (Thông tin)]

Mục này sẽ hiển thị các thông tin sản phẩm mới nhất, như thời gian làm việc tích lũy và thông tin phiên bản phần mềm.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.  
[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
2. Chọn  hiển thị trên màn hình.  
Menu phụ sẽ xuất hiện.
3. Chọn [Information (Thông tin)].

**LƯU Ý:** Sau khi xem thông tin, bạn có thể quay về màn hình menu phía trên bằng cách nhấn phím  hoặc nút . Nhấn phím  để quay về màn hình menu phụ [Others (Khác)], hoặc nút  để quay về màn hình [Main menu (Menu chính)].

## Quản lý thời gian bật/tắt đèn LED

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [LED (Đèn LED)]

Mục này được dùng để điều khiển thời gian bật và tắt của đèn LED ở mặt trên Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin. Để biết thêm chi tiết về đèn LED, tham khảo “*Chiếu sáng của đèn*” (Trang 97).

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.  
[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
  2. Chọn  hiển thị trên màn hình.  
Menu phụ sẽ xuất hiện.
- LƯU Ý:** Nếu menu không hiển thị, sử dụng các phím / để cuộn màn hình.
3. Chọn [LED (Đèn LED)].  
Màn hình thiết đặt lịch trình bật/tắt sẽ xuất hiện.
  4. Chọn tùy chọn mong muốn.

| Tùy chọn                    | Chi tiết                                                                                                                                                                                  |
|-----------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON (Luôn BẬT)        | Đèn LED luôn bật. Khi tùy chọn này được chọn, dấu tích sẽ được đánh dấu vào hộp kiểm [Schedule 1: (Lịch trình 1:)], và [00:00] - [24:00] được hiển thị.                                   |
| Always OFF (Luôn TẮT)       | Đèn LED luôn tắt. Khi tùy chọn này được chọn, các dấu tích sẽ bị xóa khỏi cả hộp kiểm [Schedule 1: (Lịch trình 1:)] và [Schedule 2: (Lịch trình 2:)], và [00:00] - [00:00] được hiển thị. |
| Schedule 1: (Lịch trình 1:) | Đèn LED bật trong phạm vi thời gian thiết đặt.                                                                                                                                            |
| Schedule 2: (Lịch trình 2:) | Đèn LED bật trong phạm vi thời gian thiết đặt.                                                                                                                                            |

► Hình60

## Thiết đặt lịch trình

- (1) Sử dụng bàn phím và đánh dấu tích vào hộp kiểm của tùy chọn lịch trình muốn thiết đặt.
- (2) Sử dụng các phím /// để làm nổi bật trường nhập cho giờ hoặc phút muốn thiết đặt.
- (3) Sử dụng bàn phím và nhập thời gian.
- (4) Lặp lại bước 2 và 3 để nhập tất cả các trường nhập cho giờ và phút.

**CHÚ Ý:** Để một tùy chọn thiết đặt lịch trình khả dụng, hãy đảm bảo đánh dấu tích vào hộp kiểm.

**CHÚ Ý:** Thời gian đã nhập vào [Schedule 1: (Lịch trình 1:)] và [Schedule 2: (Lịch trình 2:)] không thể trùng nhau.

5. Chọn [Verify (Xác minh)].

Khi thông báo [Saved successfully. (Lưu thành công.)] xuất hiện, nhấn phím .

## Kiểm tra chi tiết lỗi vận hành

[Menu trên cùng] > [Main menu (Menu chính)] > [Others (Khác)] > [Error message (Thông báo lỗi)]

Mục này sẽ hiển thị các thông báo lỗi gần đây nhất, bao gồm thông tin chi tiết, thông tin được báo cáo cho Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.

1. Nhấn nút  trên bảng điều khiển.  
[Main menu (Menu chính)] sẽ xuất hiện.
2. Chọn  hiển thị trên màn hình.  
Menu phụ sẽ xuất hiện.

**LƯU Ý:** Nếu menu không hiển thị, sử dụng các phím / để cuộn màn hình.

3. Chọn [Error message (Thông báo lỗi)].  
Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ tìm kiếm thông tin lỗi và hiển thị danh sách các mã lỗi được báo cáo theo thứ tự từ mới đến cũ.
  4. Chọn một mã lỗi để kiểm tra chi tiết.  
► Hình61
- Màn hình chi tiết lỗi sẽ xuất hiện.
5. Kiểm tra ngày, thời gian xảy ra lỗi và nội dung thông báo lỗi.  
► Hình62

**LƯU Ý:** Sau khi xem thông tin, bạn có thể quay về màn hình menu phía trên bằng cách nhấn phím  hoặc nút . Nhấn phím  để quay về màn hình menu phụ [Others (Khác)], hoặc nút  để quay về màn hình [Main menu (Menu chính)].

# BẢO TRÌ

**⚠ THẬN TRỌNG:** Luôn đảm bảo đã tắt công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trước khi thực hiện kiểm tra hay bảo trì. Ngoài ra, hãy đảm bảo đã rút bộ tiếp hợp AC ra khỏi ổ cắm điện khi thực hiện bảo trì đối với trạm sạc.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Luôn đeo găng tay và kính bảo hộ khi thực hiện kiểm tra và bảo trì. Nếu không, có thể gây ra thương tích.

Để đảm bảo ĐỘ AN TOÀN và ĐỘ TIN CẬY của sản phẩm, việc sửa chữa hoặc bất cứ thao tác bảo trì, điều chỉnh nào đều phải được thực hiện bởi các Trung tâm Dịch vụ Nhà máy hoặc Trung tâm được Makita Ủy quyền và luôn sử dụng các phụ tùng thiết bị thay thế của Makita.

## Vệ sinh

**CHÚ Ý:** Không được phép dùng xăng, ết xăng, dung môi, cồn hoặc hóa chất tương tự. Có thể xảy ra hiện tượng mất màu, biến dạng hoặc nứt vỡ.

**CHÚ Ý:** Vệ sinh máy định kỳ. Những mảnh cỏ đã cắt có thể tích tụ trong khung máy hoặc trạm sạc.

**CHÚ Ý:** Không rửa máy bằng máy xịt rửa áp lực cao. Làm như vậy có thể dẫn đến hư hỏng hoặc hỏng hóc.

## Vệ sinh Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin

**⚠ THẬN TRỌNG:** Cần thận để không làm bản thân bị thương do lưỡi cắt khi vệ sinh lưỡi cắt cỏ và xung quanh.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Cần thận để tay hoặc các vật khác không bị kẹt giữa nắp trên và khung máy, hoặc để tay không bị thương do các cạnh của nắp trên khi gắn và tháo nắp trên.

Lau sạch bề mặt của nắp trên và mặt dưới của khung máy bằng vải khô hoặc vải đã thấm chất tẩy rửa trung tính pha loãng. Lau sạch hoàn toàn bụi bẩn và mảnh vụn tích tụ trên và xung quanh bánh xe.

► **Hình63**

**LƯU Ý:** Rửa bằng nước nếu nó quá bẩn. Sau khi rửa bằng nước, nên để máy khô hoàn toàn trước khi khởi động lại.

Những mảnh cỏ đã cắt có thể tích tụ giữa nắp trên và khung máy. Thực hiện theo quy trình dưới đây để tháo nắp trên và vệ sinh phần trên của khung máy.

► **Hình64:** 1. Nắp trên 2. Khung máy 3. Chốt giữ cao su 4. Trục trượt

Giữ nắp đẩy màn hình hiển thị, đồng thời nhấc và tháo từng phần của nắp trên ra như thể hiện trong hình minh họa.

► **Hình65:** 1. Nắp trên 2. Nắp đẩy màn hình hiển thị

**LƯU Ý:** Đảm bảo rằng không có chướng ngại vật xung quanh khi tháo nắp trên.

**LƯU Ý:** Nắp trên và khung máy được gắn chắc chắn tại ba vị trí. Kéo mạnh nắp trên lên cho đến khi các chốt giữ cao su trong nắp trên được gỡ ra khỏi các trục trượt của khung máy.

Khi gắn lại nắp trên về trạng thái ban đầu, hãy căn chỉnh các chốt giữ cao su của nắp trên với các trục trượt của khung máy và ấn mạnh xuống.

► **Hình66**

**LƯU Ý:** Kiểm tra xem nắp trên có được gắn chính xác vào khung máy hay không bằng cách nhấc phần mặt trước và mặt bên của nắp trên lên. Việc gắn không chính xác có thể gây ra lỗi phát hiện của cảm biến.

## Vệ sinh trạm sạc

Làm sạch tất cả bụi bẩn hoặc mảnh vụn tích tụ trên phần đầu cực và đế trạm sạc.

► **Hình67:** 1. Đầu cực sạc 2. Đế trạm sạc

## Kiểm tra lưỡi cắt cỏ

Thực hiện theo quy trình bên dưới và kiểm tra một lần mỗi tuần.

1. Tắt công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và lật ngược máy lại.

► **Hình68**

2. Kiểm tra tình trạng của lưỡi cắt cỏ và tình trạng quay của đế đặt lưỡi cắt.

Kiểm tra các điểm sau.

- Đế đặt lưỡi cắt có quay tròn tru không?
- Lưỡi cắt cỏ có bị mòn quá mức, nứt, sứt mẻ, hoặc cong, v.v... không?

**Đế đặt lưỡi cắt và lưỡi cắt cỏ**

► **Hình69:** 1. Bình thường 2. Mòn (A: 17,5 mm trở xuống) 3. Nứt 4. Sứt mẻ 5. Cong 6. Đế đặt lưỡi cắt

3. Kiểm tra tình trạng của vít cố định lưỡi cắt cỏ.

Thực hiện theo quy trình trong phần “*Thay thế lưỡi cắt cỏ*” (Trang 109) để tháo các vít cố định và kiểm tra tình trạng của vít cố định.

**Vít cố định lưỡi cắt cỏ**

► **Hình70:** 1. Bình thường 2. Mòn 3. Vít cố định

**LƯU Ý:** Nếu không quan sát thấy bất thường đặc biệt nào khi kiểm tra hàng tuần, hãy kéo dài khoảng thời gian giữa các lần kiểm tra.

**LƯU Ý:** Tuổi thọ của lưỡi cắt cỏ sẽ khác nhau tùy theo môi trường hoạt động. Cụ thể, các điều kiện như sau đây sẽ làm giảm tuổi thọ.

- Thời gian cắt dài
- Khu vực làm việc rộng
- Cỏ có thân và lá dày
- Cắt trong mùa cỏ phát triển mạnh
- Bụi bẩn, cát, hoặc vật khác bám vào cỏ

## Thay thế lưỡi cắt cỏ

**⚠ CẢNH BÁO:** Thay thế lưỡi cắt cỏ theo quy trình trong hướng dẫn này. Nếu thực hiện thay thế bằng phương pháp khác, có thể dẫn đến tai nạn hoặc thương tích.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Luôn mang kính bảo hộ và găng tay khi thay thế lưỡi cắt cỏ.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Thực hiện công việc thay thế trên bề mặt bằng phẳng và chắc chắn.

**CHÚ Ý:** Thay thế lưỡi cắt cỏ khoảng 2 đến 6 tuần một lần. Thời điểm thay thế sẽ thay đổi tùy theo tần suất cắt và tình trạng của cỏ.

**CHÚ Ý:** Có ba lưỡi cắt cỏ. Thay thế cả ba lưỡi cắt trong một lần. Ngay cả khi chỉ có một lưỡi cắt cỏ bị hỏng, hãy thay thế cả ba lưỡi cắt.

**CHÚ Ý:** Cần có các dụng cụ sau đây để thay thế lưỡi cắt cỏ. Hãy chuẩn bị trước các dụng cụ này.

- Tuốc-nơ-vít (đầu cộng) (Dùng để tháo và gắn các lưỡi cắt)
- Thanh kim loại Φ6 mm hoặc tuốc-nơ-vít dài từ 160 mm trở lên (Dùng để cố định đế đặt lưỡi cắt)

Nếu lưỡi cắt cỏ bị mòn quá mức, nứt, sứt mẻ, cong, v.v..., hoặc vít cố định lưỡi cắt cỏ bị mòn, hãy làm theo quy trình dưới đây và thay thế chúng.

1. Tắt công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và lật ngược máy lại.

2. Cố định đế đặt lưỡi cắt.

Căn chỉnh các lỗ của tấm trượt, đế đặt lưỡi cắt và nắp đẩy lưỡi cắt, rồi lắp thanh kim loại vào. Nếu đế đặt lưỡi cắt không quay thì việc cố định đã hoàn tất.

► **Hình71:** 1. Thanh kim loại 2. Tấm trượt 3. Đế đặt lưỡi cắt 4. Nắp đẩy lưỡi cắt

3. Tháo lưỡi cắt cỏ.

Sử dụng tuốc-nơ-vít đầu cộng và tháo vít cố định lưỡi cắt cỏ.

► **Hình72:** 1. Vít 2. Lưỡi cắt cỏ

**LƯU Ý:** Giữ lưỡi cắt cỏ bằng ngón tay của bạn khi tháo vít. Nếu không, lưỡi cắt cỏ có thể rơi vào khe hở giữa nắp trên và khung máy.



4. Gắn lưới cắt cỏ mới.

Sử dụng các vít đi kèm với lưới cắt cỏ mới. Sau khi gắn vào, kiểm tra xem lưới cắt cỏ có quay quanh các vít hay không.

► **Hình73**

**CHÚ Ý:** Đảm bảo tuân thủ các mục sau đây để ngăn lưới cắt cỏ rơi ra.

- Sử dụng các vít đi kèm với lưới cắt cỏ. (Không sử dụng lại các vít đã tháo ra)
- Siết chặt các vít để chúng không bị lỏng.

5. Tháo thanh kim loại cố định để đặt lưới cắt và lật Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin lại về trạng thái ban đầu.  
► **Hình74:** 1. Thanh kim loại

**LƯU Ý:** Sau khi thay thế lưới cắt cỏ, hãy nhớ bật công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khi khởi động lại.

**Kiểm tra định kỳ**

Kiểm tra định kỳ các mục sau đây.

| Vị trí kiểm tra                     | Mục kiểm tra                                                               | Biện pháp                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | Tần suất kiểm tra                                                                  |
|-------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin | Lưới cắt cỏ có gì bất thường không?                                        | Nếu việc cắt cỏ không được thực hiện tốt, hãy tắt công tắc nguồn, kiểm tra lưới cắt cỏ xem có bị mòn, nứt, sứt mẻ hay không và thay thế lưới cắt cỏ nếu cần thiết.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | Mỗi tuần một lần                                                                   |
|                                     | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có di chuyển ổn định không?            | Nếu Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin di chuyển không ổn định, hãy tắt công tắc nguồn rồi kiểm tra xem bánh xe và trục có hư hỏng gì không, có đi vật kẹt vào hay không, hoặc rác và bụi bẩn có tích tụ trên các bánh xe và trục hay không. Nếu không giải quyết được vấn đề, hãy liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi.                                                                                                                                                                                                                 | Mỗi tháng một lần                                                                  |
|                                     | Có âm thanh bất thường không?                                              | Nếu máy phát ra âm thanh bất thường, hãy tắt công tắc nguồn và kiểm tra xem có đi vật nào bị kẹt vào bộ phận quay của bánh xe và trục hay không. Nếu không giải quyết được vấn đề, hãy liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi.                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | Mỗi tháng một lần                                                                  |
|                                     | Việc gắn máy vào trạm sạc có được thực hiện chính xác không?               | Nếu không thể thực hiện gắn máy vào trạm sạc, hãy tắt công tắc nguồn, di chuyển Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin bằng tay và kiểm tra xem có thể gắn máy chính xác vào trạm sạc hay không. Nếu không thể gắn máy chính xác vào trạm sạc, hãy kiểm tra các điểm sau đây.<br>- Loại bỏ tất cả chướng ngại vật ở gần bánh xe.<br>- Gắn nắp trên chính xác. (Nắp trên phải được cố định ở ba vị trí)<br>- Nếu mặt đất bên dưới đế trạm sạc không bằng phẳng, hãy làm nó bằng phẳng.                                                                  | Mỗi tháng một lần                                                                  |
| Trạm sạc                            | Đèn chỉ báo trạm sạc có sáng màu xanh lá cây không?                        | Nếu đèn bật sáng hoặc nhấp nháy màu đỏ hoặc đèn tắt, Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ không thể thực hiện cắt. Kiểm tra các điểm sau đây và thực hiện các biện pháp thích hợp.<br>- Bộ tiếp hợp AC có được kết nối đúng cách với ổ cắm điện không?<br>- Cáp cabtyre có được kết nối đúng cách với bộ tiếp hợp AC và trạm sạc không?<br>- Các đầu nối dây ranh giới có được kết nối đúng cách với trạm sạc không?<br>- Các bộ ghép được gắn trên dây ranh giới có được kết nối đúng cách không?<br>- Dây ranh giới có bị đứt giữa chừng không? | Khi đèn LED của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sáng lên hoặc nhấp nháy màu đỏ |
|                                     | Trạm sạc có được cố định đúng cách không?                                  | Nếu trạm sạc dịch chuyển, hãy siết chặt lại các chốt có ren bằng cờ lê lục giác 6.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | Mỗi tuần một lần                                                                   |
|                                     | Di vật có bám vào các đầu cực không?                                       | Một số di vật bám dính có thể cản trở giao tiếp và sạc chính xác. Làm sạch bụi bẩn trên đầu cực sạc và các điện cực khác.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | Mỗi tuần một lần                                                                   |
|                                     | Dây dẫn hướng có nhô ra khỏi đế trạm sạc không?                            | Nếu dây dẫn hướng nhô ra khỏi rãnh của đế trạm sạc, hãy lắp lại.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | Mỗi tuần một lần                                                                   |
| Bộ tiếp hợp AC và cáp cabtyre       | Phích cắm điện và đầu cực kết nối có được cắm chặt hoàn toàn không?        | Nếu ổ cắm điện hoặc đầu cực kết nối bị lỏng, hãy lắp lại.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | Mỗi tháng một lần                                                                  |
|                                     | Các dây cáp có bị hỏng không?                                              | Nếu vỏ bọc cáp bị bong tróc hoặc hư hỏng nặng, hãy liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | Mỗi tháng một lần                                                                  |
| Vị trí làm việc                     | Có vật thể lạ nào không?                                                   | Dọn sạch bất kỳ vật nào có thể làm hỏng lưới cắt cỏ hoặc có thể kẹt vào các bộ phận quay của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin. (Đá nhỏ, cành cây, rác, các vật dạng sợi dây, v.v...)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | Mỗi tháng một lần                                                                  |
|                                     | Có thay đổi nào trong môi trường làm việc không?                           | Thực hiện các biện pháp sau đây.<br>- Nếu chiều cao của cỏ vượt quá 65 mm, hãy cắt bớt cỏ xuống chiều độ cao đó hoặc ngắn hơn.<br>- Dọn sạch cỏ dại mọc cao hơn mặt cỏ.<br>- Lắp các lỗ hoặc chỗ lõm và làm phẳng những chỗ không bằng phẳng.<br>- Không sử dụng máy nếu có vùng nước sâu hoặc tuyết tích tụ.                                                                                                                                                                                                                                       | Mỗi tháng một lần                                                                  |
|                                     | Có bất thường nào trong việc lắp đặt dây ranh giới và dây dẫn hướng không? | Nếu các dây nhô lên khỏi mặt đất, hãy cố định lại các dây đó bằng các chốt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | Mỗi tháng một lần                                                                  |

## Xử lý sau khi kết thúc mùa cắt cỏ

Sau khi kết thúc mùa cắt cỏ, hãy tháo các bộ phận sau đây khỏi vị trí lắp đặt vào máy và cất giữ chúng trong nhà.

- Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin
- Trạm sạc
- Bộ tiếp hợp AC
- Cáp cabtyre

**CHÚ Ý:** Sạc Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trước khi cất giữ.

**LƯU Ý:** Có thể để lại dây ranh giới và (các) dây dẫn hướng.

Vệ sinh Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin và trạm sạc trước khi cất giữ. Ngoài ra, hãy làm theo quy trình dưới đây để tháo từng bộ phận.

### Tháo bộ tiếp hợp AC

1. Rút bộ tiếp hợp AC ra khỏi ổ cắm điện.
2. Tháo cáp cabtyre.
3. Nếu bộ tiếp hợp AC được gắn vào tường, hãy tháo ra khỏi tường.

► **Hình75**

**LƯU Ý:** Tháo bộ tiếp hợp AC theo thứ tự các số như thể hiện trong hình minh họa.

### Tháo trạm sạc

**⚠ THẬN TRỌNG:** Đeo găng tay khi thực hiện công việc.

1. Mở nắp trạm sạc và tháo cáp cabtyre.  
► **Hình76**
2. Kéo các đầu cực của dây ranh giới và dây dẫn hướng ra, tháo từng dây ra khỏi trạm sạc.
3. Tháo các chốt có ren khỏi đế trạm sạc bằng cờ lê lục giác 6.  
► **Hình77**

### Cất giữ

**CHÚ Ý:** Cất giữ Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin trong tình trạng đã tắt công tắc nguồn.

**CHÚ Ý:** Lau sạch các bộ phận đầu cực của trạm sạc, dây và cáp bằng khăn khô, v.v... trước khi cất giữ. Cất giữ khi có bụi bẩn bám vào có thể dẫn đến gỉ sét hoặc ăn mòn.

**CHÚ Ý:** Cho các vít dùng để cố định trạm sạc và bộ tiếp hợp AC vào túi hoặc hộp chứa khác và cất giữ cẩn thận để không làm mất.

Cất giữ ở vị trí đáp ứng các điều kiện sau đây.

- Vị trí bằng phẳng và ổn định
- Vị trí tránh ánh nắng trực tiếp và không tiếp xúc với mưa hoặc tuyết, v.v...
- Vị trí có độ ẩm thấp
- Vị trí nằm ngoài tầm với của trẻ em

**LƯU Ý:** Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có thể được cất giữ thẳng đứng như hình minh họa. Hãy chọn vị trí bằng phẳng và ổn định khi cất giữ thẳng đứng.

► **Hình78**

## Khi thải bỏ sản phẩm này

Khi thải bỏ sản phẩm này, hãy tuân thủ theo quy định của địa phương và thải bỏ từng bộ phận đúng cách.

**⚠ CẢNH BÁO:** Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có chứa pin. Khi thải bỏ sản phẩm này, hãy tháo pin và thải bỏ riêng. Không thải bỏ pin riêng có thể dẫn đến tai nạn hoặc chấn thương do pin nổ, cháy hoặc bốc khói.

**LƯU Ý:** Cần phải tháo rời khung máy để tháo pin. Chuẩn bị tuốc-nơ-vít đầu cộng.

### Tháo pin

**CHÚ Ý:** Chỉ tháo pin khi thải bỏ sản phẩm này.

1. Tắt công tắc nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.
2. Tháo nắp trên.  
► **Hình79:** 1. Công tắc nguồn 2. Nắp trên 3. Khung máy
3. Nới lỏng 14 vít ở phần trên của khung máy và tháo vỏ phía trên ra.  
► **Hình80:** 1. Vỏ phía trên
4. Tháo 2 đầu nối được kết nối với pin.  
► **Hình81:** 1. Nắp đầu pin 2. Đầu nối (nhỏ) 3. Đầu nối (lớn)

**LƯU Ý:** Nếu khó thực hiện quy trình, hãy tháo đầu nối gắn vào vỏ phía trên.

5. Tháo 3 đầu nối được kết nối với bo mạch chủ.  
► **Hình82:** 1. Bo mạch chủ 2. Đầu nối (lớn) 3. Đầu nối (nhỏ)
6. Tháo 3 vít cố định nắp đầu pin.  
► **Hình83:** 1. Nắp đầu pin
7. Tháo nắp đầu pin, sau đó tháo pin cùng với đệm.  
► **Hình84:** 1. Nắp đầu pin 2. Pin 3. Đệm
8. Tháo pin ra khỏi đệm.

Thực hiện theo quy định của địa phương khi thải bỏ pin.

**⚠ THẬN TRỌNG:** Không tháo rời pin đã tháo.

# HỆ THỐNG BẢO VỆ

## Hệ thống bảo vệ và báo lỗi

Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin được trang bị hệ thống bảo vệ. Khi xảy ra lỗi, hệ thống bảo vệ sẽ được kích hoạt và tất cả động cơ được dừng tự động. Chi tiết lỗi sẽ được hiển thị trên màn hình LCD cùng với mã lỗi.

| Mã   | Chi tiết lỗi                                | Nguyên nhân                                                                                                                                                         | Hành động                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|------|---------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | Lỗi động cơ bánh xe bên phải                | Các di vật như cỏ hoặc cành cây đang cản trở bánh xe quay, hoặc động cơ truyền động bị quá tải do va chạm nhiều lần.                                                | Kiểm tra bánh xe và loại bỏ tất cả di vật. Đồng thời kiểm tra để đảm bảo khu vực vận hành phù hợp với môi trường làm việc được chỉ định trong tài liệu hướng dẫn.<br>Đợi một lúc rồi khởi động lại.                                                                                                                               |
| E013 | Lỗi động cơ bánh xe bên trái                |                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| E020 | Động cơ lưỡi cắt bị quá tải                 | Động cơ lưỡi cắt bị quá tải do một số nguyên nhân. Ví dụ, di vật như cỏ hoặc cành cây đang cản trở chuyển động quay của đế đặt lưỡi cắt.                            | Kiểm tra xung quanh để đặt lưỡi cắt và loại bỏ tất cả di vật.<br>Đợi một lúc rồi khởi động lại.                                                                                                                                                                                                                                   |
| E021 | Lỗi động cơ lưỡi cắt                        |                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| E030 | Động cơ điều chỉnh chiều cao cắt bị quá tải | Động cơ điều chỉnh chiều cao cắt bị quá tải do một số nguyên nhân. Ví dụ, di vật như cỏ hoặc cành cây đang cản trở chuyển động của cơ cấu điều chỉnh chiều cao cắt. | Kiểm tra cơ cấu điều chỉnh chiều cao cắt và loại bỏ tất cả di vật.                                                                                                                                                                                                                                                                |
| E031 | Lỗi động cơ điều chỉnh chiều cao cắt        |                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| E040 | Không có tín hiệu dây                       | Bộ tiếp hợp AC, cáp cabtyre hoặc kết nối dây ranh giới kém hoặc bị hư hỏng.                                                                                         | Kiểm tra đèn báo trên trạm sạc.<br>Xanh lá cây/sáng: Liên hệ với đại lý hoặc văn phòng kinh doanh của chúng tôi.<br>Đỏ/nhấp nháy: Kiểm tra dây ranh giới và kết nối lại.<br>Thay thế nếu phát hiện bất kỳ hư hỏng nào.<br>Tắt: Kiểm tra bộ tiếp hợp AC và cáp cabtyre rồi kết nối lại. Thay thế nếu phát hiện bất kỳ hư hỏng nào. |
|      |                                             | Mỗi mã kênh của máy và trạm sạc sẽ khác nhau.                                                                                                                       | Thay đổi mã kênh của tín hiệu dây cho phù hợp trong menu [Security (Bảo mật)].                                                                                                                                                                                                                                                    |
|      |                                             | Máy ở quá xa so với dây ranh giới.                                                                                                                                  | Lắp đặt lại dây ranh giới sao cho toàn bộ khu vực làm việc nằm trong phạm vi 35 m tính từ dây ranh giới.                                                                                                                                                                                                                          |
|      |                                             | Tín hiệu bị chặn bởi các vật kim loại xung quanh (hàng rào, cốt thép), bị nhiễu từ các thiết bị khác.                                                               | Tăng cường độ tín hiệu trong khu vực làm việc bằng cách tăng số lượng đảo trong khu vực làm việc, thu nhỏ khu vực làm việc, v.v...                                                                                                                                                                                                |
| E041 | Ra ngoài khu vực làm việc                   | Kết nối hoặc lắp đặt dây ranh giới không chính xác. Ví dụ, máy vượt qua dây ranh giới hoặc máy ra khỏi khu vực làm việc do độ dốc cao.                              | Kiểm tra để đảm bảo các dây ranh giới được lắp đặt đúng cách và được kết nối chắc chắn với trạm sạc.<br>Để biết phương pháp lắp đặt, tham khảo chương về lắp đặt dây ranh giới trong Hướng dẫn Thiết lập.                                                                                                                         |
|      |                                             | Tín hiệu bị chặn bởi các vật kim loại xung quanh (hàng rào, cốt thép), bị nhiễu từ các thiết bị khác.                                                               | Tăng cường độ tín hiệu trong khu vực làm việc bằng cách tăng số lượng đảo trong khu vực làm việc, thu nhỏ khu vực làm việc, v.v...                                                                                                                                                                                                |
|      |                                             | Có tình trạng nhiễu tín hiệu từ các sản phẩm khác gần đó.                                                                                                           | Thay đổi mã kênh của tín hiệu dây cho phù hợp trong menu [Security (Bảo mật)]. Lắp đặt lại dây ranh giới sao cho cả hai dây ranh giới đảm bảo khoảng cách lớn hơn 1 m.                                                                                                                                                            |
| E051 | Sự cố tạm thời                              | Máy đang ở nhiệt độ cao, hoặc nút “STOP” (DỪNG) vẫn hoạt động sau khi đưa ra lệnh cắt cỏ.                                                                           | Đợi một lúc rồi khởi động lại máy, hoặc nhấn nút “STOP” (DỪNG) bằng cách đóng nắp đậy màn hình hiển thị sau lệnh cắt cỏ.                                                                                                                                                                                                          |
| E060 | Hết pin                                     | Máy không thể tìm thấy trạm sạc.                                                                                                                                    | Kiểm tra tình trạng lắp đặt dây ranh giới và dây dẫn hướng.<br>Để biết phương pháp lắp đặt, tham khảo chương về lắp đặt dây ranh giới và dây dẫn hướng trong Hướng dẫn Thiết lập.                                                                                                                                                 |
|      |                                             | Tùy chọn cắt được đặt thành [Auto mowing (Cắt cỏ tự động)] khi vận hành ở khu vực phụ.                                                                              | Đặt tùy chọn cắt là [Mowing without charging (Cắt cỏ mà không sạc pin)] khi vận hành ở khu vực phụ. Khi đang làm việc ở khu vực phụ, máy không thể quay về trạm sạc.                                                                                                                                                              |
|      |                                             | Pin đã hết.                                                                                                                                                         | Gắn máy vào trạm sạc để sạc.                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| E064 | Pin yếu                                     | Pin bị xả kiệt.<br>Pin đã hết.                                                                                                                                      | Nếu vấn đề vẫn tiếp diễn, vui lòng liên hệ với đại lý hoặc văn phòng kinh doanh của chúng tôi.                                                                                                                                                                                                                                    |
| E080 | Lỗi điện tử                                 | Có vấn đề tạm thời liên quan đến mạch điện tử hoặc chương trình trong sản phẩm.                                                                                     | Khởi động lại máy.<br>Nếu vấn đề vẫn tiếp diễn, vui lòng liên hệ với đại lý hoặc văn phòng kinh doanh của chúng tôi.                                                                                                                                                                                                              |
| E100 | Máy bị mắc kẹt                              | Các bánh sau bị xoay vòng do tình trạng bùn lầy.                                                                                                                    | Ngăn bánh sau bị xoay vòng bằng cách làm phẳng mặt đất hoặc giới hạn khu vực vận hành bằng dây ranh giới.                                                                                                                                                                                                                         |
| E101 | Lỗi gắn vào trạm sạc                        | Máy đã không thể gắn vào trạm sạc, hoặc trạm sạc có lỗi.                                                                                                            | Vệ sinh từng đầu cực. Nếu trạm sạc bị nghiêng hoặc bị lệch, hãy đặt trạm sạc lại cho bằng phẳng. Nếu đèn báo của trạm sạc sáng màu đỏ, hãy rút phích cắm ra, đợi một lúc, sau đó khởi động lại trạm sạc.                                                                                                                          |
| E102 | Lật ngược                                   | Máy bị nghiêng nhiều hoặc bị lật ngược.                                                                                                                             | Chỉnh lại trạng thái của máy.                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| E103 | Máy cắt cỏ bị nghiêng                       | Máy bị nghiêng quá phạm vi chấp nhận được.                                                                                                                          | Di chuyển máy sang một khu vực bằng phẳng.<br>Lắp đặt lại dây ranh giới sao cho những dốc có độ nghiêng lớn nằm ngoài khu vực làm việc.                                                                                                                                                                                           |
| E104 | Máy bị nâng lên                             | Cảm biến nâng được kích hoạt vì máy va chạm hoặc di chuyển trên chướng ngại vật.                                                                                    | Đảm bảo khoảng cách giữa chướng ngại vật và khu vực làm việc, sau đó khởi động lại máy.                                                                                                                                                                                                                                           |
| E105 | Lỗi cảm biến va chạm                        | Nắp trên không thể trở về vị trí tiêu chuẩn.                                                                                                                        | Nếu máy tiếp xúc với chướng ngại vật, hãy đưa máy ra khỏi chướng ngại vật. Loại bỏ bụi bẩn hoặc di vật giữa nắp trên và khung máy, đảm bảo nắp trên di chuyển tự do quanh các trục trượt.                                                                                                                                         |

| Mã   | Chi tiết lỗi               | Nguyên nhân                                                                  | Hành động                                                   |
|------|----------------------------|------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| E200 | Lỗi cảm biến vòng lặp      | Cảm biến dây kết nối kém hoặc không thể kết nối.                             | Liên hệ với đại lý hoặc văn phòng kinh doanh của chúng tôi. |
| E201 | Lỗi cảm biến nghiêng       | Không thể giao tiếp với cảm biến nghiêng.                                    |                                                             |
| E202 | Lỗi công tắc dừng          | Chức năng của nút “STOP” (DỪNG) không được đảm bảo.                          |                                                             |
| E203 | Lỗi cảm biến IMU           | Không thể giao tiếp với cảm biến IMU.                                        |                                                             |
| E204 | Lỗi cảm biến chiều cao cất | Cảm biến của cơ cấu nâng kết nối kém hoặc không thể kết nối, có lỗi kết nối. |                                                             |
| E206 | Lỗi cảm biến nâng          | Chức năng của cảm biến nâng không được đảm bảo.                              |                                                             |

## XỬ LÝ SỰ CỐ

### Nếu bạn nghĩ có trục trặc

Trước khi yêu cầu sửa chữa hoặc đặt câu hỏi, hãy kiểm tra xem có tương ứng với các nội dung sau đây không.

| Tình trạng bất thường                                                                            | Nguyên nhân tiềm tàng (sự cố hồng học)                                                                                                                      | Biện pháp khắc phục                                                                                                                                                                                                                                          |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Màn hình LCD không hiển thị.                                                                     | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin có bị tắt nguồn không?                                                                                                  | Bật nguồn của Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin. (Tham khảo phần “ <i>Bật/tắt nguồn</i> ”.)                                                                                                                                                                |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không chạy.                                                  | Có lỗi xảy ra không? (Đèn LED có nhấp nháy màu đỏ không?)                                                                                                   | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin sẽ không chạy khi có lỗi. (Tham khảo phần “ <i>HỆ THỐNG BÁO VE</i> ”.)                                                                                                                                                   |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không thể gắn vào trạm sạc.                                  | Trạm sạc không ở đúng trạng thái.                                                                                                                           | Đặt trạm sạc chắc chắn trên bề mặt bằng phẳng. Tham khảo chương “ <i>Định vị trạm sạc</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt trạm sạc.                                                                                                         |
|                                                                                                  | Dây dẫn hướng không được đặt thẳng từ trạm sạc hoặc khoảng cách không đúng.                                                                                 | Lắp dây dẫn hướng cách trạm sạc ít nhất 2 mét. Tham khảo chương “ <i>Điều kiện lắp đặt dây dẫn hướng</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt dây dẫn hướng.                                                                                     |
|                                                                                                  | Dây dẫn hướng không được cố định đúng cách vào trạm sạc.                                                                                                    | Cố định dây dẫn hướng vào rãnh ở giữa để trạm sạc. Tham khảo chương “ <i>Lắp đặt dây dẫn hướng</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt dây dẫn hướng.                                                                                           |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không quay về trạm sạc.                                      | Vì Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin đang trong khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm tín hiệu dẫn hướng, nên sẽ không quay về theo tín hiệu dây ranh giới. | Nếu dây dẫn hướng không được lắp đặt, hãy đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng thành 0 phút. Tham khảo chương “ <i>Thiết đặt khoảng thời gian thực hiện tìm kiếm cho tín hiệu dây dẫn hướng</i> ” để biết quy trình thiết đặt. |
|                                                                                                  | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không khởi hành từ trạm sạc sau khi thay đổi khu vực làm việc.                                                          | Để Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin khởi hành từ trạm sạc và để máy lưu từ trường xung quanh vào bộ nhớ. Tham khảo chương “ <i>Tùy chọn điều hướng</i> ” để biết quy trình thiết đặt.                                                                     |
|                                                                                                  | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không thể quay về bằng tín hiệu dây ranh giới do dây ranh giới được lắp đặt gần trạm sạc không chính xác.               | Lắp đặt dây ranh giới cách hai bên trạm sạc 1,5 m. Tham khảo chương “ <i>Lắp đặt dây ranh giới</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt dây ranh giới.                                                                                           |
| Pin đã hết nhưng không được sạc khi gắn vào trạm sạc.                                            | Nếu pin đã hết hoàn toàn, có thể mất một lúc để pin bắt đầu sạc.                                                                                            | Gắn Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vào trạm sạc khi nguồn điện chính BAT, và đợi một lúc cho đến khi quá trình sạc bắt đầu. Nếu vẫn đề vẫn tiếp diễn, vui lòng liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi hoặc đại lý tại địa phương.               |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vẫn ở trạm sạc trong một thời gian dài và không bắt đầu cắt. | Nắp đậy màn hình hiển thị đã đóng, nhưng nút bắt đầu cắt chưa được nhấn.                                                                                    | Nhấn nút bắt đầu cắt và đóng nắp đậy màn hình hiển thị. Tham khảo chương “ <i>Bắt đầu cắt</i> ” để biết hướng dẫn.                                                                                                                                           |
|                                                                                                  | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin ở trạng thái chờ sau khi quay về trạm sạc.                                                                              | Kiểm tra các tùy chọn vận hành sau khi sạc. Tham khảo chương “ <i>Các tùy chọn quay về</i> ” để biết hướng dẫn.                                                                                                                                              |
|                                                                                                  | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không hoạt động nếu nhiệt độ pin quá cao hoặc quá thấp.                                                                 | Đợi một lúc rồi khởi động lại Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin.                                                                                                                                                                                           |
| Rung/Âm thanh bất thường                                                                         | Lưỡi cắt cỏ bị hỏng.                                                                                                                                        | Kiểm tra tình trạng của các lưỡi cắt cỏ, thay thế bằng lưỡi cắt mới và vít mới. Tham khảo chương “ <i>Thay thế lưỡi cắt cỏ</i> ” để biết cách thay thế.                                                                                                      |
|                                                                                                  | Di vật bị mắc kẹt trong lưỡi cắt cỏ.                                                                                                                        | Kiểm tra xung quanh lưỡi cắt cỏ và loại bỏ tất cả di vật.                                                                                                                                                                                                    |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vận hành vào thời gian/ngày không mong muốn.                 | Thiết lập cắt cỏ theo lịch trình không như dự định.                                                                                                         | Kiểm tra ngày và thời gian cắt cỏ được lên lịch trình. Tham khảo chương “ <i>Thay đổi thiết đặt ngày và thời gian</i> ” để biết cách thiết đặt lịch trình.                                                                                                   |
|                                                                                                  |                                                                                                                                                             | Thay đổi lịch trình cắt cỏ. Tham khảo chương “ <i>Đặt lịch trình cắt</i> ” để biết hướng dẫn.                                                                                                                                                                |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin di chuyển, nhưng động cơ lưỡi cắt không quay.                | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin vừa bắt đầu truyền động hoặc đang quay về trạm sạc.                                                                     | Động cơ lưỡi cắt sẽ không quay khi Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin mới bắt đầu truyền động hoặc khi máy đang quay về trạm sạc.                                                                                                                           |
| Thời gian cắt ngắn                                                                               | Các lưỡi cắt cỏ đã mòn và tải trọng lên động cơ lưỡi cắt bị tăng lên.                                                                                       | Thay thế lưỡi cắt cỏ. Tham khảo chương “ <i>Thay thế lưỡi cắt cỏ</i> ” để biết cách thay thế.                                                                                                                                                                |
|                                                                                                  | Pin sắp hết tuổi thọ.                                                                                                                                       | Liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi hoặc đại lý tại địa phương.                                                                                                                                                                                   |
| Thời gian cắt ngắn và thời gian sạc ngắn                                                         | Pin sắp hết tuổi thọ.                                                                                                                                       | Liên hệ với văn phòng kinh doanh của chúng tôi hoặc đại lý tại địa phương.                                                                                                                                                                                   |



| Tình trạng bất thường                                                              | Nguyên nhân tiềm tàng (sự cố hồng học)                                                          | Biện pháp khắc phục                                                                                                                                                             |
|------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Cắt cỏ không đồng đều                                                              | Lịch trình cắt quá ngắn để cắt được toàn bộ khu vực làm việc.                                   | Giảm kích thước của khu vực làm việc hoặc kéo dài lịch trình. Tham khảo chương “ <i>Đặt lịch trình cắt</i> ” để biết hướng dẫn.                                                 |
|                                                                                    | Các lưỡi cắt cỏ đã mòn và tải trọng lên động cơ lưỡi cắt bị tăng lên.                           | Thay thế lưỡi cắt cỏ. Tham khảo chương “ <i>Thay thế lưỡi cắt cỏ</i> ” để biết cách thay thế.                                                                                   |
|                                                                                    | Cỏ quá dài so với chiều cao cắt đã thiết đặt.                                                   | Thay đổi chiều cao cắt hoặc cắt bớt cỏ trước xuống còn 65 mm hoặc ngắn hơn. Tham khảo chương “ <i>Xác định chiều cao cắt</i> ” để biết cách cấu hình.                           |
|                                                                                    | Cỏ, cành cây hoặc các di vật khác sẽ cản trở chuyển động quay của đế đặt lưỡi cưa hoặc bánh xe. | Kiểm tra để đặt lưỡi cắt hoặc bánh xe và loại bỏ tất cả di vật.                                                                                                                 |
| Đường mòn được hình thành trên bãi cỏ.                                             | Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin di chuyển nhiều lần trên một đường đi cụ thể.               | Điều chỉnh chiều rộng điều hướng độ lệch. Tham khảo chương “ <i>Điều chỉnh chiều rộng điều hướng độ lệch</i> ” để biết cách cấu hình.                                           |
| Không thể di chuyển theo đường đi.                                                 | Chiều rộng của đường đi hẹp.                                                                    | Chiều rộng của đường đi phải tối thiểu là 150 cm. Tham khảo chương “ <i>Điều kiện lắp đặt dây ranh giới</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt dây ranh giới.     |
| Máy Cắt Cỏ Robot Hoạt Động Bằng Pin không thể đi qua hai dây ranh giới vào ra đảo. | Hai dây ranh giới vào ra đảo không sát nhau.                                                    | Cho hai dây ranh giới vào ra đảo sát nhau (0 cm). Tham khảo chương “ <i>Lắp đặt dây ranh giới</i> ” trong Hướng dẫn Thiết lập để biết cách lắp đặt dây ranh giới.               |
| Máy không vận hành cắt xoắn ốc.                                                    | Quá trình vận hành cắt bình thường chưa trôi qua 30 phút.                                       | Chức năng cắt xoắn ốc sẽ hoạt động khi máy phát hiện cỏ dày sau khoảng 30 phút cắt cỏ bình thường. Để biết thêm thông tin, hãy tham khảo chương “ <i>Cắt cỏ chưa được cắt</i> ” |

## สารบัญ

|                                                                                            |     |                                                            |     |
|--------------------------------------------------------------------------------------------|-----|------------------------------------------------------------|-----|
| บทนำ.....                                                                                  | 116 | ตัวเลือกการนำทาง.....                                      | 126 |
| ข้อมูลจำเพาะ.....                                                                          | 116 | การตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทาง..... | 126 |
| เครื่องหมายสัญลักษณ์ต่างๆ.....                                                             | 116 | การตัดหญ้าใกล้กับขอบเขต.....                               | 127 |
| จุดประสงค์การใช้งาน.....                                                                   | 116 | การตั้งค่าระยะจุดเริ่มต้นตัดหญ้า.....                      | 127 |
| ข้อควรระวังด้านความปลอดภัย.....                                                            | 117 | เลือกวิธีการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ.....             | 127 |
| ชื่อชิ้นส่วน.....                                                                          | 118 | การปรับองศาการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ.....           | 128 |
| คำแนะนำเกี่ยวกับรายการสินค้าที่จำหน่ายแยก.....                                             | 118 | การปรับความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต.....                  | 129 |
| การจัดเตรียม.....                                                                          | 118 | การตัดหญ้าที่ยังไม่ได้ถูกตัด.....                          | 130 |
| การเปิดปิดเครื่อง.....                                                                     | 118 | ตัวเลือกการตั้งค่าความปลอดภัย.....                         | 130 |
| การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้า.....                                                               | 118 | การตั้งเวลาในการส่งเสียงเตือน.....                         | 130 |
| เรื่องที่ต้องทำความเข้าใจก่อนใช้งาน.....                                                   | 119 | การเปลี่ยนรหัส PIN.....                                    | 130 |
| วิธีการใช้งาน.....                                                                         | 120 | การป้องกันการรบกวนสัญญาณของสายไฟ.....                      | 130 |
| การทำงานของแผงควบคุม.....                                                                  | 120 | การป้องกันหุ่นยนต์ตัดหญ้าจากการโจรกรรม.....                | 131 |
| การเริ่มต้นตัดหญ้า.....                                                                    | 120 | การตั้งค่าอื่นๆ.....                                       | 131 |
| การหยุดตัดหญ้า.....                                                                        | 121 | การบันทึก/การโหลดการตั้งค่าของผู้ใช้.....                  | 131 |
| เมนูการตั้งค่า.....                                                                        | 122 | การเปลี่ยนการตั้งค่าวันที่และเวลา.....                     | 131 |
| การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า.....                                                             | 123 | การเปลี่ยนภาษาการแสดงผล.....                               | 132 |
| การตัดหญ้าโดยการสั่งงานและชาร์จอัตโนมัติ.....                                              | 123 | การรีเซ็ตการตั้งค่าของผู้ใช้.....                          | 132 |
| การตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จอัตโนมัติ.....                                                        | 123 | การค้นหาข้อมูลผลิตภัณฑ์.....                               | 132 |
| การเริ่มต้นตัดหญ้าในเวลาที่ต้องการ (การตั้งค่าให้หยุดตัดหญ้าตามเวลาที่กำหนด).....          | 123 | การจัดการเวลาเปิด/ปิดไฟ LED.....                           | 132 |
| ตัดหญ้าโดยเคลื่อนที่เป็นวงก้นหอย.....                                                      | 124 | การตรวจสอบรายละเอียดความผิดพลาดในการทำงาน.....             | 132 |
| การตั้งค่าการจอด.....                                                                      | 124 | การบำรุงรักษา.....                                         | 133 |
| การนำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ.....                                                  | 124 | การทำความสะอาด.....                                        | 133 |
| การนำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนด.....         | 124 | การตรวจสอบใบมีดเครื่องตัดหญ้า.....                         | 133 |
| นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนดไว้ล่วงหน้า..... | 124 | การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า.....                         | 134 |
| ตัวเลือกการตัดหญ้า.....                                                                    | 125 | การตรวจสอบเป็นระยะ.....                                    | 135 |
| การเปลี่ยนแปลงและการลงทะเบียนพื้นที่ตัดหญ้า.....                                           | 125 | การจัดการหลังจากช่วงสิ้นสุดฤดูกาล.....                     | 136 |
| การตั้งเวลาตัดหญ้า.....                                                                    | 125 | เมื่อถึงผลิตภัณฑ์นี้.....                                  | 136 |
| การกำหนดความสูงในการตัด.....                                                               | 126 | ระบบป้องกัน.....                                           | 137 |
|                                                                                            |     | ระบบป้องกันและเครื่องหมายแสดงความผิดพลาด.....              | 137 |
|                                                                                            |     | การแก้ไขปัญหา.....                                         | 138 |
|                                                                                            |     | หากคุณคิดว่ามีการทำงานผิดปกติ.....                         | 138 |

ข้อมูลจำเพาะ

|                                    |                                                                            |                         |
|------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| รุ่น:                              | RM350D                                                                     |                         |
| แรงดันไฟฟ้าที่กำหนด                | D.C. 18 V                                                                  |                         |
| ความจุแบตเตอรี่                    | 5.0 Ah                                                                     |                         |
| ขนาด<br>(ยาว x กว้าง x สูง)        | 700 mm x 560 mm x 270 mm                                                   |                         |
| น้ำหนัก                            | 13.7 kg                                                                    |                         |
| ความเร็วหมุนเปล่า<br>ของมอเตอร์    | มอเตอร์ของใบมีด                                                            | 2,300 min <sup>-1</sup> |
| พื้นที่การตัดหญ้าสูงสุด            | 3,500 m <sup>2</sup>                                                       |                         |
| องศาความชันสูงสุดที่ขึ้นได้        | 26° (49%)                                                                  |                         |
| ใบมีดเครื่องตัดหญ้า                | ใบมีดแบบหมุนกลับได้<br>3 ใบ                                                |                         |
| ความกว้างในการตัดหญ้า              | 240 mm                                                                     |                         |
| ความสูงในการตัด                    | 20 mm - 60 mm<br>การเพิ่มระดับโดยการปรับด้วยระบบไฟฟ้า 9 ระดับ ครึ่งละ 5 mm |                         |
| ระดับการป้องกัน                    | IPX4                                                                       |                         |
| อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับที่ใช้ได้  | AAD01                                                                      |                         |
| สถานีชาร์จที่ใช้ได้                | RST001                                                                     |                         |
| สายไฟกำหนด<br>ขอบเขต<br>สายไฟนำทาง | ย่านความถี่ในการทำงาน                                                      | 3.3 kHz - 50 kHz        |
|                                    | ความเข้มข้นสูงสุดของสนามแม่เหล็กไฟฟ้า<br>(ค่าที่วัดตาม EN303 447)          | 38 dBµA/m               |

- เนื่องจากการค้นคว้าวิจัยและพัฒนาอย่างต่อเนื่อง ข้อมูลจำเพาะในเอกสารฉบับนี้อาจเปลี่ยนแปลงได้โดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบล่วงหน้า
- คุณสมบัติหลักและอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับอาจแตกต่างกันไปในแต่ละประเทศ
- น้ำหนักตามข้อบังคับของ EPTA 01/2014

เครื่องหมายสัญลักษณ์ต่างๆ

ต่อไปนี้เป็นสัญลักษณ์ที่อาจใช้สำหรับอุปกรณ์ โปรดศึกษาความหมายของสัญลักษณ์ให้เข้าใจก่อนการใช้งาน



คำเตือน - อ่านคู่มือการใช้งานก่อนใช้เครื่องมือนี้



คำเตือน - อยู่ห่างจากเครื่องมือในระยะปลอดภัยเมื่อใช้งาน  
อาจมีวัตถุกระเด็นออกจากเครื่องมือและส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บได้



คำเตือน - ตั้งค่าฟังก์ชันการป้องกันการโจรกรรมและปิดเครื่องก่อนการใช้งานหรือยกเครื่อง  
ไม่เช่นนั้นมือและเท้าของคุณอาจได้รับบาดเจ็บจากใบมีดเครื่องตัดหญ้าได้  
อุปกรณ์ระบบการทำงานของเครื่องมือนี้คือระบบล็อกการเริ่มทำงานของเครื่องมือโดยรหัส PIN  
คุณสามารถใช้ระบบล็อกการเริ่มทำงานของเครื่องมือในการตั้งค่าการป้องกันการโจรกรรม  
หากเปิดใช้ระบบล็อกการเริ่มทำงานของเครื่องมือ คุณจะต้องการกรหัส PIN เพื่อเริ่มใช้งานเครื่องมือใหม่อีกครั้ง



คำเตือน - ห้ามนั่งบนเครื่อง  
ไม่เช่นนั้นมือและเท้าของคุณอาจได้รับบาดเจ็บจากใบมีดเครื่องตัดหญ้าได้



สำหรับประเทศในสหภาพยุโรปเท่านั้น  
เนื่องจากในอุปกรณ์มีส่วนประกอบอันตราย ขยะจำพวกอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ แบตเตอรี่ และหม้อแบตเตอรี่จึงอาจส่งผลกระทบต่อสิ่งแวดล้อมและสุขภาพของมนุษย์ในเชิงลบ  
อย่าทิ้งเครื่องใช้ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์หรือแบตเตอรี่รวมกับวัสดุเหลือทิ้งในครัวเรือน!  
เพื่อให้เป็นไปตามกฎระเบียบของยุโรปว่าด้วยขยะจำพวกอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ และหม้อสะสมไฟฟ้าและแบตเตอรี่ รวมถึงการบังคับใช้ตามกฎหมายภายในประเทศ ควรมีการจัดเก็บขยะจำพวกอุปกรณ์ไฟฟ้า แบตเตอรี่ และหม้อสะสมไฟฟ้าแยกต่างหากและส่งไปยังจุดรับขยะต่างหากในเขตเทศบาลซึ่งมีการดำเนินการตามระเบียบว่าด้วยการดูแลสิ่งแวดล้อม  
โดยระบุด้วยสัญลักษณ์เส้นคาดขวางรูปถังขยะแบบมีล้อไว้บนอุปกรณ์

จุดประสงค์การใช้งาน

เครื่องมือนี้มีวัตถุประสงค์เพื่อการตัดหญ้าและชาร์จไฟโดยอัตโนมัติเท่านั้น

## ข้อควรระวังด้านความปลอดภัย

1. คำเตือน - อย่าสัมผัสใบมีดที่กำลังหมุนอยู่  
ไม่เช่นนั้นอาจทำให้เกิดการบาดเจ็บได้
  2. อย่าให้เด็ก บุคคลที่มีความสามารถทางกายภาพ ประสบาสัมผัส หรือ จิตใจบกพร่อง หรือขาดประสบการณ์และความรู้ หรือผู้ที่ไม่คุ้นเคยกับคำแนะนำเหล่านี้ ใช้งานเครื่องมือนี้โดยเด็ดขาด และข้อบังคับในท้องถิ่นอาจ มีการจำกัดอายุของผู้ปฏิบัติงาน
  3. อย่าให้เด็กอยู่ใกล้หรือเล่นเครื่องมือในขณะที่เครื่องกำลังทำงาน
  4. อย่าสัมผัสกับใบมีดเครื่องตัดหญ้าหรือล้อจนกว่าเครื่องจะหยุดทำงานแล้ว
  5. อย่าชาร์จเครื่องมือกับสถานีชาร์จอื่นนอกจากสถานีที่มีมาให้ อย่าใช้ อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับอื่นนอกจากที่ระบุไว้ในคู่มือการใช้งาน
  6. เมื่อต้องการทิ้งแบตเตอรี่ที่อยู่ภายในเครื่องหลังจากสิ้นสุดอายุการใช้งาน ให้ปฏิบัติตามข้อบังคับของท้องถิ่นที่เกี่ยวข้องกับการทิ้งแบตเตอรี่ สำหรับการถอดแบตเตอรี่ ดูที่บท "เมื่อทิ้งผลิตภัณฑ์นี้" ในคู่มือการใช้งานนี้
  7. ปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้าในกรณีดังต่อไปนี้
    - เมื่อนำวัตถุแปลกปลอมที่ติดอยู่ในเครื่องมือออก
    - ก่อนทำการตรวจสอบ ทำความสะอาด หรือดำเนินการใดๆ กับ เครื่องมือหรือสถานีชาร์จ
    - รวมไปถึงถอดปลั๊กของอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับออกก่อนทำการ ตรวจสอบ ทำความสะอาด หรือดำเนินการใดๆ กับสถานีชาร์จ
    - เมื่อตรวจสอบความเสียหายของเครื่องมือหลังจากชนกับวัตถุแปลกปลอม
    - หากเครื่องมือเริ่มสั่นผิดปกติ ในกรณีนี้ ให้ตรวจสอบว่าเครื่องมือมีความเสียหายหรือไม่ก่อนเริ่มใช้งานอีกครั้ง
  8. ตรวจสอบเครื่องมือ อุปกรณ์ต่อพ่วง สายไฟ และสายไฟต่อพ่วงก่อนการใช้งาน เพื่อให้แน่ใจว่าไม่มีความเสียหายหรือสัญญาณของความเสื่อมสภาพตามอายุการใช้งาน
  9. ห้ามใช้เครื่องมือหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงที่อุปกรณ์ป้องกันหรือกบังชำรุด ไม่มีอุปกรณ์นิรภัย หรือสายไฟชำรุดหรือฉีกขาด
  10. อย่าเชื่อมต่อสายไฟที่เสียหายกับแหล่งจ่ายไฟ หากสายไฟที่เชื่อมต่อกับ แหล่งจ่ายไฟมีความเสียหาย อย่าสัมผัสกับสายไฟก่อนตัดการเชื่อมต่อกับ แหล่งจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้นอาจเกิดไฟฟ้าช็อตได้
  11. ติดตั้งอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับและสายเคเบิล Cabtire นอกพื้นที่ตัดหญ้า ไม่เช่นนั้นสายไฟอาจเสียหายหรืออาจเกิดไฟฟ้าช็อตได้
  12. หยุดใช้เครื่องมือทันทีเมื่อเกิดอุบัติเหตุหรือมีความชำรุดเสียหาย
  13. หยุดใช้เครื่องมือทันทีเมื่อเกิดการรั่วไหลของสารอิเล็กทรอนิกส์
  14. ถอดปลั๊กออกจากเต้ารับหากสายไฟเสียหายระหว่างการใช้งาน
  15. แนะนำให้เชื่อมต่อปลั๊กของสายเคเบิล Cabtire เข้ากับวงจรของแหล่งจ่ายไฟที่มีการป้องกันด้วยเครื่องตัดไฟรั่ว (RCD) ที่มีการตัดกระแสไฟที่ 30 mA หรือต่ำกว่า
  16. หลีกเลี่ยงการใช้เครื่องมือหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงในสภาพอากาศเลวร้าย โดยเฉพาะเมื่อมีความเสี่ยงที่จะเกิดฟ้าผ่า
  17. หยุดใช้เครื่องมือทันทีเมื่อเกิดการสั้นสะเทือนผิดปกติ
  18. เมื่อใช้เครื่องมือในพื้นที่สาธารณะ จะต้องแสดงป้ายเตือนรอบพื้นที่การทำงาน ป้ายเตือนจะต้องมีเนื้อหาดังต่อไปนี้  
"คำเตือน! เครื่องตัดหญ้าอัตโนมัติ! โปรดอยู่ให้ห่างจากเครื่อง! โปรดดูแลเด็กอย่างใกล้ชิด!"
- หมายเลข 1
19. สายไฟของอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับไม่สามารถเปลี่ยนได้ หากสายไฟเสียหาย จะต้องทิ้งอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับด้วย
  20. หากพื้นที่การทำงานอยู่ติดกับถนนสาธารณะ ให้สร้างแนวกันระหว่างพื้นที่การทำงานและถนนสาธารณะ ไม่เช่นนั้นเครื่องอาจจะออกนอกพื้นที่ไปยังถนนสาธารณะและเป็นสาเหตุของอุบัติเหตุได้
  21. ต้องแน่ใจว่าไม่มีคน สัตว์เลี้ยง หรือสัตว์เล็กในพื้นที่การทำงานก่อนเริ่มใช้งาน เนื่องจากอาจถูกดูดเข้ากับเครื่อง ส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บได้
  22. อย่าใช้อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับในพื้นที่ที่โดนฝน ชื้น หรือเปียก ไม่เช่นนั้นอาจเกิดไฟฟ้าช็อตได้
  23. ห้ามสัมผัสกับปลั๊กไฟของอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับด้วยมือที่เปียก ไม่เช่นนั้นอาจเกิดไฟฟ้าช็อตได้

24. เชื่อมต่อปลั๊กไฟของอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับกับเต้ารับที่อยู่ภายนอกอาคาร
25. สวมถุงมือเมื่อติดตั้งหรือถอดสายไฟ ไม่เช่นนั้นสายไฟอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บได้
26. ระวังอย่าให้ค้อนตอกถูกนิ้วหรือมือเมื่อตอกหมุดยึด
27. ติดตั้งสายไฟโดยไม่ให้ลอยจากพื้น ไม่เช่นนั้นเท้าของคุณอาจเข้าไปติดซึ่งส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้
28. ระวังอย่าให้หนีบนิ้วขณะเปิดและปิดฝาครอบข้อ
29. ห้ามสัมผัสกับใบมีดเครื่องตัดหญ้าในขณะที่กำลังยกขึ้นหรือลดระดับลง นิ้วของคุณอาจเข้าไปติดซึ่งส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้
30. ระวังอย่าให้หนีบนิ้วขณะเปิดและปิดฝาครอบจอแสดงผล
31. อย่าให้ใบหน้าเข้าไปใกล้ล้อและใบมีดเครื่องตัดหญ้าที่กำลังหมุนอยู่ เสื้อผ้าของคุณอาจเข้าไปติดกับล้อและใบมีด ซึ่งส่งผลให้ขาดอากาศหายใจได้
32. อย่ามองเข้าไปในใบมีดเครื่องตัดหญ้าในขณะที่กำลังทำงาน เนื่องจากอาจมีวัตถุกระเด็นเข้าไปในตาของคุณได้
33. อย่าสัมผัสล้อที่กำลังหมุนอยู่ นิ้วของคุณอาจเข้าไปติดซึ่งส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้
34. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ติดตั้งใบมีดเครื่องตัดหญ้าอย่างเหมาะสมตามคู่มือการใช้งานนี้ ไม่เช่นนั้นใบมีดเครื่องตัดหญ้าอาจหลวมโดยไม่ตั้งใจซึ่งส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้
35. ยกเครื่องมือขึ้นโดยให้ใบมีดเครื่องตัดหญ้าหันออกจากตัวคุณ ไม่เช่นนั้นคุณอาจจะสัมผัสกับล้อและใบมีดเครื่องตัดหญ้าซึ่งส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้
36. ยกเครื่องมือโดยจับที่มือจับ หากยกเครื่องมือที่บริเวณอื่นนอกจากมือจับ เครื่องมือจะไม่มั่นคงและอาจร่วงหล่น ส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บได้

## คำแนะนำเพื่อความปลอดภัยที่สำคัญสำหรับแบตเตอรี่

1. ก่อนใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้า โปรดอ่านคำแนะนำและเครื่องหมายแจ้งเตือนทั้งหมด
2. หากระยะเวลาที่เครื่องทำงานสั้นเกินไป ให้หยุดใช้งานทันที เนื่องจากอาจมีความเสี่ยงที่จะร้อนจัด ไหม้หรือระเบิดได้
3. ห้ามจัดเก็บหรือใช้เครื่องมือในพื้นที่ที่อาจมีอุณหภูมิตั้งแต่ 50 °C (122 °F) ขึ้นไป
4. ห้ามเผาแบตเตอรี่แม้ว่าแบตเตอรี่จะเสื่อมสภาพแล้ว แบตเตอรี่อาจจะระเบิดเนื่องจากความร้อน
5. แบตเตอรี่ลิเทียมไอออนจะต้องเป็นไปตามข้อกำหนดของกฎหมายสินค้าอันตราย สำหรับการขนส่งในเชิงพาณิชย์ เช่น โดยบุคคลที่สามหรือตัวแทนขนส่ง เป็นต้น จะต้องปฏิบัติตามข้อกำหนดพิเศษว่าด้วยการบรรจุภัณฑ์และการติดฉลาก สำหรับการเตรียมรายการที่จะขนส่ง จำเป็นต้องปรึกษาผู้เชี่ยวชาญเกี่ยวกับวัตถุอันตราย โปรดปฏิบัติตามข้อบังคับของประเทศโดยละเอียด
6. อย่าใช้เครื่องใกล้กับสายไฟฟ้าแรงสูงการใช้งานในลักษณะดังกล่าวอาจส่งผลให้เครื่องมือหรือแบตเตอรี่ทำงานผิดปกติหรือชำรุดได้
7. จัดเก็บเครื่องมือในที่ที่ปลอดภัยซึ่งห่างจากมือเด็ก
8. ห้ามใช้ชุดแบตเตอรี่ที่เสียหาย ชุดแบตเตอรี่ที่ใช้ควรเป็นชุดที่มาจากผู้ผลิต หรือผู้ให้บริการที่ได้รับอนุญาตเท่านั้น

## ปฏิบัติตามคำแนะนำเหล่านี้

**⚠ ข้อควรระวัง:** ใช้แบตเตอรี่ของแท้จาก Makita เท่านั้น การใช้แบตเตอรี่ Makita ที่ไม่แท้ หรือแบตเตอรี่ที่ถูกเปลี่ยน อาจทำให้แบตเตอรี่ระเบิด ก่อให้เกิดเพลิงลุกไหม้ การบาดเจ็บ และความเสียหายได้ และจะทำให้การรับประกันของ Makita สำหรับเครื่องมือและแท่นชาร์จของ Makita เป็นโมฆะด้วย

## เคล็ดลับในการรักษาอายุการใช้งานของแบตเตอรี่ให้ยาวนานที่สุด

- อย่าชาร์จแบตเตอรี่ที่มีไฟเต็มแล้ว การชาร์จประจุไฟฟ้ามากเกินไปอาจจะทำให้อายุการใช้งานของแบตเตอรี่สั้นลง

- ชาร์จแบตเตอรี่ในห้องที่มีอุณหภูมิระหว่าง 10 °C - 40 °C (50 °F - 104 °F) ปลอຍให้แบตเตอรี่เย็นลงก่อนที่จะชาร์จไฟ
- ชาร์จแบตเตอรี่หากคุณไม่ต้องการใช้เป็นเวลานาน (เกินกว่าหกเดือน)

### ชื่อชิ้นส่วน

#### ► หมายเลข 2

1. หุ่นยนต์ตัดหญ้า
2. ปุ่ม “หยุด”
3. ฝาครอบจอแสดงผล
4. ล้อหลัง
5. ไฟ LED
6. เข้าปลั๊กชาร์จ
7. แผงควบคุม
8. ฝาครอบบน
9. แซสซี
10. เพลสไลเดอร์
11. ตัวยึดยาง
12. ล้อหน้า
13. สวิตช์ไฟหลัก
14. ด้ามจับ
15. ฝาปิด USB  
(อย่าเปิด ใช้สำหรับการซ่อมบำรุง)
16. ฝาครอบใบมีด
17. ฐานใบมีด
18. ใบมีดเครื่องตัดหญ้า
19. แผ่นรางเลื่อน
20. สถานีชาร์จ
21. ฐานสถานีชาร์จ
22. ขั้วชาร์จ
23. ฝาครอบขั้ว
24. โครงสถานีชาร์จ
25. ไฟแสดงสถานะสถานีชาร์จ
26. ฝาครอบสายไฟ
27. สายไฟกำหนดขอบเขต
28. สายไฟนำทาง
29. สายไฟ
30. หมุดยึด
31. ขั้วต่อ
32. หัวต่อ
33. อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ  
(รูปร่างของปลั๊กจะแตกต่างกันไปในแต่ละภูมิภาค)
34. สายเคเบิล Cabtire
35. หมุดยึดแบบสกรู  
(สำหรับยึดสถานีชาร์จ)
36. ประแจหกเหลี่ยม 6

### คำแนะนำเกี่ยวกับรายการสินค้าที่จำหน่ายแยก

**⚠ ข้อควรระวัง:** อุปกรณ์เสริมหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงเหล่านี้ได้รับการแนะนำสำหรับใช้งานกับผลิตภัณฑ์ Makita ของคุณที่ระบุไว้ในคู่มือนี้ การใช้อุปกรณ์เสริมหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงอื่นๆ อาจมีความเสี่ยงที่จะได้รับบาดเจ็บ ใช้อุปกรณ์เสริมหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงตามวัตถุประสงค์ที่ระบุไว้เท่านั้น

สำหรับรายละเอียดของรายการสินค้าที่จำหน่ายแยก โปรดอ้างอิงจากแคตตาล็อก หรือติดต่อตัวแทนจำหน่าย หรือสำนักงานขายของเรา

- ชุดใบมีด
  - ชุดใบมีดเครื่องตัดหญ้าและสกรูยึด

- สายไฟ
- ชุดอุปกรณ์ซ่อมสายไฟ
  - ชุดสายไฟ หัวต่อ และหมุดยึด
- หมุดยึด
- หัวต่อ

**หมายเหตุ:** รายการสินค้าที่จำหน่ายแยกบางรายการอาจมีมาให้พร้อมกับเครื่องมือเป็นอุปกรณ์เสริมมาตรฐานที่ซื้อ อุปกรณ์เสริมมาตรฐานอาจแตกต่างกันไปขึ้นอยู่กับประเทศที่ซื้อ

## การจัดเตรียม

การจัดเตรียมต่อไปนี้มีคำแนะนำเมื่อใช้ผลิตภัณฑ์นี้

### 1. การจัดเตรียมพื้นที่ทำงาน

กำหนดระยะที่จะตัดด้วยหุ่นยนต์ตัดหญ้า ปิดล้อมพื้นที่ทำงานด้วยสายไฟ กำหนดขอบเขต แล้วเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟเข้ากับสถานีชาร์จ ติดตั้งสายไฟนำทางตามความจำเป็น สำหรับขั้นตอนแบบละเอียด โปรดอ้างอิงคู่มือการติดตั้งที่แนบมาให้

### 2. การตั้งค่าเริ่มต้นของหุ่นยนต์ตัดหญ้า

เมื่อใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นครั้งแรก จำเป็นต้องตั้งค่าภาษา วันที่และเวลา พื้นที่การตัดหญ้า และรหัส PIN สำหรับขั้นตอนแบบละเอียด โปรดอ้างอิงคู่มือการติดตั้งที่แนบมาให้

### 3. การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้า

แบตเตอรี่ของหุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่ได้ถูกชาร์จมาอย่างเพียงพอเมื่อส่งจากโรงงาน ชาร์จแบตเตอรี่ก่อนใช้งาน สำหรับขั้นตอนการชาร์จ โปรดอ้างอิงส่วน “การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้า” (หน้า 118) ในคู่มือการใช้งานนี้

## การเปิด/ปิดเครื่อง

สวิตช์ไฟหลักอยู่ที่ด้านล่างของหุ่นยนต์ตัดหญ้า กดด้าน I ของสวิตช์ไฟหลักเพื่อเปิดเครื่อง หรือด้าน O เพื่อปิดเครื่อง

► หมายเลข 3: 1. สวิตช์ไฟหลัก

## การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้า

### การตรวจสอบระดับพลังงานแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่

1. กดปุ่ม “หยุด”  
ฝาครอบจอแสดงผลจะเปิดขึ้น
- หมายเลข 4: 1. ปุ่ม “หยุด” 2. ฝาครอบจอแสดงผล 3. แผงควบคุม

2. เปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า

3. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น คุณสามารถตรวจสอบความจุแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่ที่ด้านขวาบนของหน้าจอ



## Main menu (เมนูหลัก)

► หมายเลข 5: 1. ไฟแสดงความจุแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่

| การแสดงผลสถานะบนหน้าจอ LCD                                                        | ความจุแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่ |
|-----------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------|
|  | 80 - 100 %                  |
|  | 60 - 80 %                   |
|  | 20 - 60 %                   |
|  | 0 - 20 %                    |

## การชาร์จ

1. เปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า

หมายเหตุ: การชาร์จจะเริ่มเฉพาะเมื่อเปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า

2. จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าไว้กับสถานีชาร์จ

► หมายเลข 6: 1. สถานีชาร์จ 2. ไฟ LED

เมื่อการชาร์จเริ่มต้นขึ้น ไฟ LED จะกะพริบเป็นสีเขียว เมื่อการชาร์จเสร็จสิ้น ไฟ LED จะดับลง

## เรื่องที่ต้องทำความเข้าใจก่อนใช้งาน

## สภาพแวดล้อมในการทำงาน

ตรวจสอบว่าพื้นที่ที่จะตัดหญ้าด้วยหุ่นยนต์ตัดหญ้ามีลักษณะดังนี้

- ความสูงของหญ้าเท่ากับ 65 mm หรือต่ำกว่า หากหญ้ายาวเกินไป ให้ตัดให้สั้นลงก่อนลงหญ้า
- ไม่มีสิ่งกีดขวาง เช่น หิน ไม้ หรือเครื่องมือต่างๆ หุ่นยนต์ตัดหญ้าอาจเหวี่ยงหรือติดกับสิ่งกีดขวาง ส่งผลให้เกิดอุบัติเหตุได้
- ไม่มีแอ่งน้ำ หุ่นยนต์ตัดหญ้าสามารถตัดหญ้าขณะฝนตกได้ แต่หญ้าที่เปียกอาจติดกับ หุ่นยนต์ตัดหญ้า และจะเพิ่มโอกาสในการลื่นไถลบนเนินลาดชัน
- ไม่มีหิมะสะสม หุ่นยนต์ตัดหญ้าอาจลื่นและทำงานได้ไม่ถูกต้อง

## สถานีชาร์จ

สถานีชาร์จทำหน้าที่ชาร์จไฟหุ่นยนต์ตัดหญ้าและส่งสัญญาณในสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทาง

ตรวจสอบว่าพื้นที่ที่จะติดตั้งสถานีชาร์จมีลักษณะดังนี้

- อยู่ใกล้กับแหล่งจ่ายไฟ
- สถานที่เป็นพื้นที่ที่ราบเรียบ สถานที่ติดตั้งลาดเอียงไม่เกินระดับ  $\pm 5^\circ$
- สถานที่ควรมีที่กันแดด
- เมื่อติดตั้งสถานีชาร์จบนสนามหญ้าโดยตรง หญ้าควรสั้น
- มีที่ว่าง 3 m หรือมากกว่าจากด้านหน้า

ข้อสังเกต: ห้ามวางสถานีชาร์จ

## สายไฟกำหนดขอบเขต

สายไฟกำหนดขอบเขตจะกำหนดพื้นที่ที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำการตัดหญ้า ติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตรอบพื้นที่ที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำการตัดหญ้า สำหรับวิธีการติดตั้ง โปรดอ้างอิงบท “การติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต” ในคู่มือการติดตั้ง

## สายไฟนำทาง

สายไฟนี้จะนำทางหุ่นยนต์ตัดหญ้าเมื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ สายไฟนี้จะนำทาง หุ่นยนต์ตัดหญ้าไปยังพื้นที่ที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าเข้าไม่ค่อยถึงเนื่องจากเหตุผลด้านภูมิประเทศ เป็นต้น สำหรับวิธีการติดตั้ง โปรดอ้างอิงบท “การติดตั้งสายไฟนำทาง” ในคู่มือการติดตั้ง

## ดวงไฟ

หุ่นยนต์ตัดหญ้าและสถานีชาร์จจะแสดงสถานะต่างๆ ด้วยรูปแบบไฟจากดวงไฟ

► หมายเลข 7: 1. ไฟ LED 2. ไฟแสดงสถานะสถานีชาร์จ

## หุ่นยนต์ตัดหญ้า

| ไฟ LED         | สถานะ                                                |
|----------------|------------------------------------------------------|
| สีเขียว/กะพริบ | การชาร์จ (ดับลงเมื่อการชาร์จเสร็จสิ้น)               |
| สีขาว/กะพริบ   | กำลังทำงาน (กะพริบในเวลาที่กำหนดตามการตั้งค่า [LED]) |
| สีแดง/กะพริบ   | เกิดความผิดพลาด                                      |
| ดับ            | สแตนด์บาย/ปิดเครื่อง หรือนอกเหนือจากด้านบน           |

## สถานีชาร์จ

| ไฟแสดงสถานะสถานีชาร์จ | สถานะ                                       |
|-----------------------|---------------------------------------------|
| สีแดง/สว่าง           | เกิดความผิดพลาด                             |
| สีแดง/กะพริบ          | มีความผิดปกติในการเชื่อมต่อสายไฟกำหนดขอบเขต |
| สีเขียว/สว่าง         | สายไฟกำหนดขอบเขตถูกเชื่อมต่ออย่างเหมาะสม    |

## วิธีการใช้งาน

### การทำงานของแผงควบคุม

เมื่อกดปุ่ม “หยุด” ฝาครอบจอแสดงผลจะเปิดขึ้นและจะสามารถใช้แผงควบคุมได้

- **หมายเลข 8:** 1. หน้าจอ LCD 2. ปุ่มเมนู 3. คีย์สั่งงาน 4. คีย์ตัวเลข 5. ปุ่ม “หยุด”

| ปุ่ม/คีย์   | ฟังก์ชันการทำงาน                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|-------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ปุ่มเมนู    |  นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปที่สถานีชาร์จ หลังจากกดปุ่มนี้ ให้เลือกวิธีการนำกลับคืนที่ที่ต้องการ                                                                                                          |
|             |  แสดง [Main menu (เมนูหลัก)]                                                                                                                                                                          |
|             |  เริ่มตัดหญ้า หลังจากกดปุ่มนี้ ให้เลือกวิธีการตัดหญ้าที่ต้องการ                                                                                                                                       |
| คีย์สั่งงาน |  เลือกรายการบนหน้าจอ รายการที่เลือกจะถูกเน้น (แสดงกลับกันระหว่างสีขาวดำ)                                                                                                                              |
|             |    กลับไปยังหน้าจอ/การทำงานก่อนหน้า |
|             |  ดำเนินการรายการที่เลือก                                                                                                                                                                              |
| คีย์ตัวเลข  |  ระบุตัวเลข คีย์นี้จะสามารถใช้งานได้เฉพาะเมื่อสามารถระบุตัวเลขได้เท่านั้น                                                                                                                            |

### การเลือกและการดำเนินการรายการบนหน้าจอ LCD

โดยหลักแล้ว การสั่งงานบนหน้าจอ LCD จะทำได้ด้วยเมนูหลัก กดปุ่ม  เพื่อแสดงเมนูหลัก

#### Main menu (เมนูหลัก)

- **หมายเลข 9:** 1. วันที่ 2. เวลา 3. ความจุแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่ 4. ความสูงในการตัด 5. เมนูการตั้งค่าที่เลือกในปัจจุบัน 6. ไอคอนเมนูการตั้งค่า

การสั่งงานภายในหน้าจอ LCD ใช้คีย์สั่งงานและคีย์ตัวเลข ปุ่ม/คีย์ที่ใช้ได้จะแตกต่างกันไปตามรายการที่แสดงบนหน้าจอ

#### เมื่อรายการที่เลือกถูกจัดเรียงแบบหน้ากระดาน

เมื่อรายการที่เลือกถูกจัดเรียงแบบหน้ากระดาน ให้เลือกคีย์ /  และดำเนินการด้วยคีย์ 

- **หมายเลข 10:** 1. รายการที่เลือก

#### เมื่อรายการที่เลือกถูกจัดเรียงในแนวตั้ง

เมื่อรายการที่เลือกถูกจัดเรียงในแนวตั้ง ให้เลือกด้วยคีย์ /  และดำเนินการด้วยคีย์ 

- **หมายเลข 11:** 1. รายการที่เลือก

#### เมื่อมีตัวเลือกเพิ่มเติม

เมื่อเครื่องหมายลูกศรสามเหลี่ยมปรากฏขึ้นถัดจากรายการที่เลือก แสดงว่ามีตัวเลือกเพิ่มเติม เลือกรายการด้วยคีย์ทิศทาง (/ / / ) ซึ่งแสดงด้วยเครื่องหมายลูกศรสามเหลี่ยม และเลือกด้วยคีย์ 

- **หมายเลข 12**

#### เมื่อระบุตัวเลข

บนหน้าจอระบุรหัส PIN และสำหรับรายการตัวเลือกที่มีการระบุค่า ให้ระบุด้วยคีย์ **0 - 9** และระบุให้เสร็จสิ้นด้วยคีย์ 

- **หมายเลข 13**

**หมายเหตุ:** เมื่อระบุค่าด้วยตัวเลขสองตัวขึ้นไป ให้ระบุตามลำดับจากตัวเลขด้านบน (หรือหมายเลขแรก) หากคุณระบุผิด ให้ระบุเลขใดก็ได้ในทุกตำแหน่งตัวเลข จากนั้นระบุตัวเลขที่ต้องการอีกครั้ง

### การเริ่มต้นหญ้า

**คำเตือน:** ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปฏิบัติตามรายการต่อไปนี้ขณะที่หุ่นยนต์ตัดหญ้ากำลังทำงานอยู่

- ห้ามวางมือและเท้าของคุณได้หรือมองได้แชสซี
- อย่าให้ใบหน้าและมืออยู่ใกล้ล้อที่กำลังหมุน
- อย่าให้เด็กหรือสัตว์เลี้ยงเข้ามาในพื้นที่ทำงาน

**ข้อสังเกต:** หุ่นยนต์ตัดหญ้าใช้สำหรับตัดหญ้าในสนามหญ้าเท่านั้น นำวัชพืชใดๆ ออกจากพื้นที่ทำงานล่วงหน้า

**ข้อสังเกต:** นำวัตถุต่างๆ เช่น หินก้อนเล็กๆ และกิ่งไม้ที่อาจกีดขวางการทำงานของหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากพื้นที่ทำงานล่วงหน้า

**ข้อสังเกต:** อาจไม่สามารถเริ่มการตัดหญ้าได้หากไฟแสดงสถานะสถานะดับอยู่ หรือหากไฟสว่างหรือกะพริบเป็นสีแดง

ซึ่งอาจเกิดจากสถานีชาร์จขัดข้องหรือวงจรไฟฟ้าของสายไฟกำหนดขอบเขตเปิดอยู่ ตรวจสอบข้อต่อไปนี้

- อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับเชื่อมต่อกับเต้ารับอยู่หรือไม่
- สายเคเบิล Cabtire เชื่อมต่อกับอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับและสถานีชาร์จอย่างถูกต้องหรือไม่
- สถานีชาร์จและสายไฟกำหนดขอบเขตเชื่อมต่อกันอย่างถูกต้องหรือไม่
- มีวงจรไฟฟ้าในสายไฟกำหนดขอบเขตเปิดอยู่หรือไม่
- ขั้วต่อและหัวต่อบนสายไฟกำหนดขอบเขตเชื่อมต่อกันอย่างถูกต้องหรือไม่

- **หมายเลข 14:** 1. ไฟแสดงสถานะสถานะชาร์จ

การตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงานเป็นดังนี้ ในการเปลี่ยนการตั้งค่าเริ่มต้น โปรดอ้างอิงคำแนะนำในรายการการตั้งค่าหลักที่ระบุใน “*เมนูการตั้งค่า*” (หน้า 122)

| รายการการตั้งค่าหลัก | ค่าเริ่มต้น                            |
|----------------------|----------------------------------------|
| พื้นที่ตัดหญ้า       | การตั้งค่าพื้นที่โดยการตั้งค่าเริ่มต้น |
| ความสูงในการตัด      | สม่ำเสมอ (60 mm)                       |
| ขอบเขตการเอื้อม      | 32 cm                                  |
| การตัดเป็นวงกันหอย   | เปิดใช้                                |

### การเริ่มต้นหญ้าในครั้งเดียว

ในการเริ่มต้นหญ้าในครั้งเดียว ให้สั่งให้เครื่องเริ่มต้นหญ้าบนแผงควบคุม

1. กดปุ่ม “หยุด”

ฝาครอบจอแสดงผลจะเปิดขึ้น

- **หมายเลข 15:** 1. ปุ่ม “หยุด” 2. ฝาครอบจอแสดงผล 3. แผงควบคุม

2. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

3. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                                                    | รายละเอียด                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|-------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)                              | ตัดหญ้าโดยการสั่งงานและชาร์จอัตโนมัติ เมื่อความจุแบตเตอรี่เหลือน้อย หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จและชาร์จไฟ เมื่อการชาร์จเสร็จสิ้น หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเริ่มการทำงานอีกครั้ง เครื่องจะทำงานภายในระยะเวลาการตัดหญ้าตามที่กำหนดไว้                                                                                                                                                                 |
| Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ)                | การตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จไฟ หากความจุแบตเตอรี่ถูกใช้ไปบางส่วน เครื่องมือจะหยุดที่จุดใดจุดหนึ่ง คุณสามารถเลือกระยะเวลาสำหรับการตัดหญ้าโดยไม่ต้องชาร์จไฟ (Until battery empty (จนกว่าแบตเตอรี่จะหมด) / For 30 min (เป็นเวลา 30 นาที) / For 90 min (เป็นเวลา 90 นาที)) <ul style="list-style-type: none"><li>การตัดหญ้าตามกำหนดเวลาจะถูกปิดใช้ในตัวเลือกนี้</li><li>เลือกตัวเลือกนี้ในพื้นที่ย่อย</li></ul> |
| Deactivate schedules (กำหนดการปิดใช้งาน)                    | ปิดใช้การตัดหญ้าตามกำหนดเวลาและเริ่มการตัดหญ้าในครั้งเดียว คุณสามารถเลือกระยะเวลาในการปิดใช้ได้ตามกำหนดเวลา (For 24 hours (เป็นเวลา 24 ชั่วโมง) / For 3 days (เป็นเวลา 3 วัน))                                                                                                                                                                                                                       |
| Mowing - With spiral cutting (ตัดหญ้า - การตัดเป็นวงก้นหอย) | เริ่มต้นตัดหญ้าโดยเคลื่อนที่เป็นวงก้นหอยจากจุดใดก็ได้เลือก [Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)] ในพื้นที่หลัก และ [Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ)] ในพื้นที่ย่อย                                                                                                                                                                                                                           |

**หมายเหตุ:** พื้นที่หลักหมายถึงพื้นที่ทำงานที่มีสถานีชาร์จติดตั้งอยู่ และหุ่นยนต์ตัดหญ้าสามารถกลับไปยังสถานีชาร์จได้โดยอัตโนมัติ ส่วนพื้นที่ย่อยหมายถึงพื้นที่ทำงานซึ่งมีความกว้างของเส้นทางไม่เพียงพอที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับมายังสถานีชาร์จได้ และจำเป็นต้องเคลื่อนย้ายหุ่นยนต์ตัดหญ้าโดยการยกกลับด้วยมือ สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า” (หน้า 123) ในคู่มือนี้

4. ปิดฝาครอบแสดงผล

เริ่มต้นการตัดหญ้า ไฟ LED จะกะพริบเป็นสีขาวในระหว่างการทำงาน

|                                                                                     |
|-------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>หมายเหตุ:</b> ไฟ LED จะกะพริบตามเวลาที่กำหนดล่วงหน้าโดยการตั้งค่า [LED]          |
| <b>ข้อสังเกต:</b> เมื่อปิดฝาครอบแสดงผล ให้กดฝาครอบลงให้แน่นจนกระทั่งได้ยินเสียงคลิก |

ระบุวันที่และเวลาเพื่อเริ่มการตัดหญ้า

ระบุวันที่และเวลาเพื่อตัดหญ้าจากรายการตั้งค่าต่อไปนี้ และตั้งค่าให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าอยู่ในสถานะสแตนด์บาย

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)] > [Schedule (กำหนดเวลา)]

สำหรับวิธีการตั้งค่าแบบละเอียด โปรดอ้างอิงส่วน “การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า” (หน้า 125)

การหยุดตัดหญ้า

มีวิธีการหยุดตัดหญ้าสองวิธีดังนี้

หยุดการตัดหญ้าและให้เครื่องมืออยู่กับที่ (หยุดชั่วคราว)

เมื่อกดปุ่ม “หยุด” ในระหว่างการทำงาน ฝาครอบแสดงผลจะเปิดขึ้นและการตัดหญ้าจะหยุดชั่วคราว

► **หมายเลข 16:** 1. ปุ่ม “หยุด” 2. ฝาครอบแสดงผล

หยุดการตัดหญ้าและนำเครื่องกลับไปยังสถานีชาร์จ (สิ้นสุด)

1. กดปุ่ม “หยุด” ในระหว่างการทำงาน จากนั้นกดปุ่ม  บนแผงควบคุม

► **หมายเลข 17:** 1. ปุ่ม “หยุด” 2. ฝาครอบแสดงผล 3. แผงควบคุม

2. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                                         | รายละเอียด                                                                               |
|--------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stay at charging station (หยุดอยู่ที่สถานีชาร์จ) | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จและอยู่ที่สถานีชาร์จ                                 |
| Schedule restart (กำหนดเวลาเริ่มต้น)             | หุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปยังสถานีชาร์จ จากนั้นเริ่มตัดหญ้าอีกครั้งหลังจากเวลาที่ตั้งไว้      |
| Restart on schedule (เริ่มต้นตามกำหนดเวลา)       | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จ จากนั้นเริ่มตัดหญ้าอีกครั้งตามวันที่และเวลาที่กำหนด |

3. ปิดฝาครอบแสดงผล

**ข้อสังเกต:** เมื่อปิดฝาครอบแสดงผล ให้กดฝาครอบลงให้แน่นจนกระทั่งได้ยินเสียงคลิก

## เมนูการตั้งค่า

ใช้ปุ่มเมนูสามปุ่มและคีย์แพดบนแผงควบคุมเพื่อตั้งค่าหุ่นยนต์ตัดหญ้าตามการใช้งานและวัตถุประสงค์ ในบทนี้จะแนะนำเนื้อหาเกี่ยวกับการตั้งค่าในเมนูหลักและเมนูย่อยต่างๆ เมนู

หน้าจอเมนูด้านบนที่ปรากฏขึ้นหลังจากเปิดเครื่อง (ยกเว้นเมื่อเปิดเครื่องเป็นครั้งแรก)

► หมายเลข 18

| ปุ่ม                                                                                | ชื่อเมนู                    | สามารถตั้งค่าอะไรได้บ้างโดยใช้เมนูย่อย                                                | หน้าอ้างอิง |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|-------------|
|    | Start mowing (เริ่มตัดหญ้า) | ตัดหญ้าโดยการสั่งงานและชาร์จอัตโนมัติ                                                 | 123         |
|                                                                                     |                             | ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จอัตโนมัติ                                                           | 123         |
|                                                                                     |                             | เริ่มการตัดหญ้าโดยอัตโนมัติในเวลาที่ต้องการ (การตัดหญ้าตามเวลาที่กำหนดถูกระงับไว้)    | 123         |
|                                                                                     |                             | ตัดหญ้าโดยเคลื่อนที่เป็นวงกันหอย                                                      | 124         |
|    | Park (จอด)                  | นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ                                                     | 124         |
|                                                                                     |                             | นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนด            | 124         |
|                                                                                     |                             | นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนดไว้ล่วงหน้า | 124         |
|  | Main menu (เมนูหลัก)        | Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)                                               |             |
|                                                                                     |                             | เปลี่ยนแปลงและลงทะเบียนพื้นที่ตัดหญ้า                                                 | 125         |
|                                                                                     |                             | ตั้งกำหนดเวลาตัดหญ้า                                                                  | 125         |
|                                                                                     |                             | กำหนดความสูงในการตัด                                                                  | 126         |
|                                                                                     |                             | Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)                                             |             |
|                                                                                     |                             | ตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาสัญญาณทางแบบแอ็กทีฟ                                            | 126         |
|                                                                                     |                             | ตัดหญ้าใกล้กับขอบเขต                                                                  | 127         |
|                                                                                     |                             | ตั้งค่าระยะจุดเริ่มตัดหญ้า                                                            | 127         |
|                                                                                     |                             | เลือกวิธีการออกตัวของเครื่องมือจากสถานีชาร์จ                                          | 127         |
|                                                                                     |                             | ปรับองศาการออกตัวของเครื่องมือจากสถานีชาร์จ                                           | 128         |
|                                                                                     |                             | ปรับความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต                                                     | 129         |
|                                                                                     |                             | ตัดหญ้าที่ยังไม่ได้ถูกตัด                                                             | 130         |
|                                                                                     |                             | Security (ความปลอดภัย)                                                                |             |
|                                                                                     |                             | ตั้งเวลาในการส่งเสียงเตือน                                                            | 130         |
|                                                                                     |                             | เปลี่ยนรหัส PIN                                                                       | 130         |
|                                                                                     |                             | ป้องกันการรบกวนสัญญาณของสายไฟ                                                         | 130         |
|                                                                                     |                             | ป้องกันหุ่นยนต์ตัดหญ้าจากการโจรกรรม                                                   | 131         |
|                                                                                     |                             | Others (อื่นๆ)                                                                        |             |
|                                                                                     |                             | บันทึก/โหลดการตั้งค่าของผู้ใช้                                                        | 131         |
|                                                                                     |                             | เปลี่ยนการตั้งค่าวันที่และเวลา                                                        | 131         |
|                                                                                     |                             | เปลี่ยนภาษาการแสดงผล                                                                  | 132         |
|                                                                                     |                             | รีเซ็ตการตั้งค่าของผู้ใช้                                                             | 132         |
|                                                                                     |                             | ค้นหาข้อมูลผลิตภัณฑ์                                                                  | 132         |
|                                                                                     |                             | จัดการเวลาเปิด/ปิดไฟ LED                                                              | 132         |
|                                                                                     |                             | ตรวจสอบรายละเอียดความผิดพลาดในการทำงาน                                                | 132         |

## การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า

**⚠️ ข้อควรระวัง:** เมื่อเริ่มใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นครั้งแรกหลังจากติดตั้งสายไฟในพื้นที่ทำงานในการจัดเตรียมล่วงหน้า ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตั้งค่าให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานะการจอดจากสถานีชาร์จทันทีโดยอัตโนมัติ

เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จโดยอัตโนมัติ จะบันทึกสนามแม่เหล็กไว้ในหน่วยความจำและทำการควบคุมโดยอัตโนมัติ ทำให้สามารถจอดได้อย่างเหมาะสมหลังจากนั้น หากไม่ได้ทำงานนี้ หุ่นยนต์ตัดหญ้าอาจไม่จอดอย่างเหมาะสมเมื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ หรืออาจทำงานได้ไม่เหมาะสม เลือกและดำเนินการตามวิธีหนึ่งจากสองวิธีต่อไปนี้เพื่อให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จโดยอัตโนมัติ

- จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าที่ชาร์จไฟเต็มแล้วไว้กับสถานีชาร์จภายในระยะเวลาการทำงานที่กำหนดไว้ล่วงหน้า (หรือเวลาใดๆ ก็ตาม เมื่อใช้เมนูย่อย [Deactivate schedules (กำหนดการปิดใช้งาน)]) จากนั้นสั่งการคำสั่งเริ่มทำงานโดยใช้เมนู [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า” (หน้า 123)
- ลงทะเบียนวิธีการออกตัวเบื้องต้นในเมนูย่อย [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)] ของเมนู [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] และทำการทดสอบการนำทาง สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “เลือกวิธีการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ” (หน้า 127)

## การตัดหญ้าโดยการสั่งงานและชาร์จอัตโนมัติ

[เมนูด้านบน] > [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] > [Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะตัดหญ้าในพื้นที่หลักของสนามหญ้าซึ่งถูกล้อมด้วยสายไฟกำหนดขอบเขตโดยอัตโนมัติ เมื่อเลือกเมนูนี้ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะถูกควบคุมโดยอัตโนมัติตามการตั้งค่าแต่ละเมนู แม้ว่าความจุแบตเตอรี่จะเหลือน้อย หุ่นยนต์ตัดหญ้าสามารถชาร์จไฟเข้าโดยอัตโนมัติ และตัดหญ้าภายในพื้นที่ได้อย่างเรียบร้อย

### เกี่ยวกับพื้นที่หลัก

พื้นที่หลักคือพื้นที่ที่ตัดหญ้าที่มีสถานีชาร์จตั้งอยู่ในขอบเขต หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะนำทางแบบสุ่มและตัดหญ้าภายในพื้นที่อย่างต่อเนื่อง โดยจะสลับไปมาระหว่างการกลับมาและออกจากสถานีชาร์จ

► **หมายเลข 19:** 1. พื้นที่หลัก 2. สถานีชาร์จ 3. สายไฟกำหนดขอบเขต

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

► **หมายเลข 20**

2. เลือก [Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)]

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to start mowing. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อเริ่มตัดหญ้า)] จะปรากฏขึ้น

3. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าเริ่มทำงาน

## การตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จอัตโนมัติ

[เมนูด้านบน] > [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] > [Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะตัดหญ้าในพื้นที่ย่อยของสนามหญ้าซึ่งถูกกำหนดแยกจากพื้นที่หลักโดยอัตโนมัติ เนื่องจากไม่มีเส้นทางสำหรับการเคลื่อนที่ไปกลับระหว่างพื้นที่หลัก จึงไม่สามารถชาร์จอัตโนมัติในพื้นที่ย่อยได้ อย่างไรก็ตาม หุ่นยนต์จะทำงานอัตโนมัติภายในเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หรือจนกระทั่งความจุแบตเตอรี่จะหมด การตั้งค่านี้ยังสามารถใช้ได้ในพื้นที่หลักเพื่อให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าเฉพาะในเวลาที่คุณเลือก และกลับมายังสถานีชาร์จแต่ไม่จำเป็นต้องชาร์จ

## เกี่ยวกับพื้นที่ย่อย

พื้นที่ย่อยคือพื้นที่ที่ตัดหญ้าที่แยกออกไปซึ่งถูกล้อมด้วยสายไฟกำหนดขอบเขต แต่ทางไม่กว้างพอให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าผ่านเข้าไปยังพื้นที่หลัก การตัดหญ้าจะดำเนินไปโดยอัตโนมัติโดยจับสัญญาณจากสายไฟ แต่จะไม่สามารถกลับไปยังสถานีชาร์จได้โดยอัตโนมัติ

► **หมายเลข 21:** 1. พื้นที่หลัก 2. สถานีชาร์จ 3. สายไฟกำหนดขอบเขต 4. เส้นทาง 5. พื้นที่ย่อย

**ข้อสังเกต:** ในการใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าในพื้นที่ย่อย ให้เคลื่อนย้ายหุ่นยนต์ด้วยมือจากพื้นที่หลักไปยังพื้นที่ย่อยล่วงหน้า

**ข้อสังเกต:** การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้าในพื้นที่ย่อย ให้หยุดหุ่นยนต์ตัดหญ้าไว้ชั่วคราวแล้วปิดเครื่อง จากนั้นยกไปที่พื้นที่หลัก หลังจากย้ายหุ่นยนต์ตัดหญ้าแล้ว ให้เปิดเครื่องอีกครั้ง แล้วเชื่อมต่อกับสถานีชาร์จที่ติดตั้งไว้ด้วยตนเอง

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

2. เลือก [Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

3. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                                   | รายละเอียด                                          |
|--------------------------------------------|-----------------------------------------------------|
| Until battery empty (จนกว่าแบตเตอรี่จะหมด) | ตัดหญ้าโดยอัตโนมัติจนกว่าแบตเตอรี่ที่เหลืออยู่จะหมด |
| For 30 min (เป็นเวลา 30 นาที)              | ตัดหญ้าโดยอัตโนมัติเป็นเวลา 30 นาที                 |
| For 90 min (เป็นเวลา 90 นาที)              | ตัดหญ้าโดยอัตโนมัติเป็นเวลา 90 นาที                 |

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to start mowing. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อเริ่มตัดหญ้า)] จะปรากฏขึ้น

4. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าเริ่มทำงาน

**หมายเหตุ:** เมื่อสั่งงาน [Until battery empty (จนกว่าแบตเตอรี่จะหมด)] หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะหยุดในจุดที่แบตเตอรี่ที่เหลืออยู่หมด การชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้า ให้เชื่อมต่อเครื่องเข้ากับสถานีชาร์จที่อยู่ในพื้นที่หลักด้วยตนเอง

## การเริ่มตัดหญ้าในเวลาที่ต้องการ (การตั้งค่าให้หยุดตัดหญ้าตามเวลาที่กำหนด)

[เมนูด้านบน] > [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] > [Deactivate schedules (กำหนดการปิดใช้งาน)]

คุณสามารถหยุดตัดหญ้าตามเวลาที่กำหนดไว้ล่วงหน้าเป็นระยะเวลาหนึ่ง และสั่งให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าทำงานโดยอัตโนมัติเมื่อมีความจำเป็นหรือตามเวลาที่สะดวก หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำงานและหยุดตัดหญ้าตามปกติตามเวลาที่กำหนดไว้ล่วงหน้า แต่การเลือกเมนูนี้จะทำให้คุณสั่งงานหุ่นยนต์ตัดหญ้าได้อัตโนมัติแม้จะอยู่นอกเวลาที่กำหนดไว้

**หมายเหตุ:** เมื่อเลเยอร์เวลาที่ตั้งค่าไว้ กำหนดเวลาที่ลงทะเบียนไว้ล่วงหน้า จะถูกใช้อีกครั้ง และหุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเริ่มทำงานตามกำหนดเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

2. เลือก [Deactivate schedules (กำหนดการปิดใช้งาน)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น



3. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                           | รายละเอียด                                                           |
|------------------------------------|----------------------------------------------------------------------|
| For 24 hours (เป็นเวลา 24 ชั่วโมง) | หยุดการตัดหญ้าตามกำหนดเวลาที่ตั้งไว้ในหุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นเวลา 24 ชม. |
| For 3 days (เป็นเวลา 3 วัน)        | หยุดการตัดหญ้าตามกำหนดเวลาที่ตั้งไว้ในหุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นเวลา 3 วัน  |

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to start mowing. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อเริ่มตัดหญ้า)] จะปรากฏขึ้น

4. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าเริ่มทำงาน

**หมายเหตุ:** การหยุดตัดหญ้าภายในระยะเวลาที่ตั้งค่าไว้ ให้สั่งงานหุ่นยนต์ตัดหญ้าด้วยตนเอง เช่น โดยกดปุ่ม “หยุด” บนหุ่นยนต์ตัดหญ้า หรือโดยใช้เมนู [Park (จอด)] ฯลฯ

ตัดหญ้าโดยเคลื่อนที่เป็นวงก้นหอย

[เมนูด้านบน] > [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] > [Mowing - With spiral cutting (ตัดหญ้า - การตัดเป็นวงก้นหอย)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเริ่มตัดหญ้าโดยเคลื่อนที่เป็นวงก้นหอยจากจุดที่กังวลในพื้นที่ เช่น พื้นที่ที่หญ้าหนาแน่น หรือหญ้าสูงไม่สม่ำเสมอเนื่องจากหญ้าไม่ถูกตัดมาก่อน ฯลฯ หลังจากนำทางเป็นวงก้นหอยเพื่อตัดหญ้าในสนามในพื้นที่เฉพาะดังกล่าวแล้ว หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเปลี่ยนไปนำทางแบบปกติ และตัดหญ้าในพื้นที่ทั้งหมด

เส้นทางปกติและเส้นทางวงก้นหอย

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะคำนวณเส้นทางตามปกติโดยอัตโนมัติ และนำทางแบบสุ่มเป็นเส้นตรงภายในพื้นที่เพื่อตัดหญ้าทั้งสนามให้เสร็จสิ้น อย่างไรก็ตาม คุณสามารถจัดลำดับการตัดหญ้า และทำการตัดหญ้าในพื้นที่ที่กังวลเพื่อตัดหญ้าให้เสร็จสิ้นโดยเริ่มจากการตัดเป็นวงก้นหอยจากพื้นที่เฉพาะ เช่น พื้นที่ที่หญ้าหนาแน่น หรือพื้นที่ที่หญ้าไม่เคยถูกตัดมาก่อน หรือพื้นที่ที่หญ้าขึ้นเร็วกว่าพื้นที่อื่นได้

► **หมายเลข 22:** 1. เส้นทางปกติ 2. เส้นทางวงก้นหอย

1. ปิดเครื่องแล้ววางหุ่นยนต์ตัดหญ้าในพื้นที่เพื่อเริ่มการตัดแบบวงก้นหอย จากนั้นเปิดสวิตช์ไฟหลัก

2. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Mowing - With spiral cutting (ตัดหญ้า - การตัดเป็นวงก้นหอย)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

4. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                                     | รายละเอียด                                                                                                   |
|----------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)               | ทำการตัดแบบวงก้นหอยในพื้นที่หลัก และเมื่อตัดเสร็จแล้ว ให้ตัดต่อโดยการสั่งงานและชาร์จอัตโนมัติ                |
| Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ) | ทำการตัดแบบวงก้นหอย และเมื่อตัดเสร็จแล้ว ให้ตัดต่อโดยอัตโนมัติภายในระยะเวลาที่กำหนด โดยไม่ต้องชาร์จอัตโนมัติ |

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to start mowing. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อเริ่มตัดหญ้า)] จะปรากฏขึ้น

5. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าเริ่มทำงาน

การตั้งค่าการจอด

**หมายเหตุ:** แนะนำให้ตั้งระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทางเป็น “0” (ศูนย์) หากคุณไม่ติดตั้งสายไฟนำทางในพื้นที่ทำงานของคุณ การตั้งค่านี้นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จอย่างรวดเร็ว สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “การตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทาง” (หน้า 126)

การนำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ

[เมนูด้านบน] > [Park (จอด)] > [Stay at charging station (หยุดอยู่ที่สถานีชาร์จ)]

การตัดหญ้าจะหยุดและหุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จ

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

► **หมายเลข 23**

2. เลือก [Stay at charging station (หยุดอยู่ที่สถานีชาร์จ)]

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to return to the charging station. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ)] จะปรากฏขึ้น

3. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จ

การนำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนด

[เมนูด้านบน] > [Park (จอด)] > [Schedule restart time (กำหนดเวลารีสตาร์ท)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปสถานีชาร์จ จากนั้นจะเริ่มตัดหญ้าอีกครั้งหลังจากเวลาที่กำหนด

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

2. เลือก [Schedule restart time (กำหนดเวลารีสตาร์ท)]

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

3. ใช้คีย์แพดและกรอกเวลาที่ต้องการ

► **หมายเลข 24**

**หมายเหตุ:** คุณสามารถระบุเวลาเพื่อเริ่มการทำงานอีกครั้งตั้งแต่ 0 ถึง 99 ชม. การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 3 ชม.

4. กดคีย์ ☒ เพื่อยืนยันการระบุข้อมูล

ข้อความ [Close the display cover to return to the charging station. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ)] จะปรากฏขึ้น

5. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จ

นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ แล้วเริ่มการทำงานอีกครั้งตามเวลาที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

[เมนูด้านบน] > [Park (จอด)] > [Restart on schedule (รีสตาร์ทตามกำหนดเวลา)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปสถานีชาร์จ จากนั้นเริ่มตัดหญ้าอีกครั้งหลังจากเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะอยู่ในโหมดสแตนด์บายหลังจากกลับไปยังสถานีชาร์จแล้ว จากนั้นจะออกจากสถานีโดยอัตโนมัติตามเวลาการตัดหญ้าที่ตั้งไว้ล่วงหน้ารอบถัดไป

**หมายเหตุ:** หากหุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่ได้รับการชาร์จอย่างเพียงพอ จะไม่เริ่มทำการตัดหญ้าแม้ว่าจะถึงเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า การตัดหญ้าจะเริ่มขึ้นอีกครั้งเมื่อการชาร์จเสร็จสิ้น

**หมายเหตุ:** กำหนดเวลาที่แสดงบนหน้าจอจะไม่สามารถสร้าง เปลี่ยนแปลง หรือลบจากเมนูนี้ได้ การปรับกำหนดเวลา ให้เลือก [Schedule (กำหนดเวลา)] ในเมนู [Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)] และทำการตั้งค่าอีกครั้ง

## 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น กำหนดเวลาการตัดหญ้าจะแสดงขึ้นถัดจาก [Restart on schedule (รีสตาร์ทตามกำหนดเวลา)] วันที่และเวลาที่แสดงเป็นกำหนดการถัดไปในการเริ่มทำงานอีกครั้งตามแผนที่กำหนดหลังจากหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปยังสถานีชาร์จ

## 2. เลือก [Restart on schedule (รีสตาร์ทตามกำหนดเวลา)]

ยืนยันกำหนดการเริ่มทำงานที่แสดงขึ้นและดำเนินการตั้งค่าต่อ

- **หมายเลข 25:** 1. กำหนดการถัดไปในการเริ่มทำงานอีกครั้งตามแผนที่กำหนด

กดคีย์ ☒ จากนั้นข้อความ [Close the display cover to return to the charging station. (ปิดฝาครอบจอแสดงผลเพื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ)] จะปรากฏขึ้น

## 3. ปิดฝาครอบจอแสดงผล

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับไปยังสถานีชาร์จ

# ตัวเลือกการตัดหญ้า

## การเปลี่ยนแปลงและการลงทะเบียนพื้นที่ตัดหญ้า

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)] > [Mowing area (พื้นที่การตัดหญ้า)]

เมนูนี้ใช้สำหรับเปลี่ยนขนาดพื้นที่ตัดหญ้าที่ลงทะเบียนไว้เมื่อเปิดใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นครั้งแรก หรือเพื่อลงทะเบียนพื้นที่ตัดหญ้าใหม่ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะคำนวณขั้นตอนการตัดที่เหมาะสมที่สุด และตัดหญ้าในสนามอย่างมีประสิทธิภาพโดยอ้างอิงตามข้อมูลพื้นที่ตัดหญ้าที่ตั้งค่าไว้ที่นี่

**ข้อสังเกต:** ตั้งค่าพื้นที่การตัดที่เหมาะสม หากค่าที่ตั้งคลาดเคลื่อนจากพื้นที่จริงอย่างมาก อาจมีพื้นที่ที่หญ้าไม่ถูกตัด ฯลฯ

## 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

## 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

- **หมายเลข 26**

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

## 3. เลือก [Mowing area (พื้นที่การตัดหญ้า)]

- **หมายเลข 27**

## 4. ใช้คีย์แพดและเลือกขนาดพื้นที่ตัดหญ้าของคุณ

- **หมายเลข 28:** 1. เครื่องหมายลูกศรสามเหลี่ยม

**หมายเหตุ:** เมื่อเครื่องหมายลูกศรสามเหลี่ยมแสดงขึ้นถัดจากตัวเลือก ให้กดคีย์     เพื่อเปลี่ยนจอแสดงผลตัวเลือก เมื่อตัวเลือกที่ต้องการปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒ เพื่อยืนยันการเลือก

## 5. ปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการตั้งค่าให้เสร็จสิ้น

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

## การตั้งเวลาตัดหญ้า

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)] > [Schedule (กำหนดเวลา)]

ตั้งเวลาการตัดหญ้ารายสัปดาห์ล่วงหน้าเพื่อทำการตัดหญ้าตามสภาพอากาศ และรูปแบบชีวิต แผนการทำงานที่เหมาะสมจะทำให้ความถี่ในการตัดเสถียร และทำให้สนามหญ้าอยู่ในสภาพที่ดีเป็นเวลานาน

**⚠ ข้อควรระวัง:** จัดระเบียบกำหนดการทำงานรายวันและรายสัปดาห์ในระหว่างเวลาที่ไม่ได้ใช้สนามหญ้าและไม่มีคนเข้ามาในสนาม จัดเตรียมกำหนดเวลาเพื่อหลีกเลี่ยงโอกาสในการพบสัตว์กลางคืน คนที่อยู่ใกล้ๆ หรือสัตว์ป่าอาจได้รับอันตรายจากการตัดหญ้าได้

**หมายเหตุ:** กำหนดเวลาการทำงานที่สมดุลเพื่อหลีกเลี่ยงการจราจรของเครื่องตัดหญ้าที่หนักเกินไป ซึ่งจะทำให้ดินในสนามอัดแน่น เปลี่ยนจากการตัดหญ้าที่ต่อเนื่องหลายชั่วโมงเป็นช่วงเวลาสั้นๆ หลายๆ ช่วงเพื่อเปลี่ยนการจราจรของหุ่นยนต์ตัดหญ้าเพื่อพักพื้นที่

## 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

## 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

## 3. เลือก [Schedule (กำหนดเวลา)]

หน้าจอการตั้งค่ากำหนดเวลารายสัปดาห์จะปรากฏขึ้น

## 4. ใช้คีย์แพดเพื่อเลือกวันที่ต้องการตั้งค่ากำหนดเวลา

กดคีย์   เพื่อเลือกวันที่ต้องการ จากนั้นกดคีย์ ☒

คุณสามารถเลือกวันได้หลายวันในครั้งเดียว เส้นใต้จะแสดงขึ้นใต้วันที่เลือก

- **หมายเลข 29:** 1. การแสดงวันที่เลือก 2. ช่วงเวลาการตัดหญ้าที่กำหนดไว้ 3. ไม่มีกำหนดเวลาการตัดหญ้า

**หมายเหตุ:** เมื่อเลือกวันและตั้งกำหนดเวลาแบบละเอียดแล้ว ตารางงานที่ลงทะเบียนไว้สำหรับแต่ละวันจะแสดงขึ้น ช่วงเวลาที่ไม่มีการกำหนดการตัดหญ้าจะปรากฏเป็นสีขาว

## 5. เลือก [Time schedule (กำหนดเวลา)]

หน้าจอการตั้งค่ากำหนดเวลาจะปรากฏขึ้น

## 6. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                         | รายละเอียด                                                                                                                                                                                     |
|----------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Work 24 hours (ทำงาน 24 ชั่วโมง) | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำงานตลอดทั้งวัน เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ เครื่องหมายถูกจะปรากฏในช่องทำเครื่องหมาย [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [00:00] - [24:00] จะแสดงขึ้น                                 |
| Park 24 hours (จอด 24 ชั่วโมง)   | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะจอดตลอดทั้งวัน เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ เครื่องหมายถูกจะหายไปจากช่องทำเครื่องหมาย [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:)] และ [00:00] - [00:00] จะแสดงขึ้น |
| Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)       | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำงานตามเวลาที่ตั้งไว้                                                                                                                                                        |
| Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:)       | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำงานตามเวลาที่ตั้งไว้                                                                                                                                                        |

- **หมายเลข 30**

## การตั้งค่ากำหนดเวลา

(1) ใช้คีย์แพดและทำเครื่องหมายถูกในช่องทำเครื่องหมายของตัวเลือกกำหนดเวลาที่จะตั้งค่า

(2) ใช้คีย์     เพื่อเลือกที่ช่องระบุชั่วโมงและนาทีที่จะตั้งค่า

(3) ใช้คีย์แพดและระบุเวลา

(4) ทำขั้นตอนที่ 2 และ 3 ซ้ำเพื่อระบุข้อมูลในช่องชั่วโมงและนาทีทั้งหมด

**ข้อสังเกต:** ในการเปิดใช้การตั้งค่ากำหนดเวลา ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทำเครื่องหมายถูกในช่องทำเครื่องหมายแล้ว

**ข้อสังเกต:** เวลาที่ระบุใน [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:)] ไม่สามารถซ้อนทับกันได้

7. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)]

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

### เวลาการทำงานที่แนะนำสำหรับพื้นที่ตัดหญ้าที่เลือก

ตารางแสดงเวลาการทำงานมาตรฐานที่แนะนำสำหรับขนาดพื้นที่การตัดหญ้าของคุณ ออกแบบกำหนดเวลารายวันและรายสัปดาห์ตามความต้องการของคุณ

| ขนาดพื้นที่ตัดหญ้า (m <sup>2</sup> ) | วันที่ทำงานต่อสัปดาห์ (วัน) | ชั่วโมงที่ทำงานต่อวัน (ชั่วโมง) | ตัวอย่างตารางเวลา |
|--------------------------------------|-----------------------------|---------------------------------|-------------------|
| 500                                  | 5                           | 5                               | 07:00 - 12:00     |
|                                      | 7                           | 3.5                             | 07:00 - 10:30     |
| 750                                  | 5                           | 7.5                             | 07:00 - 14:30     |
|                                      | 7                           | 5.5                             | 07:00 - 12:30     |
| 1,000                                | 5                           | 10                              | 07:00 - 17:00     |
|                                      | 7                           | 7                               | 07:00 - 14:00     |
| 1,500                                | 5                           | 14.5                            | 07:00 - 21:30     |
|                                      | 7                           | 10.5                            | 07:00 - 17:30     |
| 2,000                                | 5                           | 19.5                            | 04:00 - 23:30     |
|                                      | 7                           | 14                              | 07:00 - 21:00     |
| 2,500                                | 6                           | 20                              | 03:00 - 23:00     |
|                                      | 7                           | 17.5                            | 05:00 - 22:30     |
| 3,000                                | 7                           | 21                              | 02:00 - 23:00     |
| 3,500                                | 7                           | 24                              | 00:00 - 24:00     |

### การกำหนดความสูงในการตัด

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Mowing preferences (ตัวเลือกการตัดหญ้า)] > [Cutting height (ความสูงในการตัด)]

ตั้งค่าความสูงในการตัดด้วยตนเอง หรือโดยใช้ฟังก์ชันอัตโนมัติ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะปรับความสูงของใบมีดโดยอัตโนมัติตามความสูงของหญ้าที่ตัดค่าไว้

**ข้อสังเกต:** การตัดหญ้าที่มีความยาวให้สั้นในทันทีอาจทำให้หญ้าตาย หรือหญ้าที่ตัดอาจเข้าไปอุดตันในหุ่นยนต์ตัดหญ้าได้

**หมายเหตุ:** อย่าพยายามตัดหญ้าที่ยาวภายในครั้งเดียว ให้ตัดหญ้าเป็นระยะๆ โดยปล่อยทิ้งไว้หนึ่งหรือสองวันระหว่างการตัดแต่ละครั้ง จนกระทั่งหญ้าสั้นเสมอกัน ควรตัดหญ้าที่มีความยาวไม่เกิน 5 mm ในการตัดหญ้าหนึ่งครั้ง สามารถลดความเสียหายและอุปสรรคในการตัดหญ้าเพื่อให้สนามหญ้าสวยงามโดยการตั้งค่าความสูงของหญ้ารวมไปถึงความถี่ในการตัดที่เหมาะสม

**หมายเหตุ:** ค่าความสูงในการตัดหญ้าสูงสุดสำหรับการตัดหญ้าด้วยหุ่นยนต์ตัดหญ้าคือ 60 mm หากความสูงในการตัดหญ้าเริ่มต้นเกินค่าสูงสุด ให้ตัดหญ้าที่ยาวเกินออกมาด้วยเครื่องตัดหญ้า Makita หรือเครื่องมืออื่นๆ ก่อนที่จะใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้า

► หมายเลข 31

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Cutting height (ความสูงในการตัด)]

หน้าจอตัวเลือกเมนูจะปรากฏขึ้น

4. เลือกเมนูที่ต้องการ

| เมนู                                       | รายละเอียด                                                                                                       |
|--------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Manual (consistent) (กำหนดเอง (ต่อเนื่อง)) | เมนูนี้จะทำให้ตั้งค่าความสูงในการตัดหญ้าได้อย่างสอดคล้อง                                                         |
| Auto (อัตโนมัติ)                           | เมื่อระบุค่าความสูงของหญ้าในการเริ่มและสิ้นสุดการตัดหญ้า หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะปรับความสูงใบมีดโดยอัตโนมัติตามขั้นตอน |

หน้าจอระบุความสูงในการตัดหญ้าจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์     เพื่อปรับความสูงในการตัด

เมื่อความสูงที่ต้องการปรากฏบนหน้าจอ ให้กดคีย์ ☒ เพื่อยืนยันการเลือก เมื่อมีช่องให้ระบุข้อมูลหลายช่อง ให้เลือกค่าทั้งหมดและกดคีย์ ☒

หน้าจอเมนู [Manual (consistent) (กำหนดเอง (ต่อเนื่อง))]

► หมายเลข 32

หน้าจอเมนู [Auto (อัตโนมัติ)]

► หมายเลข 33: 1. ความสูงของหญ้าเมื่อเริ่มการตัด 2. ความสูงของหญ้าเป้าหมาย

6. ปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการตั้งค่าให้เสร็จสิ้น เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

### ตัวเลือกการนำทาง

**⚠ ข้อควรระวัง:** เมื่อเริ่มใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าเป็นครั้งแรกหลังจากติดตั้งสายไฟในพื้นที่ทำงานในการจัดเตรียมล่วงหน้า ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตั้งค่าให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานะการจอดจากสถานีชาร์จทันทีโดยอัตโนมัติ

เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จโดยอัตโนมัติ จะบันทึกสนามแม่เหล็กไว้ในหน่วยความจำและทำการควบคุมโดยอัตโนมัติ ทำให้สามารถจอดได้อย่างเหมาะสมหลังจากนั้น หากไม่ได้ทำงานนี้ หุ่นยนต์ตัดหญ้าอาจไม่จอดอย่างเหมาะสมเมื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ หรืออาจทำงานได้ไม่เหมาะสม เลือกและดำเนินการตามวิธีหนึ่งจากสองวิธีต่อไปเพื่อให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จโดยอัตโนมัติ

- จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าที่ชาร์จไฟเต็มแล้วไว้กับสถานีชาร์จภายในระยะเวลาการทำงานที่กำหนดไว้ล่วงหน้า (หรือเวลาใดๆ ก็ตาม เมื่อใช้เมนูย่อย [Deactivate schedules (กำหนดการปิดใช้งาน)]) จากนั้นสั่งการคำสั่งเริ่มทำงานโดยใช้เมนู [Start mowing (เริ่มตัดหญ้า)] สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “การเริ่มใช้เมนูการตัดหญ้า” (หน้า 123)
- ลงทะเบียนวิธีการออกตัวเบื้องต้นในเมนูย่อย [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)] ของเมนู [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] และทำการทดสอบการนำทาง สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดอ้างอิง “เลือกวิธีการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ” (หน้า 127)

### การตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทาง

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Active search period for guide wire (ระยะเวลาในการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสายนำ)]

ตั้งระยะเวลาที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะค้นหาสัญญาณควบคุมแบบแอ็กทีฟจากสายไฟนำทาง

**หมายเหตุ:** เมื่อกลับไปยังสถานีชาร์จ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะตรวจจับสัญญาณที่ส่งออกมาจากสายไฟนำทาง และทำตามสัญญาณเพื่อติดตามเส้นทางการกลับไปยังสถานีอย่างมีประสิทธิภาพ

**หมายเหตุ:** หากไม่สามารถตรวจจับสัญญาณจากสายไฟนำทางภายในระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟได้ การทำงานจะเปลี่ยนไปเป็นการค้นหาเป็นระยะกว้าง ซึ่งรวมถึงสัญญาณจากสายไฟกำหนดขอบเขต และหุ่นยนต์ตัดหญ้าจะกลับมายังสถานีชาร์จตามสัญญาณควบคุมที่ตรวจจับได้

**หมายเหตุ:** แนะนำให้ตั้งระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทางเป็น "0" (ศูนย์) หาก你不ติดตั้งสายไฟนำทางในพื้นที่ทำงานของคุณ

#### 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

#### 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

#### 3. เลือก [Active search period for guide wire (ระยะเวลาในการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสายนำ)]

##### ► หมายเลข 34

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

#### 4. ใช้คีย์แพดและระบุระยะเวลาการค้นหาที่ต้องการ

##### ► หมายเลข 35

**หมายเหตุ:** คุณสามารถระบุระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟได้ตั้งแต่ 0 ถึง 10 min การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 min หากค่าเกินระยะการตั้งค่าที่ระบุ ระบบจะใช้ค่าสูงสุดแทนโดยอัตโนมัติ

#### 5. กดคีย์ เพื่อยืนยันการระบุข้อมูล

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

### การตัดหญ้าใกล้กับขอบเขต

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Boundary overreach (ขอบเขตการเอื้อม)]

ปรับระยะทางของหุ่นยนต์ตัดหญ้าให้เกินสายไฟกำหนดขอบเขตเพื่อให้เครื่องมือตัดหญ้าใกล้กับขอบเขตได้อย่างเรียบร้อย

#### การเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ตัดหญ้าใกล้กับขอบเขต

เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าเข้าใกล้สายไฟกำหนดขอบเขตที่ติดตั้งอยู่รอบพื้นที่ตัดหญ้า หุ่นยนต์จะตรวจจับสัญญาณจากสายไฟและเตรียมเปลี่ยนทิศทาง เมื่อมีการตั้งค่าขอบเขตการเอื้อม หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำงานจนถึงระยะห่างนอกสายไฟระยะหนึ่ง และกลับมายภายในขอบเขต เลี้ยวโดยอัตโนมัติ และตัดหญ้าต่อ เมื่อตั้งค่าขอบเขตการเอื้อมที่เหมาะสม คุณจะได้ผลลัพธ์สนามหญ้าที่สวยงามโดยไม่ละเลยหญ้าที่อยู่ใกล้กับขอบเขต

##### ► หมายเลข 36: 1. สายไฟกำหนดขอบเขต 2. ขอบเขตการเอื้อม 3. สัญญาณจากสายไฟ 4. เส้นทางการตัดหญ้า

#### 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

#### 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

#### 3. เลือก [Boundary overreach (ขอบเขตการเอื้อม)]

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

#### 4. ใช้คีย์แพดและระบุระยะทางที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเคลื่อนที่ออกนอกสายไฟกำหนดขอบเขต

##### ► หมายเลข 37

**หมายเหตุ:** คุณสามารถระบุระยะเอื้อมได้ตั้งแต่ 20 ถึง 50 cm

**หมายเหตุ:** หากค่าอยู่ต่ำกว่าระยะการตั้งค่าที่ระบุ ข้อความ [Invalid input. (อินพุตไม่ถูกต้อง)] จะปรากฏขึ้น เลือก [OK (ตกลง)] แล้วกดคีย์  หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้นอีกครั้ง

**หมายเหตุ:** หากระบุค่าที่เกินระยะการตั้งค่า จะถูกแทนที่ด้วยค่าสูงสุดโดยอัตโนมัติ

#### 5. กดคีย์ เพื่อยืนยันการระบุข้อมูล

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

### การตั้งค่าระยะจุดเริ่มต้นหญ้า

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Departure position (ตำแหน่งการเริ่มเคลื่อนที่)]

ตั้งค่าระยะการเคลื่อนที่จนกว่าหุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเริ่มการตัดหญ้าหลังจากออกจากสถานีชาร์จ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเริ่มเคลื่อนที่ออกห่างจากสถานีชาร์จโดยไม่ทำการตัดหญ้า และเริ่มตัดหญ้าหลังจากถึงระยะที่กำหนดไว้

#### ทำไมถึงจำเป็นต้องเคลื่อนที่ไปยังจุดเริ่มต้นหญ้า

เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จ จะยังไม่เริ่มตัดหญ้าทันที แต่จะเริ่มตัดหลังจากเคลื่อนที่เป็นระยะหนึ่งจากสถานี เนื่องจากการตั้งค่าตำแหน่งเริ่มทำงานที่มีระยะห่างออกไปเล็กน้อยจะทำให้สามารถหลีกเลี่ยงการทำงานซ้อนทับเส้นทางหรือการทำงานซ้ำที่เดิม และทำให้เข้าถึงพื้นที่ที่เข้าถึงยากได้มีประสิทธิภาพมากขึ้น

##### ► หมายเลข 38: 1. สถานีชาร์จ 2. ตำแหน่งเริ่มทำงาน 3. ระยะการเคลื่อนที่

#### 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

#### 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

#### 3. เลือก [Departure position (ตำแหน่งการเริ่มเคลื่อนที่)]

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

#### 4. ใช้คีย์แพดและระบุระยะทางที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเคลื่อนที่ก่อนเริ่มต้นตัดหญ้า

##### ► หมายเลข 39

**หมายเหตุ:** คุณสามารถระบุตำแหน่งออกตัวได้ตั้งแต่ 80 ถึง 300 cm

**หมายเหตุ:** หากค่าอยู่ต่ำกว่าระยะการตั้งค่าที่ระบุ ข้อความ [Invalid input. (อินพุตไม่ถูกต้อง)] จะปรากฏขึ้น เลือก [OK (ตกลง)] แล้วกดคีย์  หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้นอีกครั้ง

**หมายเหตุ:** หากระบุค่าที่เกินระยะการตั้งค่า จะถูกแทนที่ด้วยค่าสูงสุดโดยอัตโนมัติ

#### 5. กดคีย์ เพื่อยืนยันการระบุข้อมูล

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

### เลือกวิธีการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)]

ตั้งค่าวิธีการออกตัวของหุ่นยนต์ตัดหญ้าจากสถานีชาร์จและเริ่มตัดหญ้า คุณสามารถลงทะเบียนและปรับลำดับวิธีการออกตัวได้ห้าวิธี รวมถึงประเภทของสัญญาณจากสายไฟเพื่อติดตามระยะการเคลื่อนที่ไปจนถึงจุดการออกตัวของเครื่องตัดหญ้าเมื่อออกจากสถานี



การผสานจุดออกตัวของเครื่องตัดหญ้าที่หลากหลาย

นอกจากการเริ่มตัดหญ้าโดยออกตัวโดยตรงจากสถานีชาร์จ์ หุ่นยนต์ตัดหญ่ายังสามารถเคลื่อนที่ออกจากสถานีโดยเลียบไปกับสายไฟกำหนดขอบเขตหรือสายไฟนำทางเป็นระยะทางหนึ่ง แล้วเริ่มทำงานจากจุดดังกล่าวได้เช่นกัน เมื่อใช้วิธีการออกตัวที่หลากหลายตามรูปร่างและแผนผังของพื้นที่ทำงาน คุณจะสามารถหลีกเลี่ยงการทำงานซ้อนทับเส้นทางหรือการทำงานซ้ำที่เดิมได้ และมาถึงพื้นที่ที่เข้าถึงยากโดยการนำทางแบบปกติได้โดยตรง เพื่อให้ได้สนามหญ้าที่สม่ำเสมอทั่วทั้งบริเวณ

- **หมายเลข 40:** 1. สถานีชาร์จ์ 2. สายไฟกำหนดขอบเขต 3. สายไฟนำทาง 4. จุดเริ่มออกตัวของเครื่องตัดหญ้า

**ข้อสังเกต:** จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าไว้กับสถานีชาร์จ์ก่อนตั้งค่าวิธีการออกตัว

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม  
[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น
2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ  
เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น
3. เลือก [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)]  
หน้าจอตัวเลือกเมนูจะปรากฏขึ้น
4. เลือกหมายเลขของโปรไฟล์ที่จะลงทะเบียนวิธีการออกตัว
- **หมายเลข 41:** 1. เดินหน้าไปทางซ้ายเลียบกับสายไฟกำหนดขอบเขต  
2. เดินหน้าไปทางขวาเลียบกับสายไฟกำหนดขอบเขต  
3. เดินหน้าเลียบไปกับสายไฟนำทาง 1 4. เดินหน้าเลียบไปกับสายไฟนำทาง 2

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์แพดและระบบเงื่อนไขที่ต้องการในช่องรูปแบบตัวเลือกที่แสดงขึ้นบนหน้าจอ

| ตัวเลือก                                            | รายละเอียด                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-----------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Wire to trace:<br>(สายติดตาม:)                      | เลือกประเภทของสายไฟที่จะให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าติดตามหลังจากออกจากสถานีชาร์จ์ ใช้คีย์   เพื่อแสดงประเภทของสายไฟที่ต้องการ การออกจากสถานีชาร์จ์โดยตรงโดยไม่ต้องติดตามสายไฟเฉพาะ ให้เลือก [--] |
| Departure position:<br>(ตำแหน่งการเริ่มเคลื่อนที่:) | ระบุระยะทางที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเคลื่อนที่จากสถานีชาร์จ์ก่อนเริ่มการตัดหญ้า คุณสามารถระบุระยะทางได้ตั้งแต่ 0 ถึง 800 m                                                                                                                                                                                                                                         |
| Probability<br>(ความเป็นไปได้)                      | ระบุความเป็นไปได้ในการดำเนินการตามโปรไฟล์ที่ตั้งเป็นเปอร์เซ็นต์                                                                                                                                                                                                                                                                                               |

- **หมายเลข 42:** 1. ค่าความเป็นไปได้สูงสุดที่สามารถระบุได้

**หมายเหตุ:** ค่าความเป็นไปได้สูงสุดที่สามารถระบุได้สำหรับแต่ละโปรไฟล์จะแสดงอยู่ทางซ้ายของช่องระบุค่าความเป็นไปได้ ระบุค่าสูงสุดหรือค่าที่น้อยกว่าที่ปรากฏ หากระบุค่าที่เกินระยะ จะถูกแทนที่ด้วยค่าสูงสุดโดยอัตโนมัติ

6. เลือก [Test (ทดสอบ)] และเริ่มการทดสอบก่อนลงทะเบียนการตั้งค่าปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการทดสอบให้เสร็จสิ้น หากผลการทดสอบไม่เป็นที่พอใจ ให้ตั้งค่าอีกครั้ง

**หมายเหตุ:** ในการลงทะเบียนการตั้งค่าระยะทางหลังจากการทดสอบการนำทาง ให้บันทึกการรายงานการทดสอบตามคำแนะนำบนหน้าจอ จากนั้นกดคีย์  เพื่อลงทะเบียนให้เสร็จสิ้นหลังจากข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น เมื่อลงทะเบียนเสร็จสิ้นแล้ว หน้าจอจะกลับไปยังหน้าจอตัวเลือกเมนู

**หมายเหตุ:** หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะหยุดทำงานโดยอัตโนมัติใกล้กับจุดที่ออกตัวหลังจากการทดสอบการนำทาง ในการตั้งค่าหรือลงทะเบียนโปรไฟล์ใหม่อีกครั้ง ให้นำหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับไปจอดที่สถานีชาร์จ์ด้วยตนเองอีกครั้ง

**หมายเหตุ:** การข้ามการทดสอบการนำทาง ให้เลือก [Verify (ตรวจสอบ)] และลงทะเบียนการตั้งค่า

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

7. ทำตามขั้นตอน (4) ถึง (6) ซ้ำ แล้วลงทะเบียนโปรไฟล์ได้สูงสุดห้าโปรไฟล์ตามความจำเป็น

การรับรองการออกตัวของเครื่องจากสถานีชาร์จ์

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Departure angles (มุมเริ่มเคลื่อนที่)]

ตั้งค่าองศาการออกตัวเมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกตัวจากสถานีชาร์จ์โดยตรง เมื่อกำหนดจุดจอดโดยหันไปทางสถานีชาร์จ์ที่ 0° (12 นาฬิกา) คุณสามารถตั้งค่าระยะองศาการออกตัวได้สององศา ระหว่าง 90° (3 นาฬิกา) ถึง 270° (9 นาฬิกา) ในทิศทางตามเข็มนาฬิกา คุณสามารถปรับลำดับการดำเนินการขององศาการออกตัวแต่ละองศาได้

อะไรคือ “ความเป็นไปได้” ที่กำหนดลำดับการดำเนินการ

คุณสามารถรู้ความเป็นไปได้เมื่อการตั้งค่าวิธีการออกตัวและองศาการออกตัวจากสถานีชาร์จ์แสดงความเป็นไปได้ของการทำงานตามลำดับของหุ่นยนต์ตัดหญ้าโดยอ้างอิงตามเนื้อหาการตั้งค่าเป็นเปอร์เซ็นต์ ตัวอย่างเช่น หากระบุ 25% และ 75% เป็นความเป็นไปได้สำหรับช่วง 1 และ 2 เมื่อตั้งค่าองศาการออกตัว จะมีความเป็นไปได้ 25% ที่หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะออกตัวที่องศาใดๆ ก็ตามภายในช่วง 1

- **หมายเลข 43:** 1. ช่วงองศาการออกตัว 1 2. ช่วงองศาการออกตัว 2 3. สถานีชาร์จ์

การรวมของการตั้งค่า “ความเป็นไปได้” คือ 100%

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะพิจารณาความเป็นไปได้โดยรวมที่ระบุด้วยเมนูย่อยสองเมนู [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)] และ [Departure angles (มุมเริ่มเคลื่อนที่)] เป็น 100% และจะกำหนดวิธีการและองศาที่เหมาะสมสำหรับการออกตัวจากสถานีชาร์จ์ ตัวอย่างเช่น หากลงทะเบียนวิธีการออกตัวสามวิธีด้วยเมนูย่อย [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)] และความเป็นไปได้สำหรับแต่ละวิธีการตั้งค่าเป็น 20% ความเป็นไปได้โดยรวมจะเท่ากับ 60% ความเป็นไปได้ที่เหลืออยู่ 40% จะถูกกำหนดเป็นลำดับการดำเนินการของช่วงองศาการออกตัว 1 และ 2 ซึ่งถูกตั้งโดยเมนูย่อย [Departure angles (มุมเริ่มเคลื่อนที่)] หากกรอก 50% และ 50% เป็นความเป็นไปได้สำหรับช่วงองศาการออกตัว 1 และ 2 ความเป็นไปได้ที่เหลืออยู่ 40% จะถูกจัดสรรเป็น 50% สำหรับช่วง 1 และ 2 ดังนั้น ในแง่ของความเป็นไปได้โดยรวม ลำดับการดำเนินการของช่วงองศาการออกตัว 1 และ 2 จะถูกคำนวณเป็น 20% และ 20% ตามลำดับ

ด้วยเหตุนี้ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะใช้วิธีการออกตัวแบบสุ่มจากสามวิธีที่ลงทะเบียนด้วยเมนูย่อย [Mower departing points (จุดเริ่มเคลื่อนที่ของเครื่องตัดหญ้า)] และองศาการออกตัวสององศาที่ลงทะเบียนด้วยเมนูย่อย [Departure angles (มุมเริ่มเคลื่อนที่)] โดยมีความเป็นไปได้ของแต่ละวิธีเป็น 20% ตามลำดับ

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม  
[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น
2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ  
เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น



### 3. เลือก [Departure angles (มุมเริ่มเคลื่อนที่)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

### 4. ใช้คีย์แพดและระบบเงื่อนไขที่ต้องการในช่องรูปแบบตัวเลือกที่แสดงขึ้นบนหน้าจอ

สามารถตั้งค่าช่วงการออกได้ระหว่าง 90° และ 270°

| ตัวเลือก      | รายละเอียด                                                                                            |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Exit range 1: | ระบุช่วงองศาที่ 1 สำหรับหุ่นยนต์ตัดหญ้าเพื่อออกตัวจากสถานีชาร์จ (คุณสามารถตั้งค่าเพียงช่วงเดียวก็ได้) |
| Exit range 2: | ระบุช่วงองศาที่ 2 สำหรับหุ่นยนต์ตัดหญ้าเพื่อออกตัวจากสถานีชาร์จ                                       |
| Probability   | ระบุความเป็นไปได้ของหุ่นยนต์ตัดหญ้าในการออกตัวภายในช่วงองศาที่ตั้งค่าไว้แต่ละช่วงเป็นเปอร์เซ็นต์      |

► **หมายเลข 44:** 1. ช่วงออก 1 (ช่วงองศาการออกที่ 1) 2. ช่วงออก 2 (ช่วงองศาการออกที่ 2) 3. ความเป็นไปได้

#### การตั้งค่าองศาการออกตัว

- (1) ใช้คีย์     เพื่อเลือกที่ช่ององศาและความเป็นไปได้ที่จะตั้งค่า
- (2) ใช้คีย์แพดและระบบองศาและความเป็นไปได้
- (3) ทำขั้นตอนที่ 1 และ 2 ซ้ำเพื่อระบุข้อมูลในช่องทั้งหมด

**หมายเหตุ:** เมื่อระบุเฉพาะ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] ความเป็นไปได้ในการดำเนินการจะถูกตั้งค่าเป็น 100% โดยอัตโนมัติ

**หมายเหตุ:** เมื่อระบุเฉพาะ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] จะไม่สามารถเปลี่ยนความเป็นไปได้ของ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] ได้ เมื่อข้อมูลที่ระบุใน [Exit range 2: (ระยะการออก 2:)] เริ่มต้นหลังจากการระบุ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] จะสามารถเปลี่ยนความเป็นไปได้ในการดำเนินการ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] ได้

**หมายเหตุ:** ระบุ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] ให้เสร็จสิ้นก่อนการตั้งค่า [Exit range 2: (ระยะการออก 2:)] ไม่สามารถระบุเฉพาะ [Exit range 2: (ระยะการออก 2:)] ได้

**หมายเหตุ:** ความเป็นไปได้ในการดำเนินการ [Exit range 2: (ระยะการออก 2:)] จะถูกคำนวณโดยอัตโนมัติโดยที่ความเป็นไปได้ในการดำเนินการ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] โดยรวมจะแสดงเป็น 100% ความเป็นไปได้ในการดำเนินการ [Exit range 1: (ระยะการออก 1:)] จะถูกหักออกจาก 100% และความเป็นไปได้ที่เหลืออยู่จะแสดงเป็นความเป็นไปได้ในการดำเนินการของ [Exit range 2: (ระยะการออก 2:)]

### 5. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)] แล้วลงทะเบียนการตั้งค่า

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

#### การปรับความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Line trace offset (ออฟเซตตามเส้น)]

ความกว้างของเส้นทางเมื่อนำทางเลียบไปกับสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทางจะมีการออฟเซตภายในช่วงการตั้งค่า

#### การนำทางแบบออฟเซตคืออะไร

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเคลื่อนที่ไปตามสายไฟต่างๆ พร้อมกับตรวจจับสัญญาณจากสายไฟ การนำทางแบบออฟเซตจะเปลี่ยนเส้นทางการเคลื่อนที่นี้ที่ละนิดจากสายไฟอ้างอิงเพื่อป้องกันไม่ให้เหยียบไปบนส่วนของสนามหญ้าส่วนเดิมซ้ำ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะเคลื่อนที่ในขณะที่ออฟเซตเส้นทางแบบสุ่มภายในช่วงที่ตั้งค่า ซึ่งทำให้ลดการบนสนามหญ้าในเส้นทางที่กำหนด

► **หมายเลข 45:** 1. สถานีชาร์จ 2. สายไฟกำหนดขอบเขต 3. สายไฟนำทาง 4. เส้นอ้างอิงขอบรอบนอก 5. ความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต

**หมายเหตุ:** เมื่อในพื้นที่ทำงานมีเส้นทางแคบ ให้พิจารณาความกว้างออฟเซตสูงสุดที่จะปล่อยให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าผ่านไปได้

#### 1. กดปุ่ม บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

#### 2. เลือก ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

**หมายเหตุ:** หากเมนูไม่แสดงขึ้น ให้ใช้คีย์   เพื่อเลื่อนหน้าจอ

#### 3. เลือก [Line trace offset (ออฟเซตตามเส้น)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

#### 4. เลือกช่องทำเครื่องหมายข้อสายไฟเพื่อกำหนดค่าเส้นทางออฟเซต

| ตัวเลือก  | รายละเอียด                                                                                                                                      |
|-----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| G1:       | การเลือกนี้จะตั้งค่าออฟเซตที่สัมพันธ์กับเส้นทางอ้างอิงของสายไฟนำทางเส้นที่ 1 ยิ่งค่าออฟเซตเพิ่มขึ้น ช่วงการออฟเซตจากเส้นทางอ้างอิงก็จะกว้างขึ้น |
| G2:       | การเลือกนี้จะตั้งค่าออฟเซตที่สัมพันธ์กับเส้นทางอ้างอิงของสายไฟนำทางเส้นที่ 2 ยิ่งค่าออฟเซตเพิ่มขึ้น ช่วงการออฟเซตจากเส้นทางอ้างอิงก็จะกว้างขึ้น |
| Boundary: | การเลือกนี้จะตั้งค่าออฟเซตที่สัมพันธ์กับเส้นทางอ้างอิงของสายไฟกำหนดขอบเขต ยิ่งค่าออฟเซตเพิ่มขึ้น ช่วงการออฟเซตจากเส้นทางอ้างอิงก็จะกว้างขึ้น    |

#### ► หมายเลข 46

เมื่อทำเครื่องหมายในช่องทำเครื่องหมายนี้ ช่องระบุข้อมูลออฟเซตจะถูกเลือกโดยอัตโนมัติ

#### 5. ใช้คีย์แพดและระบบเงื่อนไขที่ต้องการในช่องรูปแบบตัวเลือกที่แสดงขึ้นบนหน้าจอ

#### ► หมายเลข 47

คุณสามารถระบุค่าออฟเซตได้ตั้งแต่ 0 ถึง 9 ตารางต่อไปนี้จะแสดงช่วงความกว้างจริงในการนำทางโดยประมาณสำหรับค่าออฟเซต ช่วงความกว้างจริงในการนำทางตามตารางอาจแตกต่างกันไปขึ้นอยู่กับสภาพแวดล้อมในการทำงานและเงื่อนไขอื่นๆ

ตารางแสดงค่าออฟเซตและความกว้างในการนำทางที่สัมพันธ์กัน

| ค่าออฟเซต | ความกว้างในการนำทาง | ค่าออฟเซต | ความกว้างในการนำทาง |
|-----------|---------------------|-----------|---------------------|
| 0         | 55 cm               | 5         | 110 cm              |
| 1         | 90 cm               | 6         | 115 cm              |
| 2         | 95 cm               | 7         | 120 cm              |
| 3         | 100 cm              | 8         | 125 cm              |
| 4         | 105 cm              | 9         | 130 cm              |

#### ภาพความผันแปรของความกว้างในการนำทาง

► **หมายเลข 48:** 1. สายไฟกำหนดขอบเขต 2. เส้นอ้างอิงขอบรอบนอก 3. ช่วงความผันแปรของความกว้างในการนำทาง 4. 55 cm 5. 110 cm 6. 130 cm

**หมายเหตุ:** เส้นที่ด้านหน้าขวาของหุ่นยนต์ตัดหญ้าซึ่งเกิดจากสายไฟกำหนดขอบเขตประมาณ 20 cm เป็นเส้นอ้างอิงขอบรอบนอก ความกว้างในการนำทางจะผันแปรภายในโดยที่เส้นอ้างอิงขอบรอบนอกเป็นศูนย์

#### 6. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)] แล้วลงทะเบียนการตั้งค่า

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

## การตัดหญ้าที่ยังไม่ได้ถูกตัด

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Navigation preferences (ตัวเลือกการนำทาง)] > [Spiral cutting (การตัดเป็นวงก้นหอย)]

เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าตรวจพบพื้นที่ที่หญ้ายาวและหนาแน่น ชลช ในระหว่างการตัดหญ้า หุ่นยนต์จะนำทางไปยังพื้นที่ในแบบวงก้นหอย เพื่อตัดหญ้าที่มีภาระงานมาก การตัดหญ้าในพื้นที่ซึ่งใช้รูปแบบการตัดหญ้าในแบบวงก้นหอยจะทำให้ตัดหญ้าได้อย่างเรียบร้อยและมีประสิทธิภาพ

### การค้นหาลูกตัดหญ้าหนาแน่น

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะค้นหาลูกตัดหญ้าหนาแน่นและยังไม่ได้ถูกตัดโดยการตรวจสอบภาระงานเมื่อทำการตัดหญ้า เมื่อพบพื้นที่เฉพาะดังกล่าว หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะนำทางในรูปแบบวงก้นหอยจากจุดด้านนอกและดำเนินการตัดหญ้าที่มีภาระงานมากเพื่อให้ตัดหญ้าได้อย่างสม่ำเสมอและเรียบร้อย

► หมายเลข 49: 1. พื้นที่ที่มีหญ้าหนาแน่น 2. เส้นทางวงก้นหอย

หมายเหตุ: หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะทำการตัดหญ้าแบบวงก้นหอยหนึ่งครั้งต่อการชาร์จแต่ละครั้ง เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จหลังการชาร์จเสร็จสิ้น เครื่องมือจะเริ่มการตัดหญ้าตามปกติต่อเนื่องเป็นเวลาประมาณ 30 นาที เมื่อตรวจพบหญ้าที่หนาแน่นและยังไม่ได้ผ่านการตัด ชลช หลังจากนั้นจะเปลี่ยนไปเป็นการตัดแบบวงก้นหอยโดยมุ่งเน้นไปที่จุดดังกล่าว และหลังจากตัดหญ้าที่ภาระงานหนักเสร็จแล้ว เครื่องมือจะตัดหญ้าต่อด้วยการนำทางแบบปกติอีกครั้ง

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

หมายเหตุ: หากเมนูไม่แสดงขึ้น ให้ใช้คีย์   เพื่อเลื่อนหน้าจอ

3. เลือก [Spiral cutting (การตัดเป็นวงก้นหอย)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

4. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

เลือกช่องทำเครื่องหมายด้านหน้าตัวเลือก จากนั้นกดคีย์ 

| ตัวเลือก                            | รายละเอียด                   |
|-------------------------------------|------------------------------|
| Spiral cutting (การตัดเป็นวงก้นหอย) | เปิดใช้โหมดการตัดแบบวงก้นหอย |

► หมายเลข 50

5. เลือก [Confirm (ยืนยัน)] แล้วลงทะเบียนการตั้งค่า

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

## ตัวเลือกการตั้งค่าความปลอดภัย

### การตั้งเวลาในการส่งเสียงเตือน

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Security (ความปลอดภัย)] > [Alarm duration (ระยะเวลาสัญญาณเตือน)]

ตั้งคาบระยะเวลาการส่งเสียงเตือนสำหรับการแจ้งเตือนต่างๆ เมื่อเกิดความผิดพลาด

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

หน้าจอรหัส PIN จะปรากฏขึ้น

3. ใช้คีย์แปดและระบุรหัส PIN

► หมายเลข 51

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

4. เลือก [Alarm duration (ระยะเวลาสัญญาณเตือน)]

► หมายเลข 52

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์แปดและกรอกเวลาที่ต้องการ

► หมายเลข 53

หมายเหตุ: คุณสามารถระบุระยะเวลาการส่งเสียงเตือนได้ตั้งแต่ 1 ถึง 99 min การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 min

6. กดคีย์  เพื่อยืนยันการระบุข้อมูล

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

### การเปลี่ยนรหัส PIN

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Security (ความปลอดภัย)] >

[Change PIN code (เปลี่ยนรหัส PIN)]

ตัวเลือกนี้ใช้เพื่อเปลี่ยนรหัส PIN ใหม่

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

หน้าจอรหัส PIN จะปรากฏขึ้น

3. ใช้คีย์แปดและระบุรหัส PIN ที่ใช้ในปัจจุบัน

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

4. เลือก [Change PIN code (เปลี่ยนรหัส PIN)]

หน้าจอระบุข้อมูลจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์แปดและระบุรหัส PIN ใหม่

► หมายเลข 54

6. ระบุรหัส PIN ใหม่อีกครั้งเพื่อยืนยัน

เมื่อข้อความ [The PIN code has been changed. (เปลี่ยนรหัส PIN แล้ว)]

ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

### การป้องกันการรบกวนสัญญาณของสายไฟ

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Security (ความปลอดภัย)] >

[Change wire signal (เปลี่ยนสายสัญญาณ)]

เปลี่ยนช่องการส่งสัญญาณของสายไฟเมื่อถูกรบกวนด้วยสัญญาณจากพื้นที่ข้างเคียง

ข้อสังเกต: จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าไว้กับสถานีชาร์จก่อนเปลี่ยนช่องสัญญาณ

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

หน้าจอรหัส PIN จะปรากฏขึ้น

3. ใช้คีย์แปดและระบุรหัส PIN

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

4. เลือก [Change wire signal (เปลี่ยนสายสัญญาณ)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์แปดและระบุรหัสช่องสัญญาณใหม่

► หมายเลข 55

หมายเหตุ: เครื่องหมายจะแสดงขึ้นถัดจากรหัสช่องสัญญาณที่ใช้อยู่ในปัจจุบัน (ค่าเริ่มต้นคือ [Channel 1 (ช่อง 1)]) เมื่อเปลี่ยนช่องสัญญาณ ให้เลือกช่องสัญญาณที่ไม่มีเครื่องหมายปรากฏอยู่

6. ปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการตั้งค่าให้เสร็จสิ้น  
เมื่อข้อความ [Dock the mower to the charging station. (จอดเครื่องตัดหญ้าที่สถานีชาร์จ)] ปรากฏขึ้น ให้เลือก [Confirm (ยืนยัน)] และกดคีย์ ☒  
เมื่อข้อความ [Completed. (เสร็จสิ้น)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

### การป้องกันหุ่นยนต์ตัดหญ้าจากการโจรกรรม

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Security (ความปลอดภัย)] > [Anti-theft (การป้องกันการโจรกรรม)]

ป้องกันการโจรกรรมและการใช้หุ่นยนต์ตัดหญ้าอย่างไม่เหมาะสมโดยการตั้งค่าการล็อกการทำงานและฟังก์ชันการแจ้งเตือน

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

หน้าจอรหัส PIN จะปรากฏขึ้น

3. ใช้คีย์แพดและระบุรหัส PIN

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

4. เลือก [Anti-theft (การป้องกันการโจรกรรม)]

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

5. ใช้คีย์แพดและทำเครื่องหมายถูกในช่องทำเครื่องหมายของตัวเลือกที่ต้องการ

คุณสามารถเลือกได้หลายตัวเลือก

| ตัวเลือก                                        | รายละเอียด                                                                                                     |
|-------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Stopped: PIN (หยุด: PIN)                        | เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าถูกบังคับให้หยุด จำเป็นจะต้องระบุรหัส PIN เพื่อเริ่มการทำงานอีกครั้ง                       |
| Stopped: PIN & Alarm (หยุด: PIN และสัญญาณเตือน) | เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าถูกบังคับให้หยุด เสียงเตือนจะดังขึ้นและจำเป็นต้องระบุรหัส PIN เพื่อเริ่มการทำงานอีกครั้ง   |
| Lifted: PIN & Alarm (ยก: PIN และสัญญาณเตือน)    | เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าถูกยกขึ้น เสียงเตือนจะดังขึ้นและจำเป็นต้องระบุรหัส PIN เพื่อเริ่มการทำงานอีกครั้ง          |
| Tilted: PIN & Alarm (เอียง: PIN และสัญญาณเตือน) | เมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าเอียงที่องศาหนึ่งๆ เสียงเตือนจะดังขึ้นและจำเป็นต้องระบุรหัส PIN เพื่อเริ่มการทำงานอีกครั้ง |

6. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)] แล้วลงทะเบียนการตั้งค่า

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

### การตั้งค่าอื่นๆ

#### การบันทึก/การโหลดการตั้งค่าของผู้ใช้

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Save and load preferences (ตัวเลือกการบันทึกและโหลด)]

คุณสามารถบันทึกการตั้งค่าที่คุณสร้างได้สูงสุดสามการตั้งค่า และกำหนดเมนูการตั้งค่าตามความต้องการ และสามารถโหลดเมื่อไรก็ได้ ฟังก์ชันนี้ทำให้สามารถใช้การตั้งค่าของผู้ใช้เพื่อเปลี่ยนแปลงได้ตามพื้นที่การทำงานและสภาพแวดล้อม

หมายเหตุ: บางรายการ (เช่น วันที่และเวลา, รหัส PIN และอื่นๆ ที่ตั้งค่าบนหน้าจอการตั้งค่าเริ่มต้น) จะไม่สามารถบันทึกและโหลดได้

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Save and load preferences (ตัวเลือกการบันทึกและโหลด)]

► หมายเลข 56

หน้าจอตัวเลือกเมนูจะปรากฏขึ้น

4. เลือกเมนูที่ต้องการ

| เมนู          | รายละเอียด                                    |
|---------------|-----------------------------------------------|
| Load (โหลด)   | โหลดการตั้งค่าของผู้ใช้ที่บันทึกไว้           |
| Save (บันทึก) | บันทึกการตั้งค่าของผู้ใช้ที่ใช้อยู่ในปัจจุบัน |

เมนูตัวเลือกจะปรากฏขึ้น

5. เลือกซอร์สการโหลดการตั้งค่าของผู้ใช้หรือชื่อตัวเลือกปลายทางการบันทึก

► หมายเลข 57

หมายเหตุ: [Listed now (ระบุรายการตอนนี้)] จะแสดงขึ้นที่ด้านขวาของตัวเลือกการตั้งค่าของผู้ใช้ที่ลงทะเบียนแล้ว

6. ปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการตั้งค่าให้เสร็จสิ้น  
เมื่อข้อความ [Are you sure? (คุณแน่ใจหรือไม่)] ปรากฏขึ้น ให้เลือก [Yes (ใช่)] และกดคีย์ ☒

### การเปลี่ยนการตั้งค่าวันที่และเวลา

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Date and time (วันที่และเวลา)]

ตัวเลือกนี้ใช้สำหรับการปรับหรือเปลี่ยนแปลงวันที่และเวลาที่ตั้งไว้ในหุ่นยนต์ตัดหญ้า

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Date and time (วันที่และเวลา)]

หน้าจอตัวเลือกเมนูจะปรากฏขึ้น

4. ใช้คีย์     เพื่อเลือกตัวเลือกเมนูที่ต้องการ

เลือกและแสดงรูปแบบที่ต้องการบนหน้าจอ

| เมนู                         | รายละเอียดตัวเลือก                                                                                                         |
|------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Date format: (รูปแบบวันที่:) | เลือกรูปแบบวันที่จาก [Year/Month/Day (ปี/เดือน/วัน)], [Month/Day/Year (เดือน/วัน/ปี)] หรือ [Day/Month/Year (วัน/เดือน/ปี)] |
| Time format: (รูปแบบเวลา:)   | เปลี่ยนรูปแบบเวลาระหว่าง [12 hours (12 ชั่วโมง)] หรือ [24 hours (24 ชั่วโมง)]                                              |

► หมายเลข 58

5. เลือก [Next (ถัดไป)]

หน้าจอระบุวันที่และเวลาจะปรากฏขึ้น

6. ใช้คีย์แพดและระบุวันที่และเวลาที่ต้องการ

► หมายเลข 59

การระบุวันที่และเวลา

- (1) ใช้คีย์     เพื่อเลือกช่องระบุวันที่และเวลาที่จะตั้งค่า  
(2) ใช้คีย์แพดและระบุปี เดือน และวัน หรือเวลา  
(3) ทำขั้นตอนที่ 1 และ 2 ซ้ำเพื่อระบุข้อมูลในช่องทั้งหมดที่จะเปลี่ยน

7. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)]

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ ☒

## การเปลี่ยนภาษาการแสดงผล

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Language (ภาษา)]

ตัวเลือกนี้ใช้สำหรับเปลี่ยนภาษาที่แสดงบนหน้าจอ LCD

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Language (ภาษา)]

หน้าจอตัวเลือกภาษาจะปรากฏขึ้น

4. เลือกภาษาที่ต้องการ

หน้าจอตัวเลือกภาษาการแสดงผลจะเปลี่ยนเป็นภาษาที่คุณเลือก

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

## การรีเซ็ตการตั้งค่าของผู้ใช้

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Reset all settings (รีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมด)]

ตัวเลือกนี้ใช้สำหรับรีเซ็ตการตั้งค่าของผู้ใช้ทั้งหมดที่บันทึกไว้และกลับไปเป็นสถานะเริ่มต้น

**ข้อสังเกต:** ข้อมูลและการตั้งค่าบางรายการซึ่งถูกระบุเมื่อเปิดเครื่องหุ่นยนต์ติดตั้งเป็นครั้งแรก เช่น วันที่และเวลา รวมถึงรหัส PIN จะไม่ถูกรีเซ็ต

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Reset all settings (รีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมด)]

หน้าจอรหัส PIN จะปรากฏขึ้น

4. ใช้คีย์แพดและระบุรหัส PIN

5. ปฏิบัติตามข้อความที่แสดงขึ้นบนหน้าจอและทำการตั้งค่าให้เสร็จสิ้น

เมื่อข้อความ [Completed. (เสร็จสิ้น)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

## การค้นหาข้อมูลผลิตภัณฑ์

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Information (ข้อมูล)]

ตัวเลือกนี้จะแสดงข้อมูลผลิตภัณฑ์ล่าสุด เช่น เวลาการทำงานโดยรวมและข้อมูลเวอร์ชันซอฟต์แวร์

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

3. เลือก [Information (ข้อมูล)]

**หมายเหตุ:** หลังจากค้นหาข้อมูลแล้ว คุณสามารถกลับไปยังหน้าจอเมนูด้านบนโดยกดคีย์  หรือปุ่ม  กดคีย์  เพื่อกลับไปยังหน้าจอเมนูย่อย [Others (อื่นๆ)] หรือปุ่ม  เพื่อกลับไปยังหน้าจอ [Main menu (เมนูหลัก)]

## การจัดการเวลาเปิด/ปิดไฟ LED

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [LED]

การเลือกนี้ใช้เพื่อควบคุมเวลาเปิดและปิดไฟ LED ที่ด้านบนของหุ่นยนต์ติดตั้งสำหรับรายละเอียดบนไฟ LED โปรดอ้างอิง “ดวงไฟ” (หน้า 119)

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

**หมายเหตุ:** หากเมนูไม่แสดงขึ้น ให้ใช้คีย์  เพื่อเลื่อนหน้าจอ

3. เลือก [LED]

หน้าจอการตั้งค่ากำหนดเวลาเปิด/ปิดจะปรากฏขึ้น

4. เลือกตัวเลือกที่ต้องการ

| ตัวเลือก                   | รายละเอียด                                                                                                                                                                             |
|----------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Always ON (เปิดเสมอ)       | ไฟ LED จะเปิดไว้อยู่เสมอ เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ เครื่องหมายจะถูกปรากฏในช่องทำเครื่องหมาย [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [00:00] - [24:00] จะแสดงขึ้น                                  |
| Always OFF (ปิดเสมอ)       | ไฟ LED จะปิดไว้อยู่เสมอ เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ เครื่องหมายจะถูกหายไปจากช่องทำเครื่องหมาย [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:)] และ [00:00] - [00:00] จะแสดงขึ้น |
| Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:) | ไฟ LED จะสว่างภายในช่วงเวลาที่ตั้งค่าไว้                                                                                                                                               |
| Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:) | ไฟ LED จะสว่างภายในช่วงเวลาที่ตั้งค่าไว้                                                                                                                                               |

### ▶ หมายเลข 60

#### การตั้งค่ากำหนดเวลา

(1) ใช้คีย์แพดและทำเครื่องหมายถูกในช่องทำเครื่องหมายของตัวเลือกกำหนดเวลาที่จะตั้งค่า

(2) ใช้คีย์   เพื่อเลือกที่ช่องระบุชั่วโมงและนาทีที่จะตั้งค่า

(3) ใช้คีย์แพดและระบุเวลา

(4) ทำขั้นตอนที่ 2 และ 3 ซ้ำเพื่อระบุข้อมูลในช่องชั่วโมงและนาทีทั้งหมด

**ข้อสังเกต:** ในการเปิดใช้การตั้งค่ากำหนดเวลา ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ทำเครื่องหมายถูกในช่องทำเครื่องหมายแล้ว

**ข้อสังเกต:** เวลาที่ระบุใน [Schedule 1: (กำหนดเวลา 1:)] และ [Schedule 2: (กำหนดเวลา 2:)] ไม่สามารถซ้อนทับกันได้

5. เลือก [Verify (ตรวจสอบ)]

เมื่อข้อความ [Saved successfully. (บันทึกสำเร็จ)] ปรากฏขึ้น ให้กดคีย์ 

#### การตรวจสอบรายละเอียดความผิดพลาดในการทำงาน

[เมนูด้านบน] > [Main menu (เมนูหลัก)] > [Others (อื่นๆ)] > [Error message (ข้อความแสดงความผิดพลาด)]

จะแสดงข้อความความผิดพลาดล่าสุด รวมถึงรายละเอียดที่ถูกรายงานไปยังหุ่นยนต์ติดตั้ง

1. กดปุ่ม  บนแผงควบคุม

[Main menu (เมนูหลัก)] จะปรากฏขึ้น

2. เลือก  ที่แสดงบนหน้าจอ

เมนูย่อยจะปรากฏขึ้น

**หมายเหตุ:** หากเมนูไม่แสดงขึ้น ให้ใช้คีย์  เพื่อเลื่อนหน้าจอ

### 3. เลือก [Error message (ข้อความแสดงความผิดพลาด)]

หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะค้นหาข้อมูลความผิดพลาดและแสดงรายการรหัสความผิดพลาดที่มีรายงานตามลำดับจากที่เพิ่งเกิดล่าสุด

### 4. เลือกรหัสความผิดพลาดเพื่อตรวจสอบรายละเอียด

#### ► หมายเลข 61

หน้าจอรายละเอียดของความผิดพลาดจะปรากฏขึ้น

### 5. ตรวจสอบวันที่และเวลาที่ความผิดพลาดเกิดขึ้น รวมถึงเนื้อหาของข้อความความผิดพลาดนั้นๆ

#### ► หมายเลข 62

**หมายเหตุ:** หลังจากค้นหาข้อมูลแล้ว คุณสามารถกลับไปยังหน้าจอเมนูด้านบนโดยกดคีย์  หรือปุ่ม  กดคีย์  เพื่อกลับไปยังหน้าจอเมนูย่อย [Others (อื่นๆ)] หรือปุ่ม  เพื่อกลับไปยังหน้าจอ [Main menu (เมนูหลัก)]

## การบำรุงรักษา

**▲ ข้อควรระวัง:** ตรวจสอบให้แน่ใจทุกครั้งว่าปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้าแล้วก่อนทำการตรวจสอบหรือบำรุงรักษา และตรวจสอบว่าได้ถอดปลั๊กอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับออกจากเต้ารับแล้วก่อนทำการบำรุงรักษาสถานีชาร์จ

**▲ ข้อควรระวัง:** สวมใส่ถุงมือและแว่นตาป้องกันทุกครั้งเมื่อทำการตรวจสอบและบำรุงรักษา ไม่เช่นนั้นอาจส่งผลให้ร่างกายได้รับบาดเจ็บได้

เพื่อความปลอดภัยและน่าเชื่อถือของผลิตภัณฑ์ ควรให้ศูนย์บริการหรือโรงงานที่ได้รับการรับรองจาก Makita เป็นผู้ดำเนินการซ่อมแซม บำรุงรักษาและทำการปรับตั้งอื่นๆ นอกจากนี้ให้ใช้อะไหล่ของแท้จาก Makita เสมอ

### การทำความสะอาด

**ข้อสังเกต:** อย่าใช้น้ำมันเชื้อเพลิง เบนซิน ทินเนอร์ แอลกอฮอล์ หรือวัสดุประเภทเดียวกัน เนื่องจากอาจทำให้สวิตช์จาง เสียรูป หรือแตกร้าวได้

**ข้อสังเกต:** ทำความสะอาดเครื่องมือเป็นระยะๆ การตัดหญ้าอาจทำให้หญ้าสะสมในแอสซีหรือสถานีชาร์จได้

**ข้อสังเกต:** อย่าล้างเครื่องมือด้วยเครื่องฉีดน้ำแรงดันสูง การกระทำดังกล่าวอาจส่งผลให้เครื่องมือเสียหายหรือพังได้

### การทำความสะอาดหุ่นยนต์ตัดหญ้า

**▲ ข้อควรระวัง:** ระมัดระวังอย่าให้ตัวคุณเองบาดเจ็บจากใบมีดเมื่อทำความสะอาดใบมีดเครื่องตัดหญ้าและพื้นที่โดยรอบ

**▲ ข้อควรระวัง:** ระมัดระวังอย่าให้มือหรือวัตถุอื่นใดเข้าไปติดระหว่างฝาครอบบนและแอสซี หรือทำให้มือของคุณบาดเจ็บจากขอบของฝาครอบบนเมื่อทำการติดตั้งหรือถอดฝาครอบบน

เช็ดทำความสะอาดพื้นผิวของฝาครอบบน และด้านล่างของแอสซีด้วยผ้าแห้งหรือผ้าชุบน้ำยาทำความสะอาดเจือจางที่มีความเป็นกลาง เช็ดสิ่งสกปรกและหญ้าที่ติดซึ่งอาจสะสมบนและรอบล้อให้สะอาด

#### ► หมายเลข 63

**หมายเหตุ:** ล้างด้วยน้ำหากสกปรก หลังจากล้างด้วยน้ำ แนะนำให้ปล่อยให้เครื่องมือแห้งสนิทก่อนเริ่มทำงานอีกครั้ง

หญ้าที่ตัดอาจสะสมระหว่างฝาครอบบนและแอสซี ปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อนำฝาครอบบนออก และทำความสะอาดชิ้นส่วนด้านบนของแอสซี

#### ► หมายเลข 64: 1. ฝาครอบบน 2. แอสซี 3. ตัวยึดยาง 4. เฟลาสไลเดอร์

กดฝาครอบบนออกแสดงผลลงพร้อมกับยกและถอดชิ้นส่วนของฝาครอบบนตามที่ระบุในภาพที่ละชิ้น

#### ► หมายเลข 65: 1. ฝาครอบบน 2. ฝาครอบบนแสดงผล

**หมายเหตุ:** ตรวจสอบว่าไม่มีสิ่งกีดขวางรอบๆ เมื่อนำฝาครอบบนออก

**หมายเหตุ:** ฝาครอบบนและแอสซีเชื่อมต่อกันแน่นแล้วในสามตำแหน่ง ดึงฝาครอบบนขึ้นจนกระทั่งตัวยึดยางภายในฝาครอบบนหลุดออกจากเฟลาสไลเดอร์ของแอสซี

เมื่อประกอบฝาครอบบนกลับไปยังเดิม ให้จัดตำแหน่งของตัวยึดยางบนฝาครอบบนให้ตรงกับเฟลาสไลเดอร์ของแอสซี และกดลงแรงๆ

#### ► หมายเลข 66

**หมายเหตุ:** ตรวจสอบว่าฝาครอบบนประกอบเข้ากับแอสซีอย่างถูกต้องโดยยกชิ้นส่วนด้านบนและด้านข้างของฝาครอบบนขึ้น การติดตั้งที่ไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้เซ็นเซอร์ตรวจจับผิดพลาดได้

### การทำความสะอาดสถานีชาร์จ

ทำความสะอาดสิ่งสกปรกและหญ้าที่ติดซึ่งสะสมอยู่บนหัวและฐานของสถานีชาร์จ

#### ► หมายเลข 67: 1. หัวชาร์จ 2. ฐานสถานีชาร์จ

## การตรวจสอบใบมีดเครื่องตัดหญ้า

ปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่างและตรวจสอบสัปดาห์ละครั้ง

#### 1. ปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า และหยาจเครื่องมือขึ้น

##### ► หมายเลข 68

#### 2. ตรวจสอบสภาพของใบมีดเครื่องตัดหญ้า และการหมุนของฐานใบมีดตรวจสอบข้อต่อไปนี้

- ฐานใบมีดหมุนอย่างราบรื่นหรือไม่
- ใบมีดเครื่องตัดหญ้าสึกหรออย่างรุนแรง แตก บิ่น หรืออวบ ฯลฯ หรือไม่

#### ฐานใบมีดและใบมีดเครื่องตัดหญ้า

##### ► หมายเลข 69: 1. ปกติ 2. สึกหรอ (A: 17.5 mm หรือน้อยกว่า) 3. แตก 4. บิ่น 5. งอ 6. ฐานใบมีด

#### 3. ตรวจสอบสภาพของสกรูยึดใบมีดเครื่องตัดหญ้า

ปฏิบัติตามขั้นตอนในส่วน “การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า” (หน้า 134) เพื่อถอดสกรูยึดออก และตรวจสอบสภาพของสกรูยึด

#### สกรูยึดใบมีดเครื่องตัดหญ้า

##### ► หมายเลข 70: 1. ปกติ 2. สึกหรอ 3. สกรูยึด

**หมายเหตุ:** หากไม่สังเกตพบความผิดปกติใดเป็นพิเศษในการตรวจสอบรายสัปดาห์ ให้ขยายระยะเวลาการตรวจสอบเพิ่มขึ้น

**หมายเหตุ:** อายุการใช้งานของใบมีดเครื่องตัดหญ้าจะแตกต่างกันไปตามสภาพแวดล้อมในการทำงาน โดยเฉพาะอย่างยิ่งสภาวะต่อไปนี้จะทำให้อายุการใช้งานของใบมีดสั้นลง

- ใช้เวลาในการตัดหญ้านาน
- พื้นที่ทำงานกว้าง
- หญ้าที่มีก้านและใบหนา
- ช่วงฤดูที่หญ้าโตเร็ว
- สิ่งสกปรก หวาย หรือวัตถุอื่นๆ ที่ติดตามหญ้า



## การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า

**คำเตือน:** เปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าตามขั้นตอนในคู่มือนี้ หากเปลี่ยนด้วยวิธีอื่น อาจทำให้เกิดอุบัติเหตุหรือการบาดเจ็บได้

**ข้อควรระวัง:** สวมใส่แว่นตาและถุงมือป้องกันเมื่อเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า

**ข้อควรระวัง:** เปลี่ยนใบมีดบนพื้นราบและมั่นคงเสมอ

**ข้อสังเกต:** เปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าประมาณ 2 ถึง 6 สัปดาห์ ระยะเวลาในการเปลี่ยนจะแตกต่างกันไปตามความถี่ในการตัดหญ้าและสภาพของหญ้า

**ข้อสังเกต:** มีใบมีดเครื่องตัดหญ้าสามใบ เปลี่ยนใบมีดทั้งสามใบพร้อมกัน แม้ว่าจะมีใบมีดเครื่องตัดหญ้าเสียหายเพียงใบเดียวก็ให้เปลี่ยนใบมีดทั้งสามใบ

**ข้อสังเกต:** เครื่องมือต่อไปนี้จำเป็นสำหรับการเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าเตรียมเครื่องมือเหล่านี้ล่วงหน้า

- ไขควง (หัวพลัส) (ใช้เพื่อถอดและใส่ใบมีด)
- แกนเหล็กหรือไขควงที่มีเส้นผ่านศูนย์กลาง  $\Phi 6$  mm และความยาว 160 mm หรือมากกว่า (ใช้เพื่อยึดฐานใบมีด)

หากใบมีดเครื่องตัดหญ้าสึกหรออย่างรุนแรง แตก บิ่น งอ ชลช หรือสกรูยึดใบมีดเครื่องตัดหญ้าสึกหรอ ให้ปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่างและเปลี่ยนใหม่

1. ปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า และห้อยเครื่องมือขึ้น
2. ยึดฐานใบมีด

จัดตำแหน่งของรูแผ่นรางเลื่อน ฐานใบมีด และฝาครอบใบมีดให้ตรงกัน จากนั้นสอดแกนเหล็กเข้าไป หากฐานใบมีดไม่หมุน แสดงว่าการยึดเสร็จสมบูรณ์

► **หมายเลข 71:** 1. แกนเหล็ก 2. แผ่นรางเลื่อน 3. ฐานใบมีด 4. ฝาครอบใบมีด

3. ถอดใบมีดเครื่องตัดหญ้าออก

ใช้ไขควงหัวพลัสและถอดสกรูที่ยึดใบมีดเครื่องตัดหญ้า

► **หมายเลข 72:** 1. สกรู 2. ใบมีดเครื่องตัดหญ้า

**หมายเหตุ:** จับใบมีดเครื่องตัดหญ้าไว้ด้วยนิ้วของคุณเมื่อถอดสกรู ไม่เช่นนั้นใบมีดเครื่องตัดหญ้าอาจตกลงไปในช่องว่างระหว่างฝาครอบบนและแชสซี

4. ติดตั้งใบมีดเครื่องตัดหญ้าใบใหม่

ใช้สกรูที่มีมาให้พร้อมกับใบมีดเครื่องตัดหญ้าใบใหม่ หลังจากติดตั้งแล้ว ให้ตรวจสอบว่าใบมีดเครื่องตัดหญ้าหมุนรอบสกรู

► **หมายเลข 73**

**ข้อสังเกต:** ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปฏิบัติตามรายการต่อไปนี้เพื่อป้องกันใบมีดเครื่องตัดหญ้าจากการตกหล่น

- ใช้สกรูที่มีมาให้พร้อมกับใบมีดเครื่องตัดหญ้า (อย่าใช้สกรูที่ถอดออกมาซ้ำ)
- ขันสกรูให้แน่นเพื่อไม่ให้สกรูหลวม

5. ถอดแกนเหล็กที่ยึดฐานใบมีด จากนั้นพลิกหุ่นยนต์ตัดหญ้ากลับคืนดังเดิม

► **หมายเลข 74:** 1. แกนเหล็ก

**หมายเหตุ:** หลังจากเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า ให้เปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้าเมื่อเปิดเริ่มใช้งานอีกครั้ง

## การตรวจสอบเป็นระยะ

ตรวจสอบข้อต่อไปนี้เป็นประจำ

| สถานที่ตรวจสอบ                               | รายการตรวจสอบ                                                      | มาตรการรับมือ                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | ความถี่ในการตรวจสอบ                                        |
|----------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------|
| หุ่นยนต์ตัดหญ้า                              | มีความผิดปกติใดกับใบมีดเครื่องตัดหญ้าหรือไม่                       | หากเครื่องมือตัดหญ้าได้ไม่ดี ให้ปิดสวิทช์ไฟหลัก ตรวจสอบใบมีดเครื่องตัดหญ้าว่ามีความสึกหรอ แตก หรือบิ่นหรือไม่ แล้วเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าหากจำเป็น                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์                                       |
|                                              | หุ่นยนต์ตัดหญ้าเคลื่อนที่ได้เสถียรหรือไม่                          | หากหุ่นยนต์ตัดหญ้าเคลื่อนที่ไม่เสถียร ให้ปิดสวิทช์ไฟหลัก และตรวจสอบว่ามีความเสียหายใดๆ ต่อล้อและเพลาล้อ หรือหากมีสิ่งแปลกปลอมใดๆ ติดอยู่ หรือมีขยะและสิ่งสกปรกสะสมอยู่บนล้อและเพลาล้อ หากปัญหายังไม่ได้รับการแก้ไข ให้ติดต่อสำนักงานขายของเรา                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
|                                              | มีเสียงผิดปกติหรือไม่                                              | หากมีเสียงผิดปกติ ให้ปิดสวิทช์ไฟหลักและตรวจสอบหากมีวัตถุแปลกปลอมติดอยู่ในชิ้นส่วนหมุนของล้อและใบมีดเครื่องตัดหญ้า หากปัญหายังไม่ได้รับการแก้ไข ให้ติดต่อสำนักงานขายของเรา                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
|                                              | สามารถจอดได้อย่างถูกต้องหรือไม่                                    | หากไม่สามารถจอดได้ ให้ปิดสวิทช์ไฟหลัก เคลื่อนย้ายหุ่นยนต์ตัดหญ้าด้วยมือ และตรวจสอบว่าสามารถจอดไว้กับสถานีชาร์จได้อย่างเหมาะสมหรือไม่ หากไม่สามารถจอดได้อย่างเหมาะสม ให้ตรวจสอบจุดต่างๆ ดังต่อไปนี้ <ul style="list-style-type: none"> <li>- นำสิ่งกีดขวางที่อยู่ใกล้ล้อออก</li> <li>- ติดตั้งฝาครอบบนอย่างถูกต้อง (ควรยึดฝาครอบบนในสามตำแหน่ง)</li> <li>- หากพื้นได้ฐานสถานีไม่สม่ำเสมอ ให้ปรับพื้นให้เรียบ</li> </ul>                                                                                                                                            | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
| สถานีชาร์จ                                   | ไฟแสดงสถานะของสถานีสว่างเป็นสีเขียวหรือไม่                         | หากไฟสว่างหรือกะพริบเป็นสีแดง หรือไฟดับ หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะไม่สามารถตัดหญ้าได้ ตรวจสอบข้อต่อไปนี้ และใช้มาตรการรับมือที่เหมาะสม <ul style="list-style-type: none"> <li>- อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับเชื่อมต่อกับเต้ารับอย่างเหมาะสมหรือไม่</li> <li>- สายเคเบิล Cabtire เชื่อมต่อกับอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับและสถานีชาร์จอย่างถูกต้องหรือไม่</li> <li>- ขั้วเชื่อมต่อสายไฟกำหนดขอบเขตเชื่อมต่อกับสถานีชาร์จอย่างเหมาะสมหรือไม่</li> <li>- หัวต่อที่ติดตั้งอยู่บนสายไฟกำหนดขอบเขตเชื่อมต่ออย่างเหมาะสมหรือไม่</li> <li>- สายไฟกำหนดขอบเขตขาดออกจากกันหรือไม่</li> </ul> | เมื่อไฟ LED ของหุ่นยนต์ตัดหญ้าสว่างขึ้นหรือกะพริบเป็นสีแดง |
|                                              | สถานีชาร์จถูกยึดอย่างเหมาะสมหรือไม่                                | หากสถานีชาร์จขยับได้ ให้ขันหมุดยึดแบบสกรูให้แน่นอีกครั้งด้วยประแจหกเหลี่ยม 6                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      | หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์                                       |
|                                              | มีสิ่งแปลกปลอมติดอยู่ที่ขั้วหรือไม่                                | วัตถุที่ติดอยู่อาจกีดขวางการสื่อสารและการชาร์จได้ ทำความสะอาดสิ่งสกปรกบนขั้วชาร์จและขั้วอื่นๆ                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์                                       |
|                                              | มีสายไฟนำทางยื่นออกจากรูฐานสถานีหรือไม่                            | หากสายไฟนำทางยื่นออกมาจากรูของฐานสถานี ให้สอดเข้าไปอีกครั้ง                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์                                       |
|                                              |                                                                    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |                                                            |
| อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับและสายเคเบิล Cabtire | ปลั๊กไฟและขั้วเชื่อมต่อถูกเสียบเข้าไปจนสุดแล้วหรือไม่              | หากเต้ารับหรือขั้วเชื่อมต่อหลวม ให้เสียบเข้าไปอีกครั้ง                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
|                                              | มีสายเคเบิลเสียหายหรือไม่                                          | หากปลอกสายเคเบิลหลุดออกหรือเสียหายอย่างรุนแรง ให้ติดต่อสำนักงานขายของเรา                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
| ตำแหน่งการทำงาน                              | มีสิ่งแปลกปลอมหรือไม่                                              | ขจัดสิ่งแปลกปลอมใดๆ ที่อาจทำให้ใบมีดเครื่องตัดหญ้าเสียหาย หรือเข้าไปติดในชิ้นส่วนหมุนของหุ่นยนต์ตัดหญ้า (หินขนาดเล็ก ไม้ ชยะ วัตถุที่เหมือนเชือก ฯลฯ)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
|                                              | มีการเปลี่ยนแปลงใดๆ ในสภาพแวดล้อมการทำงานหรือไม่                   | ดำเนินการตามมาตรการรับมือต่อไปนี้ <ul style="list-style-type: none"> <li>- หากความสูงของหญ้าเกิน 65 mm ให้ตัดให้มีความสูงตามที่ระบุด้านบนหรือต่ำกว่า</li> <li>- ขจัดวัชพืชใดๆ ที่สูงกว่าหญ้าในสนาม</li> <li>- กลบหลุมหรือแอ่งใดๆ และทำให้พื้นเรียบสม่ำเสมอ</li> <li>- หลีกเลี่ยงการใช้งานหากมีแอ่งที่ลึกหรือหิมะสะสม</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                   | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |
|                                              | มีความผิดปกติใดๆ กับการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทางหรือไม่ | หากสายไฟลอยเหนือจากพื้น ให้ยึดไว้อีกครั้งด้วยหมุดยึด                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | หนึ่งครั้งต่อเดือน                                         |

## การจัดการหลังจากช่วงสิ้นสุดฤดูกาล

หลังจากสิ้นสุดฤดูตัดหญ้า ให้ถอดชิ้นส่วนต่อไปนี้จากที่ติดตั้งและเก็บไว้ในร่ม

- หุ่นยนต์ตัดหญ้า
- สถานีชาร์จ
- อะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ
- สายเคเบิล Cabtire

**ข้อสังเกต:** ชาร์จหุ่นยนต์ตัดหญ้าก่อนจัดเก็บ

**หมายเหตุ:** สามารถปล่อยสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทางที่ติดตั้งอยู่ทิ้งไว้ได้

ทำความสะอาดหุ่นยนต์ตัดหญ้าและสถานีชาร์จก่อนจัดเก็บ นอกจากนี้ ให้ปฏิบัติตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อนำแต่ละชิ้นส่วนออก

### การถอดอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ

1. ถอดปลั๊กอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับออกจากเต้ารับ
  2. ถอดสายเคเบิล Cabtire
  3. หากยึดอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับไว้กับผนัง ให้ถอดออกจากผนัง
- **หมายเลข 75**

**หมายเหตุ:** ถอดอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับออกตามลำดับหมายเลขที่แสดงในภาพ

### การถอนการติดตั้งสถานีชาร์จ

**⚠ ข้อควรระวัง:** สวมถุงมือขณะทำงาน

1. เปิดฝาคอของสถานีชาร์จและถอดสายเคเบิล Cabtire ออก
- **หมายเลข 76**
2. ดึงขั้วของสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทางออก จากนั้นถอดสายไฟแต่ละเส้นออกจากสถานีชาร์จ
  3. ถอดสกรูหมุดยึดออกจากฐานสถานีโดยใช้ประแจหกเหลี่ยม 6
- **หมายเลข 77**

### การเก็บรักษา

**ข้อสังเกต:** จัดเก็บหุ่นยนต์ตัดหญ้าไว้โดยปิดสวิตช์ไฟหลัก

**ข้อสังเกต:** เช็ดทำความสะอาดส่วนขั้วของสถานีชาร์จ สายไฟ และสายเคเบิลด้วยผ้าแห้ง ฯลฯ ก่อนจัดเก็บ สถานที่จัดเก็บที่สกปรกอาจทำให้เกิดสนิมหรือการกัดกร่อนได้

**ข้อสังเกต:** เก็บสกรูที่ใช้สำหรับยึดสถานีชาร์จและอะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับไว้ในกระเป๋าทันทีหรือภาชนะอื่นๆ และเก็บไว้อย่างดีเพื่อไม่ให้หาย

จัดเก็บไว้ในสถานที่ที่มีสภาวะดังต่อไปนี้

- สถานที่ที่ราบเรียบและมั่นคง
- สถานที่ที่ไม่โดนแสงแดดโดยตรงและไม่โดนฝนหรือหิมะ ฯลฯ
- สถานที่ที่มีความชื้นต่ำ
- สถานที่ที่พ้นจากมือเด็ก

**หมายเหตุ:** จัดเก็บหุ่นยนต์ตัดหญ้าในลักษณะดังตรงตามภาพ และเลือกสถานที่ที่ราบเรียบและมั่นคงเมื่อจัดเก็บหุ่นยนต์ให้ตั้งตรง

► **หมายเลข 78**

## เมื่อถึงผลิตภัณฑ์นี้

เมื่อต้องการทิ้งผลิตภัณฑ์นี้ ให้ปฏิบัติตามข้อบังคับของท้องถิ่นและท้องถิ่นส่วนแยกอย่างถูกต้อง

**⚠ คำเตือน:** หุ่นยนต์ตัดหญ้ามีแบตเตอรี่ เมื่อถึงผลิตภัณฑ์นี้ ให้ถอดแบตเตอรี่ออกและทิ้งแบตเตอรี่แยก หากไม่ทิ้งแบตเตอรี่แยกอาจส่งผลให้เกิดอุบัติเหตุหรือการบาดเจ็บเนื่องจากการแตกออก ไฟไหม้ หรือควั่น

**หมายเหตุ:** จำเป็นต้องถอดแชสซีออกเพื่อถอดแบตเตอรี่ เตรียมไขควงหัวพลัส

### การถอดแบตเตอรี่

**ข้อสังเกต:** ถอดแบตเตอรี่ออกเฉพาะเมื่อจะทิ้งผลิตภัณฑ์นี้เท่านั้น

1. ปิดสวิตช์ไฟหลักของหุ่นยนต์ตัดหญ้า
  2. ถอดฝาคอของหุ่นยนต์
- **หมายเลข 79:** 1. สวิตช์ไฟหลัก 2. ฝาคอของหุ่นยนต์ 3. แชสซี
3. คลายสกรู 14 ที่ส่วนบนของแชสซีและถอดโครงด้านบนออก
- **หมายเลข 80:** 1. โครงด้านบน
4. ถอดขั้วเชื่อมต่อ 2 ที่เชื่อมกับแบตเตอรี่
- **หมายเลข 81:** 1. ฝาคอของแบตเตอรี่ 2. ขั้วเชื่อมต่อ (เล็ก) 3. ขั้วเชื่อมต่อ (ใหญ่)
- หมายเหตุ:** หากเป็นการยากที่จะดำเนินการตามขั้นตอน ให้ถอดขั้วเชื่อมต่อที่ต่อกับโครงด้านบนออก
5. ถอดขั้วเชื่อมต่อ 3 ที่เชื่อมกับเมนบอร์ด
- **หมายเลข 82:** 1. เมนบอร์ด 2. ขั้วเชื่อมต่อ (ใหญ่) 3. ขั้วเชื่อมต่อ (เล็ก)
6. ถอดสกรูฝาคอของแบตเตอรี่ 3 ออก
- **หมายเลข 83:** 1. ฝาคอของแบตเตอรี่
7. ถอดฝาคอของแบตเตอรี่ จากนั้นถอดแบตเตอรี่พร้อมกับตัวกันกระแทกออก
- **หมายเลข 84:** 1. ฝาคอของแบตเตอรี่ 2. แบตเตอรี่ 3. ตัวกันกระแทก
8. ถอดแบตเตอรี่ออกจากตัวกันกระแทก

ปฏิบัติตามข้อบังคับท้องถิ่นเมื่อทิ้งแบตเตอรี่

**⚠ ข้อควรระวัง:** อย่าถอดแยกชิ้นส่วนแบตเตอรี่ที่นำออกจากเครื่องมือ

## ระบบป้องกัน

### ระบบป้องกันและเครื่องหมายแสดงความผิดพลาด

หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่มีระบบป้องกัน เมื่อเกิดความผิดพลาด ระบบป้องกันจะทำงานและมอเตอร์ทั้งหมดจะหยุดโดยอัตโนมัติ รายละเอียดความผิดพลาดจะแสดงบนหน้าจอ LCD ด้วยรหัสความผิดพลาด

| รหัส | รายละเอียดความผิดพลาด               | สาเหตุ                                                                                                                                                   | การดำเนินการ                                                                                                                                                                           |
|------|-------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E012 | ปัญหาที่มอเตอร์ล้อขวา               | วัตถุแปลกปลอม เช่น หญ้าหรือกิ่งไม้ทำให้ล้อไม่สามารถหมุนได้ หรือมอเตอร์ขับเคลื่อนทำงานหนักเนื่องจากการปะทะซ้ำๆ                                            | ตรวจสอบล้อและนำวัตถุแปลกปลอมออก นอกจากนี้ ให้ตรวจสอบว่าพื้นที่ทำงานเป็นไปตามสภาพแวดล้อมการทำงานที่ระบุไว้ในคู่มือการใช้งานหรือไม่ เริ่มใช้เครื่องมือหลังจากเวลาผ่านไปสักครู่           |
| E013 | ปัญหาที่มอเตอร์ล้อซ้าย              |                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                        |
| E020 | มอเตอร์ใบมีดทำงานหนักเกินไป         | มอเตอร์ใบมีดทำงานหนักเกินไปเนื่องจากสาเหตุบางประการ ตัวอย่างเช่น มีสิ่งแปลกปลอม เช่น หญ้าหรือกิ่งไม้กีดขวางการหมุนของฐานใบมีด                            | ตรวจสอบฐานใบมีดและนำวัตถุแปลกปลอมออก เริ่มใช้เครื่องมือหลังจากเวลาผ่านไปสักครู่                                                                                                        |
| E021 | ปัญหาที่มอเตอร์ใบมีด                |                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                        |
| E030 | มอเตอร์ความสูงการตัดทำงานหนักเกินไป | มอเตอร์ความสูงการตัดทำงานหนักเกินไปเนื่องจากสาเหตุบางประการ ตัวอย่างเช่น มีสิ่งแปลกปลอม เช่น หญ้าหรือกิ่งไม้กีดขวางการเคลื่อนที่ของกลไกปรับความสูงการตัด | ตรวจสอบกลไกปรับความสูงการตัดและนำวัตถุแปลกปลอมออก                                                                                                                                      |
| E031 | ปัญหาที่มอเตอร์ความสูงการตัด        |                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                        |
| E040 | ไม่มีสัญญาณจากสายไฟ                 | การเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ, สายเคเบิล Cabtire หรือสายไฟกำหนดขอบเขตไม่ดีหรือเสียหาย                                                             | ตรวจสอบไฟแสดงสถานะบนสถานีชาร์จ สีเขียว/สว่าง: ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือสำนักงานขายของเรา สีแดง/กะพริบ: ตรวจสอบสายไฟกำหนดขอบเขตและเชื่อมต่ออีกครั้ง เปลี่ยนสายไฟหากคุณพบว่ามี ความเสียหาย |
|      |                                     | แต่ละรหัสของสัญญาณของเครื่องมือและสถานีชาร์จมีความแตกต่างกัน                                                                                             | เปลี่ยนรหัสของสัญญาณสายไฟอย่างเหมาะสมในเมนู [Security (ความปลอดภัย)]                                                                                                                   |
|      |                                     | เครื่องมืออยู่ห่างจากสายไฟกำหนดขอบเขตมากเกินไป                                                                                                           | ติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตอีกครั้งโดยให้พื้นที่การทำงานโดยรวมอยู่ภายในระยะ 35 m จากสายไฟกำหนดขอบเขต                                                                                       |
|      |                                     | สัญญาณถูกกีดขวางจากวัตถุโลหะที่อยู่รอบๆ (รั้ว, เหล็กเสริมคอนกรีต) และการรบกวนจากอุปกรณ์อื่นๆ                                                             | เพิ่มความแรงของสัญญาณในพื้นที่ทำงานโดยเพิ่มจำนวนเกาะในพื้นที่ทำงาน ลดพื้นที่ทำงานลง ฯลฯ                                                                                                |
| E041 | นอกพื้นที่ทำงาน                     | การเชื่อมต่อหรือการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตที่ไม่ถูกต้อง ตัวอย่างเช่น สายไฟกำหนดขอบเขตไขว้กัน หรือเครื่องมือออกนอกพื้นที่ทำงานเนื่องจากเนินลาดชัน         | ตรวจสอบว่าสายไฟกำหนดขอบเขตถูกติดตั้งอย่างเหมาะสมและเชื่อมต่อกับสถานีชาร์จแน่นดีแล้ว สำหรับวิธีการติดตั้ง โปรดอ้างอิงบทการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต ในคู่มือการติดตั้ง                    |
|      |                                     | สัญญาณถูกกีดขวางจากวัตถุโลหะที่อยู่รอบๆ (รั้ว, เหล็กเสริมคอนกรีต) และการรบกวนจากอุปกรณ์อื่นๆ                                                             | เพิ่มความแรงของสัญญาณในพื้นที่ทำงานโดยเพิ่มจำนวนเกาะในพื้นที่ทำงาน ลดพื้นที่ทำงานลง ฯลฯ                                                                                                |
|      |                                     | มีสัญญาณรบกวนจากผลิตภัณฑ์ที่อยู่ใกล้เคียง                                                                                                                | เปลี่ยนรหัสของสัญญาณสายไฟอย่างเหมาะสมในเมนู [Security (ความปลอดภัย)] จากนั้นติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตโดยให้สายไฟทั้งสองเส้นมีระยะห่างมากกว่า 1 m                                         |
| E051 | ปัญหาชั่วคราว                       | เครื่องมืออุณหภูมิสูง หรือปุ่ม “หยุด” ยังคงทำงานอยู่หลังคำสั่งตัดหญ้า                                                                                    | เริ่มใช้เครื่องมือหลังจากปล่อยปุ่ม “หยุด” โดยปิดฝาครอบจอแสดงผลหลังคำสั่งตัดหญ้า                                                                                                        |
| E060 | แบตเตอรี่หมด                        | เครื่องมือไม่สามารถค้นหาสถานีชาร์จได้                                                                                                                    | ตรวจสอบการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทาง สำหรับวิธีการติดตั้ง โปรดอ้างอิงบทการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตและสายไฟนำทาง ในคู่มือการติดตั้ง                                            |
|      |                                     | กำหนดตัวเลือกการตัดหญ้าเป็น [Auto mowing (ตัดหญ้าอัตโนมัติ)] เมื่อทำงานในพื้นที่ย่อย                                                                     | กำหนดตัวเลือกการตัดหญ้าเป็น [Mowing without charging (ตัดหญ้าโดยไม่ชาร์จ)] เมื่อทำงานในพื้นที่ย่อย ในขณะที่ทำงานในพื้นที่ย่อย เครื่องมือจะไม่สามารถกลับไปยังสถานีชาร์จได้              |
|      |                                     | แบตเตอรี่หมด                                                                                                                                             | จอดเครื่องตัดหญ้าที่สถานีชาร์จเพื่อชาร์จไฟ หากปัญหายังคงอยู่ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือสำนักงานขายของเรา                                                                              |
| E064 | แบตเตอรี่ต่ำ                        | แบตเตอรี่ปล่อยประจุออกมามากเกินไป                                                                                                                        |                                                                                                                                                                                        |
|      |                                     | แบตเตอรี่หมด                                                                                                                                             |                                                                                                                                                                                        |

| รหัส | รายละเอียดความผิดพลาด            | สาเหตุ                                                                    | การดำเนินการ                                                                                                                                                                                               |
|------|----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E080 | ปัญหาเกี่ยวกับระบบอิเล็กทรอนิกส์ | มีปัญหาชั่วคราวเกี่ยวกับระบบอิเล็กทรอนิกส์หรือเฟิร์มแวร์ในผลิตภัณฑ์       | เริ่มเปิดใช้เครื่องมืออีกครั้ง<br>หากปัญหายังคงอยู่ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือสำนักงานขายของเรา                                                                                                           |
| E100 | เคลื่อนที่ไม่ได้                 | ล้อหลังหมุนเนื่องจากติดโคลน                                               | หลีกเลี่ยงการหมุนของล้อหลังโดยการปรับระดับพื้น<br>ให้ราบเรียบหรือจำกัดพื้นที่ทำงานด้วยสายไฟกำหนดขอบเขต                                                                                                     |
| E101 | ปัญหาเกี่ยวกับการจอด             | ไม่สามารถจอดเครื่องมือไว้กับสถานีชาร์จ หรือสถานีชาร์จขัดข้อง              | ทำความสะอาดแต่ละชั่วโมง หากสถานีชาร์จเอียงหรือไม่ตรง<br>ให้วางในพื้นที่ที่ราบเรียบ หากไฟแสดงสถานะของสถานี<br>ชาร์จสว่างเป็นสีแดง ให้ดึงปลั๊กออก รอสักครู่ จากนั้นเริ่ม<br>เปิดใช้งานสถานีชาร์จอีกครั้ง     |
| E102 | พลิกคว่ำ                         | เครื่องมือเอียงมากหรือล้มกลิ้ง                                            | จัดตำแหน่งของเครื่องมือให้ถูกต้อง                                                                                                                                                                          |
| E103 | เครื่องตัดหญ้าเอียง              | เครื่องมือเอียงเกินกว่าระยะที่รับได้                                      | นำเครื่องมือไปไว้ในพื้นที่ที่ราบเรียบ ติดตั้งสายไฟกำหนด<br>ขอบเขตอีกครั้งโดยให้เนินลาดขนาดใหญ่อยู่นอกพื้นที่<br>ทำงาน                                                                                      |
| E104 | ถูกยกขึ้น                        | เซนเซอร์การยกทำงานเนื่องจากเครื่องมือชนเข้ากับหรือ<br>เหยียบบนสิ่งกีดขวาง | รักษาระยะห่างระหว่างสิ่งกีดขวางและพื้นที่ทำงาน จาก<br>นั้นเริ่มเปิดใช้งานเครื่องมืออีกครั้ง                                                                                                                |
| E105 | ปัญหาที่เซนเซอร์การชน            | ฝาครอบบนไม่สามารถกลับไปยังตำแหน่งมาตรฐานได้                               | หากเครื่องมือชนเข้ากับสิ่งกีดขวางให้นำเครื่องมือออก<br>จากสิ่งกีดขวางดังกล่าว นำสิ่งสกปรกและวัตถุแปลก<br>ปลอมออกจากฝาครอบบนและแชสซี และตรวจสอบว่าฝา<br>ครอบบนเคลื่อนที่ได้อย่างอิสระรอบเพลาสโลเตอร์หรือไม่ |
| E200 | ปัญหาที่ลูบเซนเซอร์              | เซนเซอร์สายไฟทำงานได้ไม่ดีหรือล้มเหลว                                     | ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือสำนักงานขายของเรา                                                                                                                                                                   |
| E201 | ปัญหาที่เซนเซอร์การเอียง         | ไม่สามารถสื่อสารกับเซนเซอร์การเอียงได้                                    |                                                                                                                                                                                                            |
| E202 | ปัญหาที่สวิตช์                   | การทำงานของปุ่ม "หยุด" มีประสิทธิภาพลดลง                                  |                                                                                                                                                                                                            |
| E203 | ปัญหาที่เซนเซอร์ IMU             | ไม่สามารถสื่อสารกับเซนเซอร์ IMU ได้                                       |                                                                                                                                                                                                            |
| E204 | ปัญหาที่เซนเซอร์ความสูงการตัด    | เซนเซอร์ของกลไกยกทำงานได้ไม่ดีหรือล้มเหลว มีข้อผิดพลาดในการเชื่อมต่อ      |                                                                                                                                                                                                            |
| E206 | ปัญหาที่เซนเซอร์การยก            | การทำงานของเซนเซอร์การยกมีประสิทธิภาพลดลง                                 |                                                                                                                                                                                                            |

## การแก้ไขปัญหา

### หากคุณคิดว่ามีการทำงานผิดปกติ

ก่อนที่จะซ่อมแซมหรือสอบถาม ให้ตรวจสอบว่ามีสิ่งเหล่านี้เกิดขึ้นหรือไม่

| สภาวะความผิดปกติ                                | สาเหตุที่เป็นไปได้ (การทำงานผิดปกติ)                                      | การแก้ไข                                                                                                                                                         |
|-------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| หน้าจอ LCD ไม่แสดงผล                            | หุ่นยนต์ตัดหญ้าปิดเครื่องอยู่หรือไม่                                      | เปิดเครื่องหุ่นยนต์ตัดหญ้า (โปรดอ้างอิงส่วน “การเปิด/ปิดเครื่อง”)                                                                                                |
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่เคลื่อนที่                    | มีความผิดพลาดเกิดขึ้นหรือไม่ (ไฟ LED กะพริบเป็นสีแดงหรือไม่)              | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะไม่เคลื่อนที่เมื่อมีความผิดพลาด (โปรดอ้างอิงส่วน “ระบบป้องกัน”)                                                                                 |
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่สามารถเข้าจอดที่สถานีชาร์จได้ | สถานีชาร์จมีการผิดปกติ                                                    | ตั้งสถานีชาร์จให้มั่นคงบนพื้นระนาบ<br>โปรดอ้างอิงส่วน “การหาตำแหน่งตั้งสถานีชาร์จ” ในคู่มือการติดตั้ง<br>สำหรับวิธีการติดตั้งสถานีชาร์จ                          |
|                                                 | สายไฟนำทางไม่ได้ถูกวางเป็นเส้นตรงจากสถานีชาร์จ<br>หรือมีระยะทางไม่ถูกต้อง | ติดตั้งสายไฟนำทางอย่างน้อย 2 เมตร เป็นแนวตรงจากสถานีชาร์จ<br>โปรดอ้างอิงส่วน “เงื่อนไขการติดตั้งสายไฟนำทาง” ในคู่มือการติดตั้ง<br>สำหรับวิธีการติดตั้งสายไฟนำทาง |
|                                                 | สายไฟนำทางยึดกับสถานีชาร์จได้ไม่เหมาะสม                                   | ยึดสายไฟนำทางในร่องที่อยู่ตรงกลางของฐานสถานีชาร์จ<br>โปรดอ้างอิงส่วน “การติดตั้งสายไฟนำทาง” ในคู่มือการติดตั้งสำหรับ<br>วิธีการติดตั้งสายไฟนำทาง                 |



| สภาวะความผิดปกติ                                                | สาเหตุที่เป็นไปได้ (การทำงานผิดปกติ)                                                                                | การแก้ไข                                                                                                                                                                               |
|-----------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่กลับไปสถานีชาร์จ                              | เนื่องจากหุ่นยนต์ตัดหญ่ายังอยู่ในช่วงกำลังค้นหาสัญญาณนำทางแบบแอ็กทีฟ จึงยังไม่กลับไปยังสัญญาณกำหนดขอบเขต            | หากไม่ได้ติดตั้งสายไฟนำทาง ให้ตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาสัญญาณนำทางแบบแอ็กทีฟเป็น 0 นาที<br>โปรดอ้างอิงบท “การตั้งค่าระยะเวลาการค้นหาแบบแอ็กทีฟสำหรับสัญญาณนำทาง” สำหรับขั้นตอนการติดตั้ง |
|                                                                 | หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่ออกจากสถานีชาร์จหลังจากที่มีการเปลี่ยนพื้นที่การทำงาน                                             | สั่งให้หุ่นยนต์ตัดหญ้าออกจากสถานีชาร์จและให้หุ่นยนต์บันทึกสนามแม่เหล็กในหน่วยความจำ<br>โปรดอ้างอิงบท “ตัวเลือกการนำทาง” สำหรับขั้นตอนการติดตั้ง                                        |
|                                                                 | หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่สามารถกลับไปยังสัญญาณกำหนดขอบเขตได้เนื่องจากสายไฟกำหนดขอบเขตที่ติดตั้งใกล้กับสถานีชาร์จไม่ถูกต้อง | ติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขตเป็นแนวตรงระยะ 1.5 m จากทั้งสองด้านของสถานีชาร์จ<br>โปรดอ้างอิงบท “การติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต” ในคู่มือการติดตั้งสำหรับวิธีการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต           |
| แบตเตอรี่หมดแต่ไม่มีการชาร์จไฟเมื่อจอดที่สถานีชาร์จ             | หากแบตเตอรี่หมด อาจต้องใช้เวลาลงคึกในการเริ่มชาร์จไฟ                                                                | จอดหุ่นยนต์ตัดหญ้าที่สถานีชาร์จพร้อมทั้งเปิดเครื่องและรอสักครู่ จนกว่าจะเริ่มการชาร์จไฟ หากยังพบปัญหา ให้ติดต่อสำนักงานขายหรือตัวแทนจำหน่ายใกล้คุณ                                     |
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าจอดที่สถานีชาร์จเป็นเวลานานและไม่เริ่มการตัดหญ้า | ฝาครอบจอแสดงผลปิดอยู่แต่ไม่ได้กดปุ่มเริ่มการตัดหญ้า                                                                 | ปิดฝาครอบจอแสดงผลและกดปุ่มเริ่มการตัดหญ้า โปรดอ้างอิงบท “การเริ่มตัดหญ้า” สำหรับคำแนะนำ                                                                                                |
|                                                                 | หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่อยู่ในสถานะสแตนด์บายหลังจากการกลับไปยังสถานีชาร์จ                                                 | ตรวจสอบตัวเลือกการทำงานหลังจากการชาร์จ<br>โปรดอ้างอิงบท “การตั้งค่าการจอด” สำหรับคำแนะนำ                                                                                               |
|                                                                 | หุ่นยนต์ตัดหญ้าจะไม่ทำงานหากอุณหภูมิของแบตเตอรี่สูงหรือต่ำเกินไป                                                    | เริ่มการทำงานของหุ่นยนต์ตัดหญ้าใหม่หลังจากผ่านไปสักครู่                                                                                                                                |
| การสั้น / เสียรบกวนผิดปกติ                                      | ใบมีดเครื่องตัดหญ้าเสียหาย                                                                                          | ตรวจสอบสภาพของใบมีดเครื่องตัดหญ้าและเปลี่ยนใบมีดและสกรูใหม่<br>โปรดอ้างอิงบท “การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า” สำหรับวิธีการเปลี่ยน                                                      |
|                                                                 | มีสิ่งแปลกปลอมติดอยู่ในใบมีดเครื่องตัดหญ้า                                                                          | ตรวจสอบชิ้นส่วนรอบใบมีดเครื่องตัดหญ้าและนำสิ่งแปลกปลอมออก                                                                                                                              |
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่ทำงานตามเวลา/วัน                              | ไม่ได้ตั้งกำหนดเวลาการตัดหญ้า                                                                                       | ตรวจสอบวันและเวลาสำหรับการตัดหญ้าตามกำหนดเวลาที่ตั้งไว้<br>โปรดอ้างอิงบท “การเปลี่ยนการตั้งค่าวันที่และเวลา” สำหรับวิธีการตั้งกำหนดเวลา                                                |
|                                                                 |                                                                                                                     | โปรดเปลี่ยนกำหนดเวลาการตัดหญ้า<br>โปรดอ้างอิงบท “การตั้งเวลาตัดหญ้า” สำหรับคำแนะนำ                                                                                                     |
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าเคลื่อนที่แต่มอเตอร์ของใบมีดตัดหญ้าไม่หมุน       | หุ่นยนต์ตัดหญ้าเพิ่งเริ่มการขับเคลื่อนหรือกำลังกลับไปยังสถานีชาร์จ                                                  | มอเตอร์ของใบมีดตัดหญ้าจะไม่หมุนเมื่อหุ่นยนต์ตัดหญ้าเพิ่งเริ่มการขับเคลื่อนหรือเมื่อกำลังกลับไปยังสถานีชาร์จ                                                                            |
| ระยะเวลาการตัดหญ้าสั้น                                          | ใบมีดเครื่องตัดหญ้าสึกหรอ ทำให้มอเตอร์ของใบมีดเครื่องตัดหญ้าทำงานหนักขึ้น                                           | เปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าใหม่<br>โปรดอ้างอิงบท “การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า” สำหรับวิธีการเปลี่ยน                                                                                   |
|                                                                 | แบตเตอรี่ใกล้หมดอายุการใช้งาน                                                                                       | ติดต่อสำนักงานขายหรือตัวแทนจำหน่ายใกล้คุณ                                                                                                                                              |
| ระยะเวลาตัดหญ้าและการชาร์จสั้น                                  | แบตเตอรี่ใกล้หมดอายุการใช้งาน                                                                                       | ติดต่อสำนักงานขายหรือตัวแทนจำหน่ายใกล้คุณ                                                                                                                                              |
| การตัดหญ้าไม่สม่ำเสมอ                                           | กำหนดเวลาการตัดหญ้าสั้นเกินไปที่จะตัดหญ้าทั้งพื้นที่                                                                | ลดขนาดของพื้นที่งานหรือเพิ่มกำหนดเวลาการตัดหญ้าให้นานขึ้น<br>โปรดอ้างอิงบท “การตั้งเวลาตัดหญ้า” สำหรับคำแนะนำ                                                                          |
|                                                                 | ใบมีดเครื่องตัดหญ้าสึกหรอ ทำให้มอเตอร์ของใบมีดเครื่องตัดหญ้าทำงานหนักขึ้น                                           | เปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้าใหม่<br>โปรดอ้างอิงบท “การเปลี่ยนใบมีดเครื่องตัดหญ้า” สำหรับวิธีการเปลี่ยน                                                                                   |
|                                                                 | หญ้ามีความสูงเกินความสูงของการตัดที่ตั้งค่าไว้มาก                                                                   | เปลี่ยนความสูงของการตัดหรือตัดหญ้าให้มีความสูง 65 mm หรือต่ำกว่าไว้ล่วงหน้า<br>โปรดอ้างอิงบท “การกำหนดความสูงในการตัด” สำหรับวิธีการกำหนดค่า                                           |
|                                                                 | หญ้า กิ่งไม้ หรือสิ่งแปลกปลอมทำให้ฐานใบมีดหรือล้อไม่หมุน                                                            | ตรวจสอบฐานใบมีดหรือล้อและนำสิ่งแปลกปลอมออก                                                                                                                                             |
| มีร่องเกวียนบนสนามหญ้า                                          | หุ่นยนต์ตัดหญ้าเคลื่อนที่ไปตามเส้นทางหนึ่งซ้ำๆ                                                                      | ปรับความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต<br>โปรดอ้างอิงบท “การปรับความกว้างของการนำทางแบบออฟเซต” สำหรับวิธีการกำหนดค่า                                                                        |
| ไม่สามารถเคลื่อนที่ไปตามเส้นทางได้                              | เส้นทางแคบ                                                                                                          | เส้นทางต้องมีความกว้างอย่างน้อย 150 cm<br>โปรดอ้างอิงบท “เงื่อนไขการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต” ในคู่มือการติดตั้งสำหรับวิธีการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต                                    |

| สภาวะความผิดปกติ                                                                         | สาเหตุที่เป็นไปได้ (การทำงานผิดปกติ)                            | การแก้ไข                                                                                                                                                                |
|------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| หุ่นยนต์ตัดหญ้าไม่สามารถเคลื่อนที่ข้ามสายไฟกำหนดขอบเขตสองเส้นที่เชื่อมไปหรือมาจากเกาะได้ | สายไฟกำหนดขอบเขตสองเส้นที่เชื่อมไปหรือมาจากเกาะไม่ได้อยู่ชิดกัน | จัดให้สายไฟกำหนดขอบเขตสองเส้นที่เชื่อมไปหรือมาจากเกาะชิดกัน (0 cm)<br>โปรดอ้างอิงบท "การติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต" ในคู่มือการติดตั้งสำหรับวิธีการติดตั้งสายไฟกำหนดขอบเขต |
| เครื่องมือไม่ตัดหญ้าแบบวงก้นหอย                                                          | การตัดหญ้าแบบธรรมดาทำงานไม่ถึง 30 นาที                          | เครื่องมือจะตัดหญ้าแบบวงก้นหอยเมื่อตรวจพบหญ้าที่หนาแน่นหลังจากการตัดแบบปกติผ่านไป 30 นาที<br>สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดอ้างอิงบท "การตัดหญ้าที่ยังไม่ได้ถูกตัด"         |