

iMOW® 5.0 EVO,
6.0 EVO,
7.0 EVO

STIHL



2 - 48	Gebrauchsanleitung
48 - 93	Instruction Manual
93 - 142	Manual de instrucciones
142 - 186	Skötselföreläsning
186 - 230	Käyttöohje
230 - 275	Bedjeningsvejledning
275 - 320	Bruksanvisning
320 - 365	Návod k použití
365 - 410	Használati utasítás
410 - 458	Instruções de serviço
459 - 509	Инструкция по эксплуатации
509 - 556	Instrukcja użytkowania
556 - 606	Ръководство за употреба
606 - 654	Instrucțiuni de utilizare



граммного обеспечения по следующему адресу: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Германия. Мы оставляем за собой право выставить в счет расходы на носитель данных и пересылку. Более подробную информацию см. на сайте: <https://opensource.stihl.com>

Spis treści

1	Przedmowa.....	509
2	Informacje o instrukcji użytkowania.....	509
3	Przegląd.....	510
4	Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy.....	512
5	Opis zasad działania.....	521
6	Przygotowanie koszonej powierzchni i robota koszącego do pracy.....	523
7	Ustawianie stacji dokującej.....	524
8	Układanie linki ograniczającej.....	530
9	Kończenie układania linki ograniczającej.....	538
10	Układanie linki prowadzącej.....	541
11	Podłączanie stacji dokującej do prądu.....	542
12	Ładowanie robota koszącego.....	544
13	Nawiązywanie połączenia Bluetooth®.....	545
14	Sygnalizacja świetlna na robocie koszącym i stacji dokującej.....	545
15	Obsługa i ustawianie robota koszącego.....	546
16	Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia.....	547
17	Transport.....	547
18	Przechowywanie.....	547
19	Czyszczenie.....	549
20	Konserwacja.....	549
21	Naprawa.....	551
22	Rozwiązywanie problemów.....	552
23	Dane techniczne.....	553
24	Części zamienne i akcesoria.....	555
25	Utylizacja.....	555
26	Deklaracja zgodności UE.....	555
27	Deklaracja zgodności UKCA.....	556
28	Adresy.....	556
29	Oprogramowanie Open Source.....	556

1 Przedmowa

Szanowni Państwo,

dziękujemy za zakup produktu marki STIHL. STIHL projektuje i produkuje urządzenia o najwyższej jakości, które w pełni spełniają oczekiwania klientów. Produkowane przez nas urządzenia wyróżniają się najwyższą niezawodnością nawet w najcięższych warunkach pracy.

0458-012-9801-A

Marka STIHL to również najwyższej klasy obsługa klienta. Nasi sprzedawcy oferują fachowe doradztwo, pomoc w doborze odpowiednich produktów oraz kompleksowe wsparcie techniczne.

Firma STIHL przywiązuje szczególną wagę do zrównoważonego rozwoju i ochrony środowiska. Celem niniejszej instrukcji obsługi jest zapewnienie bezpiecznej i przyjaznej dla środowiska eksploatacji produktu STIHL przez długi okres użytkowania.

Dziękujemy Państwu za zaufanie. Życzymy satysfakcji z użytkowania produktu marki STIHL.



Dr Nikolas Stihl

WAŻNE! PRZECZYTAĆ PRZED UŻYCIEM I ZACHOWAĆ.

2 Informacje o instrukcji użytkowania

2.1 Obowiązujące dokumenty

Obowiązują lokalne przepisy bezpieczeństwa.

- ▶ Oprócz tej instrukcji obsługi należy dokładnie zapoznać się z następującymi dokumentami i zachować je na przyszłość:
 - Informacja bezpieczeństwa dotycząca akumulatorów STIHL i produktów z zamontowanym akumulatorem: www.stihl.com/safety-data-sheets

Więcej informacji na temat robota koszącego STIHL i kompatybilnych akcesoriów, jak również FAQ, można znaleźć na stronach support.stihl.com, info.myimow.stihl.com lub uzyskać od autoryzowanego dealera marki STIHL.

Znak słowny Bluetooth® i znaki graficzne (logo) Bluetooth® są zastrzeżonymi znakami towarowymi Bluetooth SIG, Inc. Używanie tych znaków przez firmę STIHL jest objęte licencją.

Robot koszący jest wyposażony w interfejs bezprzewodowy Bluetooth®, interfejs sieci bezprzewodowej oraz interfejs sieci komórkowej. Należy uwzględnić lokalne ograniczenia używania (np. w samolotach lub szpitalach).

2.2 Ostrzeżenia w treści instrukcji

! NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Ten piktogram oznacza bezpośrednie zagrożenie poważnym lub wręcz śmiertelnym wypadkiem.
 - Oznaczone nim środki mogą zapobiec poważnemu lub śmiertelnemu wypadkowi.


! OSTRZEŻENIE

- Ten piktogram oznacza **możliwe** zagrożenie poważnym lub wręcz śmiertelnym wypadkiem.
 - Oznaczone nim środki mogą zapobiec poważnemu lub śmiertelnemu wypadkowi.

WSKAZÓWKA

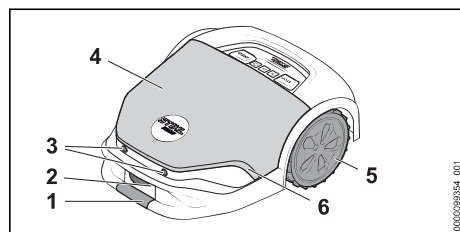
- Ten piktogram oznacza potencjalne zagrożenie uszkodzonymi w mieniu.
 - Oznaczone nim środki mogą zapobiec uszkodzonym w mieniu.

2.3 Symbole w tekście

 Ten symbol odsyła do rozdziału niniejszej instrukcji obsługi.

3 Przegląd

3.1 Robot koszący



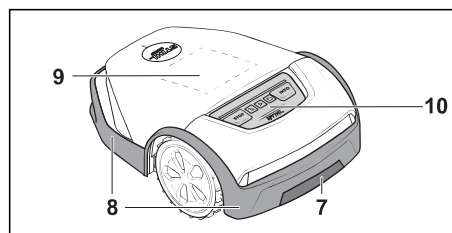
- 1 Uchwyt przedni**
Chwytnąc równocześnie za przedni i tylny uchwyt, można podnieść i przenieść robot koszący.
- 2 Styki ładowania**
Styki ładowania łączą robot koszący ze stacją dokującą.
- 3 Czujniki ultradźwiękowe**
Czujniki ultradźwiękowe wykrywają przeszkody.
- 4 Pokrywa**
Pokrywa jest osadzona na sprężynach, a czujnik wstrząsów wykrywa przeszkody znajdujące się na koszonej powierzchni.

5 Koła napędowe

Koła napędowe napędzają robot koszący.

6 Pasek LED

Pasek LED wskazuje aktualny status robota koszącego.



7 Uchwyt tylny

Chwytnąc równocześnie za przedni i tylny uchwyt, można podnieść i przenieść robot koszący.

8 Listwa ochronna

Listwa ochronna chroni użytkownika przed wyrzucanymi w górę przedmiotami oraz przed kontaktem z ostrzami.

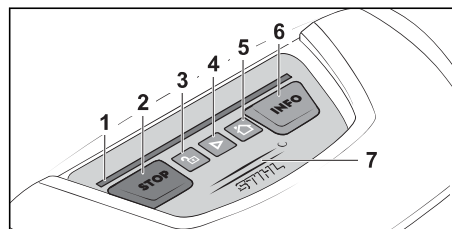
9 Wyświetlacz matrycowy

Wyświetlacz matrycowy wskazuje aktualny status robota koszącego.

10 Panel obsługi

Panel obsługi zawiera przyciski oraz czujnik deszczu.

3.2 Panel obsługi



- 1 Pasek LED**
Pasek LED wskazuje aktualny status robota koszącego oraz informuje, jakiej kombinacji przycisków należy użyć do zainicjowania poszczególnych akcji.
- 2 Przycisk „STOP”**
Naciśnięcie tego przycisku powoduje zatrzymanie robota koszącego i zespołu koszącego. Służy również do aktywacji blokady urządzenia.

3 Przycisk „KŁÓDKA”

Użycie tego przycisku w połączeniu z wyświetlaną kombinacją przycisków powoduje odblokowanie robota koszącego.

4 Przycisk „START”

Przycisk służący do włączania trybu koszenia.

5 Przycisk „DOM”

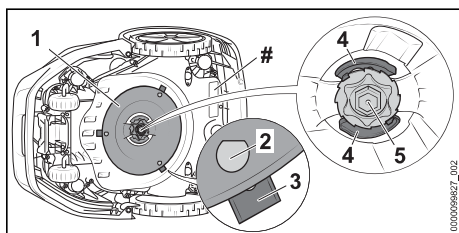
Naciśnięcie tego przycisku umożliwia powrót robota koszącego do stacji dokującej lub przerwanie aktualnego cyklu koszenia, gdy robot znajduje się już w stacji dokującej.

6 Przycisk „INFO”

Naciśnięcie tego przycisku pozwala na uzyskanie informacji głosowej o aktualnym stanie robota.

7 Czujnik deszczu

Czujnik deszczu reaguje na wilgoć. Przy odpowiednich ustawieniach robot koszący może uwzględniać w swoim planie koszenia warunki pogodowe.

3.3 Zespół koszący**1 Tarcza tnąca**

Tarcza tnąca do mocowania ostrzy.

2 Trzpienie L

Trzpienie L służy do zawieszania ostrzy.

3 Ostrza

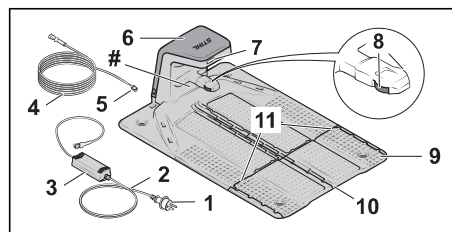
Ostrza koszą trawę.

4 Dźwignia

Dźwignia zabezpiecza nakrętkę.

5 Nakrętka

Nakrętka mocuje tarczę tnącą.

Tabliczka znamionowa z numerem seryjnym**3.4 Stacja dokująca i zasilacz****1 Wtyczka zasilająca**

Wtyczka zasilająca łączy kabel zasilający z gniazdem elektrycznym.

2 Kabel zasilający

Kabel zasilający łączy zasilacz z wtyczką zasilającą.

3 Zasilacz

Zasilacz służy do zasilania stacji dokującej.

4 Kabel ładowania

Kabel ładowania łączy zasilacz ze stacją dokującą.

5 Wtyk

Wtyk łączy kabel ładowania ze stacją dokującą.

6 Pokrywa

Pokrywa osłania stację dokującą oraz chroni znajdujące się wewnątrz niej podzespoły elektroniczne.

7 Dioda LED

Dioda wskazująca stan stacji dokującej.

8 Styki ładowania

Styki ładowania łączą stację dokującą z robotem koszącym.

9 Płyta dolna

Płyta dolna stanowi podstawę stacji dokującej.

10 Kanalik kablowy

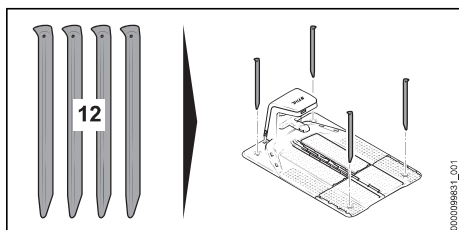
W środkowym kanaliku kablowym należy umieścić linkę prowadzącą.

11 Kanalik kablowy

W zewnętrznych kanalikach kablowych należy umieścić linkę ograniczającą.

Tabliczka znamionowa z numerem seryjnym

polski

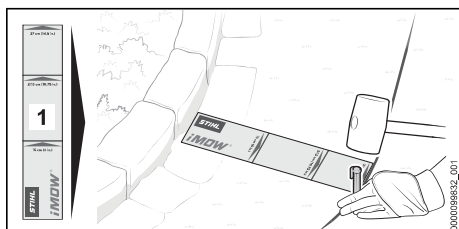


12 Śledzie mocujące

Cztery śledzie służą do zakotwienia stacji dokującej w podłożu.

3.5 Linijka iMOW® i zestaw instalacyjny

Linijka iMOW®

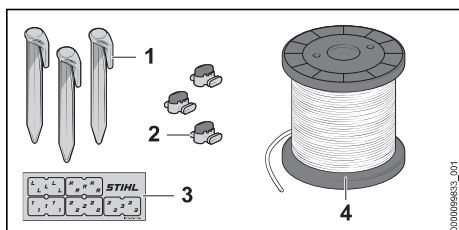


1 Linijka iMOW®

Linijka ułatwia układanie linek oraz zachowanie właściwych odstępów.

Zestaw instalacyjny

Zestaw instalacyjny jest niezbędny do rozpoczęcia korzystania z robota koszącego i nie wchodzi w zakres standardowego wyposażenia robota. Pasujące zestawy instalacyjne są dostępne jako akcesoria i występują w różnych wersjach, dostosowanych do wielkości ogrodu.



1 Szpilka mocująca

Szpilka mocująca służy do przytwierdzenia linki ograniczającej i prowadzącej do podłoża.

2 Łącznik linki

Łącznik linki służy do łączenia końców linek.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

3 Znaczniki kablowe

Znaczniki kablowe nakleja się na końce linek, aby umożliwić ich identyfikację w stacji dokującej. Ułatwiają podłączenie końców linek do właściwego zacisku.

4 Szpula na linkę

Szpula na linkę jest potrzebna podczas rozkładania linki ograniczającej i prowadzącej.

3.6 Symbole

Symbole mogą znajdować się na robocie koszącym, stacji dokującej, zasilaczu oraz wbudowanym akumulatorze i mają następujące znaczenie:



Symbol informujący o średnicy tarczy tnącej.



Symbol wskazujący kierunek odblokowywania uchwytu ostrzy podczas wymiany ostrzy.



Symbol wskazujący kierunek blokowania uchwytu ostrzy podczas wymiany ostrzy.



Klasa ochronności 2, podwójna izolacja.



Produktu nie wolno wyrzucać do zwykłego pojemnika na odpady komunalne.



Informacja obok symbolu wskazuje na pojemność akumulatora zgodnie ze specyfikacją producenta. Dostępna pojemność akumulatora jest mniejsza.



1 dioda świeci się na czerwono. Akumulator jest za ciepły lub za zimny.



4 diody migają na czerwono. Usterka akumulatora.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

4.1 Symbole ostrzegawcze

Symbole ostrzegawcze na robocie koszącym, stacji dokującej, zasilaczu i wbudowanym akumulatorze mają następujące znaczenie:



Przestrzegać zasad bezpieczeństwa i środków ostrożności.



Przeczytać niniejszą instrukcję obsługi, przestrzegać jej i zachować na przyszłość.





Należy przestrzegać zasad bezpieczeństwa dotyczących wyrzucanych w górę przedmiotów i stosować odpowiednie środki zapobiegawcze.



Zachować bezpieczną odległość.



Nie dotykać obracającej się tarczy tnącej z ostrzami.



Nie stawać ani nie siadać na robocie koszącym.



Na czas transportu, przechowywania, czyszczenia, prac konserwacyjnych i naprawczych oraz w przypadku innego niż zwykle/nietypowego sposobu reagowania robot koszący powinien zostać zatrzymany, a blokada urządzenia aktywowana.



Nie pozwalać dzieciom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.



Nie pozwalać zwierzętom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.



Nie zanurzać akumulatora w cieczach.



Chronić akumulator przed wysokimi temperaturami i ogniem.

4.2 Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem

Robot koszący STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO służy do koszenia i mulczowania trawy.

Stacja dokująca marki STIHL oraz dołączony zasilacz DM160X-420X lub DM210X-420X służą do ładowania robota koszącego STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Robot koszący, stacja dokująca i zasilacz mogą być używane w deszczu.

Robot koszący jest zasilany akumulatorem STIHL AAI. Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

Robot koszący może być konfigurowany i obsługiwany za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®“.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Stacje dokujące, zasilacze i akumulatory nie dopuszczone przez firmę STIHL do użytkowania z robotem koszącym mogą spowodować pożar lub wybuch. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Robota koszącego należy użytkować w połączeniu z wbudowanym akumulatorem STIHL AAI.
 - ▶ Robota koszącego STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO należy ładować za pośrednictwem stacji dokującej marki STIHL oraz zasilacza STIHL DM160X-420X lub DM210X-420X.
- W przypadku używania robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej lub zasilacza niezgodnie z przeznaczeniem może dojść do ciężkich obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Używać robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.

4.3 Wymagania dotyczące użytkownika

⚠ OSTRZEŻENIE

- Użytkownicy nieznający niniejszej instrukcji użytkownika nie potrafią ani rozpoznawać, ani tym bardziej ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący, stację dokującą i zasilacz. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci użytkownika i osób postronnych.
 - ▶ Przeczytać niniejszą instrukcję obsługi, przestrzegać jej i zachować na przyszłość.
- ▶ W razie przekazania robota koszącego, stacji dokującej lub zasilacza innej osobie: przekazać również instrukcję obsługi.
- ▶ Użytkownik musi spełniać następujące wymagania:
 - Użytkownik jest wypoczęty.
 - Użytkownik powinien być zdolny pod względem fizycznym, sensorycznym i psychicznym do obsługi i używania robota koszącego, stacji dokującej oraz zasilacza. Jeżeli użytkownik jest do tego zdolny w ograniczonym zakresie pod względem fizycznym, sensorycznym lub psychicznym, to może korzystać z robota koszącego wyłącznie pod nadzorem lub po poinstruowaniu przez osobę odpowiedzialną. Dotyczy to także wszelkich prac wykonywanych przy uży-

- ci roboty koszącego oraz prac, które dotyczą robota, stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania, linki prowadzącej i linki ograniczającej.
- Użytkownik potrafi rozpoznać oraz ocenić zagrożenia powodowane przez robot koszący, stację dokującą i zasilacz.
 - Użytkownik jest pełnoletni lub odbywa naukę zawodu pod nadzorem zgodnie z krajowymi przepisami.
 - Użytkownik otrzymał przeszkolenie od autoryzowanego dealera STIHL lub innej osoby kompetentnej przed pierwszym użyciem robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza.
 - Użytkownik nie znajduje się pod wpływem alkoholu, leków lub narkotyków.
 - Podczas instalacji, obsługi, czyszczenia, konserwacji i transportu robota koszącego użytkownik musi być w stanie utrzymać równowagę, zapewnić sobie stabilne miejsce pracy oraz pamiętać, aby nie biegać.
 - Określenia „obsługa”, „korzystanie” i „użytkowanie” obejmują wszelkie prace, które dotyczą robota, stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania, linki prowadzącej i linki ograniczającej, jak również wszystkich elementów wyposażenia iMOW®.
- W razie wątpliwości skontaktować się z dealerm marki STIHL.

4.4 Odzież i wyposażenie

▲ OSTRZEŻENIE

- Podczas układania linki ograniczającej i prowadzącej oraz przytwierdzania stacji dokującej na skutek wbijania szpilek mocujących lub kotw gruntowych w podłoże może dojść do wyrzucania przedmiotów w powietrze z dużą prędkością. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
 - Nosić okulary ochronne ściśle przylegające do twarzy. Odpowiednie okulary ochronne przechodzą badania zgodnie z normą EN 166 lub z przepisami krajowymi i są dostępne w sprzedaży z odpowiednim oznaczeniem.
 - Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Podczas koszenia może dojść do wyrzucenia różnych przedmiotów z dużą prędkością. Może to spowodować obrażenia użytkownika.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

- W przypadku wchodzenia na koszoną powierzchnię w trakcie pracy robota:
 - Nosić długie spodnie z wytrzymałego materiału.
 - Nosić solidne, zamknięte obuwie z podeszwami o dobrej przyczepności.
- Nieodpowiednia odzież robocza może zaczepić się o drzewa lub zarośla i zostać pochwycona przez robot koszący. Użytkownicy bez odpowiedniej odzieży mogą odnieść poważne obrażenia ciała.
 - Nosić odzież przylegającą ściśle do ciała.
 - Akcesoria takie jak szaliki i biżuteria należy zdjąć.
- Podczas czyszczenia, konserwacji i transportu użytkownik ma możliwość dotknięcia ostrzy. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
 - Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Użytkownik noszący nieodpowiednie obuwie może się poślizgnąć. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
 - W przypadku wchodzenia na koszoną powierzchnię w trakcie pracy robota: nosić solidne, zamknięte obuwie z podeszwami o dobrej przyczepności.

4.5 Stanowisko pracy i otoczenie

4.5.1 Robot koszący i koszona powierzchnia

▲ OSTRZEŻENIE

- Osoby nieupoważnione, małe dzieci i zwierzęta nie potrafią ani rozpoznać, ani tym bardziej prawidłowo ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący i wyrzucane przez niego przedmioty. Może dojść do poważnych obrażeń osób postronnych, dzieci i zwierząt oraz szkód materialnych.
 - Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do powierzchni koszonej podczas pracy robota.
- W przypadku używania robota koszącego do koszenia powierzchni ogólnodostępnych: odgrodzić koszoną powierzchnię i umieścić wokół niej tabliczki z napisem „Ostrożnie! Automatyczna kosiarka do trawników! Nie pozostawiać dzieci i zwierząt bez nadzoru!”. Przestrzegać przepisów miejscowych.
- Nie pozwalać dzieciom na zabawę robotem koszącym.
- Za pomocą linki ograniczającej wytyczyć koszoną powierzchnię, stosując się do wskazówek zawartych w niniejszej instruk-



- cji. Powierzchnie, na które robot koszący nie powinien wjeżdżać ani których nie powinien kosić, odgrodzić od koszonej powierzchni linką ograniczającą.
- ▶ Robot koszący nie powinien jeździć po powierzchniach żwirowych ani szutrowych.
 - Linka ograniczająca, linka prowadząca oraz szpilki mocujące stwarzają ryzyko potknięcia. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Linkę ograniczającą i prowadzącą ułożyć płasko na podłożu.
 - ▶ Szpilki mocujące wbić do końca w podłoże.
 - W przypadku operowania po koszonej powierzchni maszynami lub narzędziami ogrodniczymi może dojść do uszkodzenia przez nie linki ograniczającej i prowadzącej lub szpilek mocujących. Może dojść do wyrzucania różnych przedmiotów z dużą prędkością. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Nie używać maszyn ani narzędzi ogrodniczych w pobliżu linki ograniczającej i prowadzącej.
 - Elementy elektryczne robota koszącego mogą wytwarzać iskry. W łatwopalnym lub wybuchowym środowisku iskry mogą być przyczyną pożarów lub eksplozji. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Nie wolno używać robota koszącego w miejscach skrajnie zagrożonych pożarem lub wybuchem.
 - Złe warunki pogodowe mogą doprowadzić do uszkodzenia robota koszącego lub nanieśnięcia przedmiotów na koszoną powierzchnię. Na skutek tego robot koszący może znajdować się w stanie, który stwarza zagrożenie, a podczas koszenia może dojść do wyrzucania napotkanych przedmiotów. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Jeśli robot koszący był narażony na złe warunki pogodowe, po ich ustąpieniu skontrolować, czy znajduje się on w bezpiecznym stanie technicznym.
 - ▶ Skontrolować stan koszonej powierzchni, usunąć z niej wszelkie przedmioty.

4.5.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

▲ OSTRZEŻENIE

- Osoby postronne, dzieci i zwierzęta nie są w stanie rozpoznać ani tym bardziej prawidłowo ocenić zagrożeń powodowanych przez akumulator. Osoby postronne, dzieci i zwierzęta mogą doznać poważnych obrażeń.
 - ▶ Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do urządzenia.
 - ▶ Nie pozostawiać akumulatora bez nadzoru.
 - ▶ Nie pozwolić dzieciom na zabawę akumulatorem.
- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników może dojść do jego pożaru, wybuchu lub nieodwracalnego uszkodzenia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.



- ▶ Chronić akumulator przed wysokimi temperaturami i ogniem.
- ▶ Nie wrzucać akumulatora do ognia.



- ▶ Temperatura w miejscu ładowania, pracy i przechowywania akumulatora nie może przekraczać podanego zakresu, 23.6.



- ▶ Nie zanurzać akumulatora w cieczach.

- ▶ Trzymać akumulator z dala od małych części metalowych.
- ▶ Chronić akumulator przed nadmiernie wysokim ciśnieniem.
- ▶ Nie narażać akumulatora na działanie mikrofal.
- ▶ Chronić akumulator przed substancjami chemicznymi i solami.

4.5.3 Stacja dokująca i zasilacz

▲ OSTRZEŻENIE

- Osoby postronne, dzieci i zwierzęta nie są w stanie rozpoznać ani tym bardziej ocenić zagrożeń powodowanych przez stację dokującą, zasilacz i prąd elektryczny. Osoby postronne, dzieci i zwierzęta są narażone na ciężkie obrażenia lub nawet śmierć.
 - ▶ Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do urządzenia.
 - ▶ Nie pozwolić dzieciom na zabawę stacją dokującą ani zasilaczem.
- Stacja dokująca i zasilacz nie są odporne na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem określonych warunków otoczenia może dojść do pożaru lub wybuchu stacji dokującej lub zasilacza. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.

polSKI

- ▶ Nie wolno używać stacji dokującej i zasilacza w otoczeniu łatwopalnym lub wybuchowym.
- ▶ Temperatura w miejscu pracy i przechowywania stacji dokującej oraz zasilacza nie może przekraczać podanego zakresu, 23.6.
- ▶ W przypadku burzy lub zagrożenia wyładowaniami atmosferycznymi odłączyć zasilacz od prądu.
- Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz i kabel zasilający stwarzają ryzyko potknięcia. Może dojść do obrażeń osób i uszkodzenia stacji dokującej, kabla ładowania, zasilacza lub kabla zasilającego.
 - ▶ Stację dokującą i zasilacz należy ustawić w dobrze widocznym miejscu.
 - ▶ Ułożyć kabel zasilający i kabel ładowania w taki sposób, aby nikt się o nie nie potknął.
- W bezpośrednim słońcu obudowa zasilacza może mocno się nagrzewać. Użytkownik może się poparzyć.
 - ▶ Nie dotykać gorącego zasilacza.



4.6 Bezpieczny stan

4.6.1 Robot koszący

Robot koszący jest bezpieczny dla użytkownika i otoczenia, jeżeli:

- Nie jest uszkodzony.
- Elementy obsługowe działają i nie zostały zmienione.
- Ostrza są prawidłowo zamontowane i nie są uszkodzone.
- Zamontowano oryginalne akcesoria STIHL przeznaczone do tego robota.
- Akcesoria są zamontowane prawidłowo.

▲ OSTRZEŻENIE

- Jeśli urządzenie nie znajduje się w bezpiecznym stanie, jego elementy mogą działać nieprawidłowo, a zabezpieczenia być nieaktywne. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
 - ▶ Robot koszący może być używany jedynie, jeśli jest nieuszkodzony i sprawny.
 - ▶ Nie modyfikować robota koszącego.
 - ▶ Jeśli panel obsługi nie działa: nie używać robota koszącego.
 - ▶ Zamontować oryginalne akcesoria STIHL przeznaczone do tego robota.
 - ▶ Ostrza zamontować w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

- ▶ Akcesoria montować wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi lub w instrukcji obsługi akcesoriów.
- ▶ Nie wkładać niczego w otwory w obudowie robota koszącego.
- ▶ Nie łączyć i nie zwierać styków ładowania za pomocą metalowych przedmiotów.
- ▶ Wymienić zużyte lub uszkodzone etykiety ostrzegawcze.
- ▶ W razie wątpliwości skontaktować się z dealerm marki STIHL.

4.6.2 Zespół koszący

Zespół koszący jest w stanie zapewniającym bezpieczeństwo, gdy spełnione są następujące warunki:

- Ostrza, tarcza tnąca, uchwyt ostrzy, dźwignia i nakrętka nie są uszkodzone.
- Znaczniki zużycia na tarczy tnącej nie są starte.
- Trzpienie L na tarczy tnącej są zużyte nie więcej niż w połowie.
- Ostrza nie są zdeformowane.
- Ostrza są prawidłowo zamontowane.

▲ OSTRZEŻENIE

- W niezabezpieczonym stanie części ostrzy mogą się poluzować i zostać odrzucone. Skutkiem mogą być poważne obrażenia.
 - ▶ Korzystać z urządzenia tylko wtedy, gdy ostrza, tarcza tnąca, uchwyt ostrzy, dźwignia i nakrętka nie są uszkodzone.
 - ▶ Jeśli znaczniki zużycia uległy starcia i powstały otwory, należy wymienić zespół koszący.
 - ▶ Jeśli trzpienie L uległy zużyciu w ponad połowie, należy wymienić zespół koszący.
 - ▶ Prawidłowo zamontować ostrza.
 - ▶ W razie wątpliwości skontaktować się z dealerm marki STIHL.

4.6.3 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

Akumulator jest bezpieczny dla użytkownika i otoczenia, jeżeli:

- Nie jest uszkodzony.
- Jest czysty i suchy.
- Działa i nie był modyfikowany.

▲ OSTRZEŻENIE

- W przeciwnym razie akumulator jest niebezpieczny. Skutkiem mogą być poważne obrażenia.

- ▶ Pracować z użyciem nieuszkodzonego i działającego akumulatora.
- ▶ Nie ładować akumulatora, jeśli jest uszkodzony lub wadliwy.
- ▶ Jeśli akumulator jest zabrudzony, wyczyścić go.
- ▶ Jeżeli akumulator jest mokry lub wilgotny, należy poczekać, aż zupełnie wyschnie.
- ▶ Nie modyfikować akumulatora.
- ▶ Nie wkładać niczego w otwory w obudowie akumulatora.
- ▶ Nie zwierać styków elektrycznych akumulatora metalowymi przedmiotami (grozi to zwarcie).
- ▶ Nie otwierać akumulatora.
- ▶ Wymienić zużyte lub uszkodzone etykiety ostrzegawcze.
- Uszkodzony akumulator może przeciekać. Płyn ten może spowodować podrażnienie skóry i oczu.
 - ▶ Unikać kontaktu z płynem.
 - ▶ W razie kontaktu ze skórą należy umyć dane miejsce dużą ilością wody z mydłem.
 - ▶ W razie kontaktu z oczami należy płukać oczy dużą ilością wody przez co najmniej 15 minut i zasięgnąć porady lekarza.
- Uszkodzony lub wadliwy akumulator może wydzielać dziwny zapach, dymić lub zapalić się. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Jeżeli akumulator dziwnie pachnie lub zaczyna dymić, nie używać go i nie zbliżać do łatwopalnych substancji.
 - ▶ W przypadku zapalenia się akumulatora: Spróbować ugasić akumulator gaśnicą lub wodą.

4.6.4 Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz i kabel zasilający

Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe znajdują się w bezpiecznym stanie, jeśli są spełnione następujące warunki:

- Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe nie są uszkodzone.
- Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe nie są zabrudzone.
- Zamontowano oryginalne akcesoria STIHL, pasujące do stacji dokującej.
- Akcesoria są zamontowane prawidłowo.
- Stacja dokująca i zasilacz nie są zakrywane podczas pracy.

▲ OSTRZEŻENIE

- Jeśli urządzenie nie znajduje się w bezpiecznym stanie, jego elementy mogą działać nieprawidłowo, a zabezpieczenia mogą być nieaktywne. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
 - ▶ Korzystać wyłącznie z nieuszkodzonej stacji dokującej, nieuszkodzonego kabla ładowania, nieuszkodzonego zasilacza, nieuszkodzonego kabla zasilającego oraz nieuszkodzonych złączy wtykowych.
 - ▶ Jeśli stacja dokująca, zasilacz lub złącza wtykowe są zabrudzone, należy je wyczyścić.
 - ▶ Nie przerabiać stacji dokującej, kabła ładowania, zasilacza, kabla zasilającego ani złączy wtykowych.
 - ▶ Nie wkładać niczego w otwory stacji dokującej i zasilacza.
 - ▶ Nie łączyć styków elektrycznych stacji dokującej, zasilacza i złączy wtykowych metalowymi przedmiotami (grozi to zwarcie).
 - ▶ Nie otwierać stacji dokującej ani zasilacza.
 - ▶ Nie zakrywać stacji dokującej ani zasilacza.
 - ▶ Nie wkopywać zasilacza w ziemię.
 - ▶ Nie siadać na stacji dokującej.
 - ▶ Nie stawać na płycie dolnej stacji dokującej.

4.7 Tryb koszenia

▲ OSTRZEŻENIE

- Ostrza obracającej się tarczy tnącej mogą skaleczyć użytkownika. Może to spowodować poważne obrażenia użytkownika.
 - ▶ Nie dotykać obracającej się tarczy tnącej ani ostrzy.
 - ▶ Przed podejściem do robota koszącego pracującego w trybie koszenia lub w razie chęci wprowadzenia ustawień na urządzeniu: nacisnąć przycisk „STOP”.
 - ▶ Nie przechylać ani nie podnosić robota koszącego pracującego w trybie koszenia.
 - ▶ W przypadku zablokowania tarczy tnącej lub ostrzy przez napotkany przedmiot: zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia. Dopiero wtedy można usunąć przedmiot.
 - ▶ Nie pozwalać dzieciom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.



polSKI



▶ Nie pozwalać zwierzętom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.



▶ Nie stawać ani nie siadać na robocie koszącym oraz nie przewozić na nim dzieci, zwierząt czy przedmiotów.

- Jeśli robot koszący zacznie działać podczas pracy w sposób inny niż zwykle lub nietypowy, może znajdować się w niebezpiecznym stanie. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Nacisnąć przycisk „STOP” i aktywować blokadę urządzenia. Skontaktować się z autoryzowanym dealerm STIHL.
- Jeżeli podczas koszenia ostrza natrafią na obcy przedmiot, to może dojść do jego częściowego/całkowitego uszkodzenia lub wyrzucenia tego przedmiotu (lub jego fragmentów) do góry z dużą prędkością. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Usuwać z koszonej powierzchni wszelkie przedmioty obce.
 - ▶ Usuwać z koszonej powierzchni odłamane ostrza lub ich fragmenty.
- Po naciśnięciu przycisku „STOP” tarcza tnąca z ostrzami jeszcze przez chwilę się obraca. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
 - ▶ Odczekać, aż tarcza tnąca przestanie się obracać.
- Jeżeli podczas koszenia ostrza natrafią na twardy przedmiot, może dojść do iskrzenia i uszkodzenia ostrzy. W łatwopalnym środowisku iskry mogą spowodować pożary. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Nie pracować w łatwopalnym środowisku.
 - ▶ Upewnić się, że stan ostrzy nie stwarza zagrożenia.

▲ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Jeśli robot koszący pracuje w pobliżu przewodów pod napięciem, ostrza mogą dotknąć przewodów i spowodować ich uszkodzenie. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
 - ▶ Nie używać robota koszącego w pobliżu przewodów znajdujących się pod napięciem.

4.8 Ładowanie

▲ OSTRZEŻENIE

- Uszkodzony lub wadliwy zasilacz może wydzielać dziwny zapach lub dymić podczas

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

ładowania. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.

▶ Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.

- Jeżeli podłączony zasilacz nie może odprowadzać wytwarzanego ciepła, może się przegrzać, co grozi pożarem. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.

▶ Nie zakrywać zasilacza.

4.9 Podłączenie elektryczne

Kontakt z elementami przewodzącymi może powstać z następujących przyczyn:


- Kabel zasilający lub przedłużacz są uszkodzone.
- Wtyczka kabla zasilającego lub przedłużacza jest uszkodzona.
- Gniazdko jest zainstalowane nieprawidłowo.

▲ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Kontakt z elementami przewodzącymi może spowodować porażenie prądem elektrycznym. Może to spowodować poważne obrażenia lub śmierć użytkownika.
 - ▶ Upewnić się, że przewody i wtyczki zasilania sieciowego nie są uszkodzone.



W przypadku uszkodzenia kabla zasilającego lub przedłużacza:

- ▶ Nie dotykać uszkodzonego miejsca.
- ▶ Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.
- ▶ Przewodów oraz wtyczek zasilania dotykać tylko suchymi rękami.
- ▶ Podłączyć wtyczkę do zainstalowanego prawidłowo gniazdka elektrycznego zabezpieczonego stykiem ochronnym.
- ▶ Jeśli gniazdko znajduje się na zewnątrz budynku: upewnić się, że spełnia ono normy obowiązujące dla gniazdek zewnętrznych.
- ▶ Zasilacz podłączać przez wyłącznik różnicowoprądowy (30 mA, 30 ms).
- ▶ Przy podłączaniu lub odłączaniu kabla zasilającego lub przedłużacza: zawsze chwycić za wtyczkę i nie ciągnąć za kabel.
- Uszkodzony lub nieodpowiedni przedłużacz może być przyczyną porażenia prądem elektrycznym. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
 - ▶ Używać przedłużacza o odpowiednim przekroju,  23.5.
 - ▶ Używać wodoszczelnego przedłużacza dopuszczonego do użytku na zewnątrz.
 - ▶ Chronić złącze wtykowe pomiędzy zasilaczem a przedłużaczem przed wodą.

- ▶ Używać przedłużacza o takich samych właściwościach, co kabel zasilający zasilacza.

▲ OSTRZEŻENIE

- Nieprawidłowe napięcie lub nieprawidłowa częstotliwość w sieci elektrycznej mogą spowodować przepięcie w zasilaczu. Może dojść do uszkodzenia zasilacza.
 - ▶ Upewnić się, że wartości napięcia i częstotliwości zasilania z sieci elektrycznej odpowiadają danym znamionowym podanym na zasilaczu.
- Jeżeli zasilacz jest podłączony do gniazda wtykowego wielokrotnego, może dojść do przeciążenia elementów elektrycznych podczas ładowania. Elementy elektryczne mogą się nagrzać i spowodować pożar. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
 - ▶ Sprawdzić, czy parametry podane na tabliczce znamionowej zasilacza oraz wszystkich urządzeń elektrycznych podłączonych do gniazda wtykowego wielokrotnego nie przekraczają w sumie parametrów podanych na gnieździe wtykowym wielokrotnym.
- Nieprawidłowo ułożony kabel zasilający, przedłużacz lub kabel ładowania mogą ulec uszkodzeniu oraz stwarzać ryzyko potknięcia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Przewody i kable ładowania rozmieścić tak, aby znajdowały się poza koszoną powierzchnią.
 - ▶ Przewody i kable ładowania rozmieścić i oznakować w taki sposób, aby nie zachodziło ryzyko ich uszkodzenia przez maszyny i narzędzia ogrodowe.
 - ▶ Przewody i kable ładowania ułożyć i oznakować w taki sposób, aby nie groziły potknięciem.
 - ▶ Przewody i kable ładowania ułożyć w taki sposób, aby nie były naprężone lub zaplątane.
 - ▶ Przewody i kable ładowania ułożyć w taki sposób, aby nie zostały uszkodzone, zagięte lub przygniecione oraz aby o nic nie ocierały.
 - ▶ Przewody i kable ładowania chronić przed wysokimi temperaturami, olejem i chemikaliami.
 - ▶ Przewody i kable ładowania rozmieścić w taki sposób, aby nie leżały na stałe mokrym podłożu.

- Jeżeli w ścianie przebiegają przewody elektryczne i rury, mogą one ulec uszkodzeniu w przypadku montażu zasilacza na ścianie. Kontakt z przewodami elektrycznymi grozi porażeniem prądem elektrycznym. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Sprawdzić, czy w przewidzianym miejscu montażu nie przebiegają kable elektryczne lub rury.
 - ▶ Zasilacz montować na ścianie w sposób opisany w tej instrukcji obsługi.
- Jeżeli zasilacz zostanie podłączony do agregatu prądotwórczego, nie gwarantuje to stałego zasilania w energię, a tym samym prawidłowego działania robota koszącego. Wahania w zasilaniu mogą spowodować uszkodzenie zasilacza.
 - ▶ Zasilacz należy podłączać wyłącznie do prawidłowo zainstalowanych gniazdek.

4.10 Transport

4.10.1 Robot koszący

▲ OSTRZEŻENIE

- Robot koszący może przewrócić się lub przesuwać podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.



- ▶ Zabezpieczyć robot koszący pasami mocującymi lub siatką w taki sposób, aby nie mógł się przewrócić ani przesunąć.

4.10.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

▲ OSTRZEŻENIE

- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Jeśli akumulator jest narażony na określone warunki otoczenia, może ulec uszkodzeniu i mogą powstać szkody materialne.
 - ▶ Nie transportować uszkodzonego akumulatora.
- Akumulator może przewrócić się lub przesuwać podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Zapakować akumulator w odpowiedni pojemnik transportowy lub inne opakowanie, w którym nie będzie się przesuwał.

polSKI

- ▶ Zabezpieczyć opakowanie, aby nie mogło się poruszyć.

4.10.3 Stacja dokująca i zasilacz

▲ OSTRZEŻENIE

- Stacja dokująca lub zasilacz mogą przewrócić się lub przesunąć podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.
 - ▶ Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
 - ▶ Zabezpieczyć stację dokującą i zasilacz pasami mocującymi lub siatką w taki sposób, aby nie mogły się przewrócić ani przesunąć.
- Nie przenosić zasilacza ani stacji dokującej, trzymając za kabel zasilający bądź kabel ładowania. Może dojść do uszkodzenia kabla zasilającego, zasilacza, kabla ładowania lub stacji dokującej.
 - ▶ Odłączyć kabel ładowania od zasilacza oraz od stacji dokującej i zwinąć.
 - ▶ Chwycić stację dokującą za płytę dolną i przytrzymać.
 - ▶ Zwinąć kabel zasilający i zamocować go na zasilaczu.
 - ▶ Chwycić zasilacz za obudowę i przytrzymać.

4.11 Przechowywanie

4.11.1 Robot koszący

▲ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący. Skutkiem mogą być poważne obrażenia dzieci.



- ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.

- ▶ Robot koszący przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Styki elektryczne robota koszącego oraz podzespoły z metalu mogą zardzewieć od wilgoci. Robot koszący może ulec uszkodzeniu.
 - ▶ Robot koszący przechowywać w miejscu suchym i czystym.
- Jeśli na czas przechowywania nie zostanie aktywowana blokada urządzenia, może dojść do przypadkowego włączenia robota koszącego, na skutek czego zacznie się on przemieszczać. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy



- ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.

- Pokrywa ani uchwyty nie są przystosowane do zawieszania robota koszącego. Może to spowodować wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających oraz uszkodzenie robota koszącego.
 - ▶ Robot koszący przechowywać wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.

4.11.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.


▲ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez akumulator. Skutkiem mogą być poważne obrażenia dzieci.
 - ▶ Akumulator przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Akumulator może ulec nieodwracalnemu uszkodzeniu pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników.
 - ▶ Akumulator przechowywać w miejscu suchym i czystym.
 - ▶ Akumulator przechowywać w zamkniętym pomieszczeniu.
 - ▶ Temperatura w miejscu przechowywania akumulatora nie może przekraczać podanego zakresu, 23.6.

4.11.3 Stacja dokująca i zasilacz

▲ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez stację dokującą i zasilacz. Niebezpieczeństwo poważnych obrażeń lub śmierci dziecka.
 - ▶ Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
 - ▶ Stację dokującą i zasilacz przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Stacja dokująca i zasilacz nie są odporne na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem określonych warunków otoczenia może dojść do uszkodzenia stacji dokującej lub zasilacza.
 - ▶ Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
 - ▶ Jeśli zasilacz jest nagrany: zaczekać, aż ostygnie.
 - ▶ Stację dokującą i zasilacz przechowywać w miejscu suchym i czystym.

- ▶ Stację dokującą i zasilacz przechowywać w zamkniętym pomieszczeniu.
- ▶ Temperatura w miejscu przechowywania zasilacza nie może przekraczać podanego zakresu,  23.6.
- Nie przenosić zasilacza ani stacji dokującej, trzymając za kabel zasilający bądź kabel ładowania. Może dojść do uszkodzenia kabla zasilającego, zasilacza, kabla ładowania lub stacji dokującej.
 - ▶ Odłączyć kabel ładowania od zasilacza oraz od stacji dokującej i zwinąć.
 - ▶ Chwycić stację dokującą za płytę dolną i przytrzymać.
 - ▶ Zwinąć kabel zasilający i zamocować go na zasilaczu.
 - ▶ Chwycić zasilacz za obudowę i przytrzymać.

4.12 Czyszczenie, konserwacja i naprawy

▲ OSTRZEŻENIE

- Jeśli podczas czyszczenia, konserwacji lub naprawy nie zostanie aktywowana blokada urządzenia, może dojść do przypadkowego włączenia robota koszącego. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.



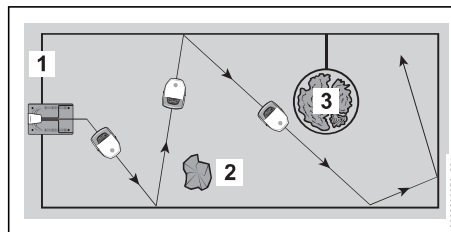
- ▶ Zatrzymać robota koszący i aktywować blokadę urządzenia.

- Czyszczenie agresywnymi środkami, myjką wysokociśnieniową lub szpiczastymi bądź ostrymi metalowymi przedmiotami może spowodować uszkodzenie robota koszącego. Nieprawidłowe czyszczenie robota koszącego może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
 - ▶ Czyścić robota koszący wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Czyszczenie agresywnymi środkami, myjką wysokociśnieniową lub szpiczastymi bądź ostrymi metalowymi przedmiotami może spowodować uszkodzenie stacji dokującej, zasilacza, kabla zasilającego, kabla ładowania oraz złączy wtykowych. Nieprawidłowe czyszczenie stacji dokującej, zasilacza, kabla zasilającego, kabla ładowania lub złączy wtykowych może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
 - ▶ Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.

- ▶ Stację dokującą, zasilacz, kabel zasilający, kabel ładowania oraz ich złącza wtykowe czyścić wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Nieprawidłowa konserwacja lub naprawa robota koszącego, stacji dokującej lub zasilacza może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
 - ▶ Robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza nie naprawiać i nie konserwować samodzielnie.
 - ▶ Jeśli robot koszący, stacja dokująca lub zasilacz muszą zostać poddane konserwacji lub naprawie: skontaktować się z autoryzowanym dealerem marki STIHL.
 - ▶ Ostrza należy konserwować wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Podczas czyszczenia lub konserwacji zespołu koszącego użytkownik może skaleczyć się o ostre krawędzie tnące ostrzy. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
 - ▶ Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Jeśli kabel zasilający zasilacza jest uszkodzony:
 - ▶ wymienić zasilacz.
- Jeśli zaślepka gniazda diagnostycznego, które znajduje się na spodzie robota koszącego, nie będzie prawidłowo osadzona, do wnętrza robota mogą przedostawać się wilgoć i zanieczyszczenia. Robot koszący może ulec uszkodzeniu.
 - ▶ Podczas czyszczenia i wymiany ostrzy każdorazowo sprawdzać poprawność osadzenia zaślepki.
 - ▶ Nie używać robota koszącego bez założonej zaślepki lub z uszkodzoną zaślepką.

5 Opis zasad działania

5.1 Opis funkcji urządzenia



Robot koszący przycina trawę, poruszając się po koszonej powierzchni w sposób nieregularny.

Aby robot koszący rozpoznawał granicę koszonej powierzchni, należy otoczyć ją linką ograniczającą (1).

Linka ograniczająca (1) przesyła sygnał do robota koszącego. Sygnał jest emitowany przez stację dokującą.

Przeszkody stałe (2) znajdujące się na koszonej powierzchni są rozpoznawane przez robota za pomocą czujników ultradźwiękowych oraz czujnika wstrząsów.

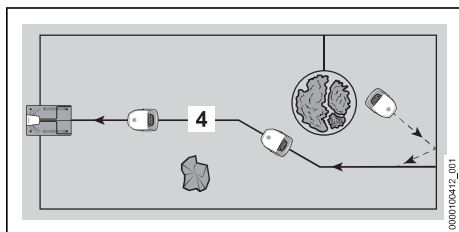
Gdy robot koszący wykryje przeszkodę stałą (2), spowalnia jazdę, styka się z przeszkodą, a następnie kontynuuje jazdę w innym kierunku.

Strefy (3), do których robot koszący nie powinien wjeżdżać, oraz przeszkody, których nie powinien dotykać, muszą zostać oddzielone od koszonej powierzchni linką ograniczającą (1).

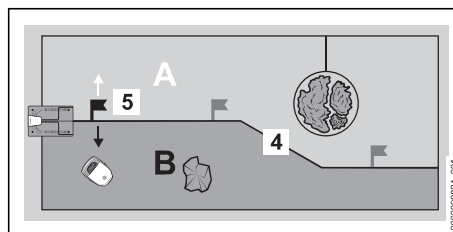
Gdy robot koszący wykryje wydzieloną strefę (3), spowalnia, a następnie zmienia kierunek jazdy.

Gdy tryb koszenia jest aktywny, robot koszący sam opuszcza stację dokowania i kosi trawę.

Robot koszący jest obsługiwany za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®” oraz przyciskami znajdującymi się na jego panelu obsługi. Umieszczone na robocie paski LED i wyświetlacz matrycowy oraz komunikaty akustyczne informują o jego aktualnym stanie.

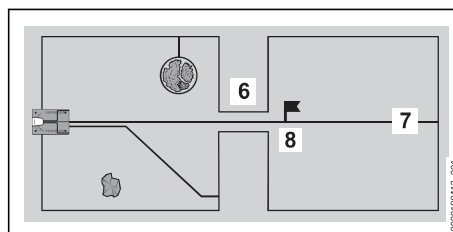


Gdy poziom naładowania akumulatora jest niski, robot koszący pracujący w trybie koszenia szuka najbliższej linki prowadzącej (4). Po wykryciu linki prowadzącej (4) robot koszący samoczynnie powraca wzdłuż niej do stacji dokującej. Stacja dokująca ponownie ładuje akumulator. Na koszonej powierzchni musi znajdować się przynajmniej jedna linka prowadząca (4). Maksymalnie można korzystać z trzech linek prowadzących. Jeśli użytkownik chce przerwać tryb koszenia lub naładować akumulator, może również sam skierować robota do stacji dokującej – za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®” lub przycisku „Dom”.



Na linkce prowadzącej (4) można wyznaczyć do trzech punktów początkowych (5). Robot koszący może dojechać do wyznaczonego punktu początkowego i rozpocząć koszenie od tego miejsca.

Za pomocą linki prowadzącej (4) można podzielić koszoną powierzchnię na kilka stref (na prezentowanym przykładzie: A i B). Strefy są definiowane przez punkt początkowy (5). Robot koszący można skierować w lewo lub w prawo od danego punktu początkowego, tak aby skosił wybraną strefę. W ten sposób można decydować, która strefa ma być aktualnie koszona. Punktami początkowymi i strefami można zarządzać w aplikacji „MY iMOW®” oraz uwzględnić je w planie koszenia.



Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się zwężenie (6), robot koszący wjeżdża do tej części, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi zachowana jest odpowiednia odległość minimalna. Jeśli odległość minimalna nie jest zachowana, wzdłuż zwężenia (6) należy ułożyć linkę prowadzącą (7). Wówczas linka prowadząca (7) pokieruje robota koszącego przez zwężenie (6), aż do punktu startowego (8). Począwszy od punktu startowego (8), robot koszący może następnie skosić powierzchnię znajdującą się za zwężeniem (6). To, jak często robot koszący ma być kierowany do punktu startowego (8), można ustawić w aplikacji „MY iMOW®”. Dane te mogą także zostać uwzględnione w planie koszenia.

6 Przygotowanie koszonej powierzchni i robota koszącego do pracy

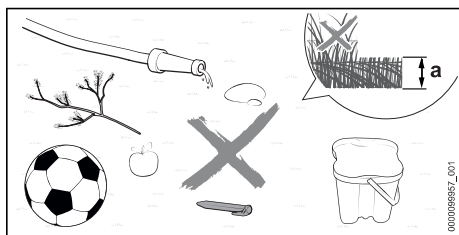
6.1 Planowanie i przygotowanie koszonej powierzchni

Przed rozpoczęciem eksploatacji robota koszącego należy rozplanować i przygotować koszoną powierzchnię. Pozwoli to na solidną instalację oraz dyskretną pracę oraz usunięcie potencjalnych źródeł zakłóceń.

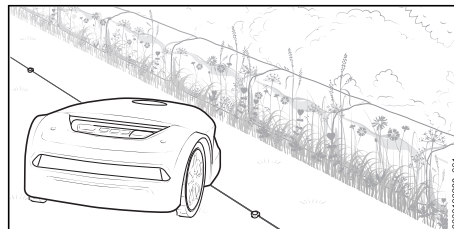
Plan koszonej powierzchni

- ▶ Zapoznać się z opisami stacji dokującej i procesu układania linek, zamieszczonymi w kolejnych rozdziałach.
- ▶ Odnieść te informacje do swojego ogrodu:
 - Obrys koszonej powierzchni
 - Położenie stacji dokującej
 - Przebieg linki ograniczającej (zwrócić uwagę na podane odległości od krawędzi i warianty ułożenia linki)
 - Przebieg linki prowadzącej/linków prowadzących (min. jedna sztuka, maks. trzy sztuki)

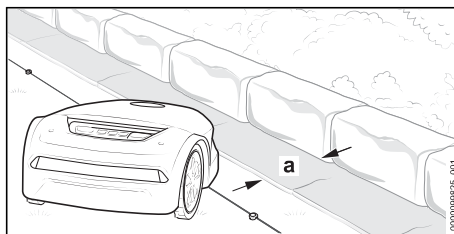
Przygotowanie koszonej powierzchni



- ▶ Usunąć z koszonej powierzchni wszelkie rozrzucone na niej przedmioty.
- ▶ Usunąć elementy z metalu, elementy magnetyczne oraz materiały przewodzące prąd i stare linki ograniczające.
- ▶ Skosić trawnik kosiarką na wysokość, jaka później zostanie ustawiona dla trybu koszenia robota koszącego. Standardowo ustawiona w robocie koszącym wysokość koszenia to $a = 6$ cm.
- ▶ Zasypać dziury oraz większe nierówności terenu.
- ▶ Jeśli grunt jest twardy i wysuszony, lekko zmoczyć koszoną powierzchnię wodą, aby ułatwić wbijanie szpilek mocujących.



- ▶ Ze względu na swoją budowę robot koszący pozostawia wzdłuż powierzchni niepozwalających na jego wjazd pasek nieskoszonej trawy. W tym miejscu można np. wysiać nasiona kwiatów, tworząc w ten sposób przestrzeń przyjazną dla owadów.



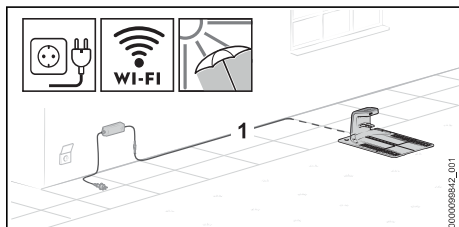
- ▶ Aby uniknąć paszków nieskoszonej trawy wzdłuż powierzchni niepozwalających na wjazd robota: ułożyć w tym obszarze kamienne obrzeża trawnikowe lub płyty o szerokości co najmniej $a = 24$ cm.

6.2 Przygotowanie robota koszącego do pracy

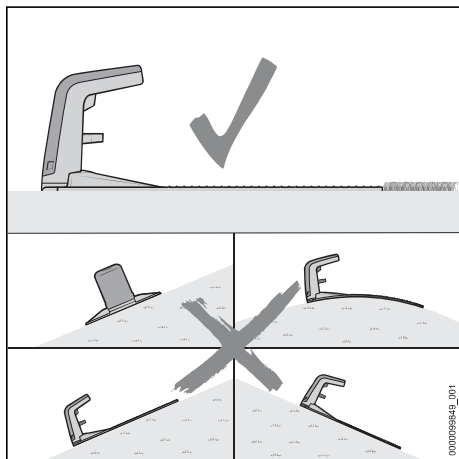
- ▶ Zdjąć elementy opakowania i zabezpieczenia transportowe.
- ▶ Sprawdzić bezpieczny stan następujących elementów:
 - robot koszący, 4.6.1
 - zespół koszący, 4.6.2
 - akumulator, 4.6.3
 - stacja dokująca i zasilacz, 4.6.4
- ▶ Ustawić stację dokującą, 7
- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą, 8
- ▶ Odpowiednio zakończyć układanie linki ograniczającej, 9.1
- ▶ Ułożyć linkę prowadzącą, 10.1
- ▶ Podłączyć stację dokującą do prądu, 11.1
- ▶ Naładować robota koszącego, 12.1
- ▶ Nawiązać połączenie Bluetooth®, 13.1
- ▶ W przypadku braku możliwości przeprowadzenia powyższych czynności: nie używać robota koszącego i skontaktować się z dealerm STIHL.

7 Ustawianie stacji dokującej

7.1 Zalecenia ogólne



- ▶ Miejsce ustawienia stacji dokującej dobrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
 - Kabel ładowania (1) może zostać poprowadzony poza koszoną powierzchnią do odpowiedniego gniazdka.
 - Stacja dokująca i zasilacz są ustawione w dobrze widocznym miejscu.
 - Stacja ładowania jest ustawiona na największej z koszonych powierzchni lub na powierzchni, która koszona jest najczęściej.
 - O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia stacji należy zabezpieczyć przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
 - Stacja dokująca w miarę możliwości powinna stać w zasięgu sieci bezprzewodowej (WLAN).
 - Jeśli koszona powierzchnia jest pochyla, najlepiej aby stacja dokująca stała w dolnej części pochylności.



- ▶ Stację dokującą ustawić w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
 - Stacja dokująca stoi na równej powierzchni.
 - Stacja dokująca jest skierowana otworem w stronę koszonej powierzchni.

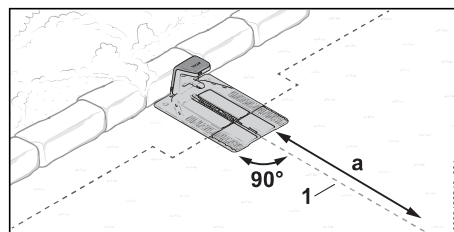
- Stacja dokująca jest wypoziomowana i nie przechyla się na boki ani do przodu/do tyłu.
- Płyta dolna nie jest wygięta i spoczywa płasko na podłożu.

7.2 Ustawianie stacji dokującej we właściwej pozycji

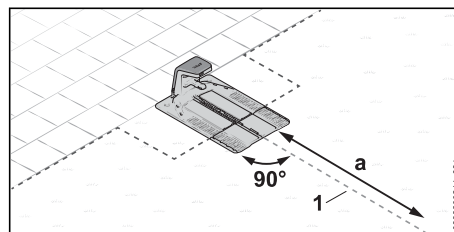
Właściwa pozycja stacji dokującej zależy od planowanej lokalizacji i jej otoczenia.

- ▶ Wybrać lokalizację i ustawić stację dokującą w opisany sposób.

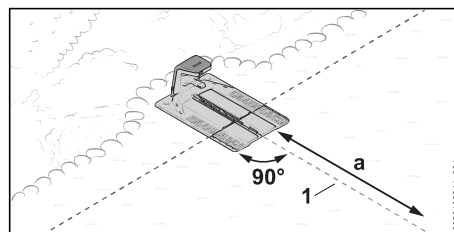
Ustawianie stacji dokującej na koszonej powierzchni



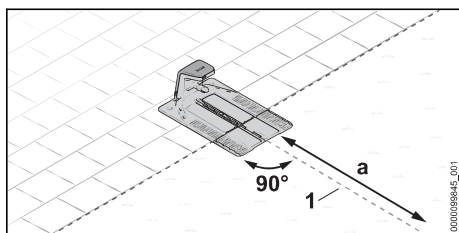
Stacja dokująca stoi na brzegu koszonej powierzchni, przy ścianie, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku $a = 2$ m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



Stacja dokująca stoi na brzegu koszonej powierzchni. Sąsiadująca powierzchnia nadaje się do jazdy, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku $a = 2$ m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



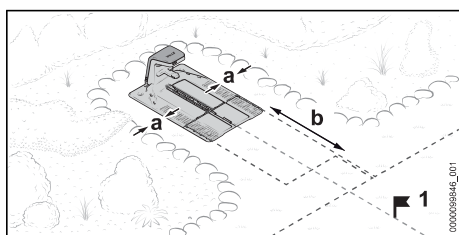
Stacja dokująca stoi częściowo na grządce, a częściowo na koszonej powierzchni, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku $a = 2$ m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



Stacja dokująca stoi częściowo na powierzchni nadającej się do jazdy, a częściowo na koszonej powierzchni, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku $a = 2$ m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.

- ▶ Przygotować stację dokującą, [7.3](#).
- ▶ Postawić stację dokującą na koszonej powierzchni, [7.4](#).

Ustawianie stacji dokującej poza koszoną powierzchnią



Stacja dokująca stoi poza koszoną powierzchnią.

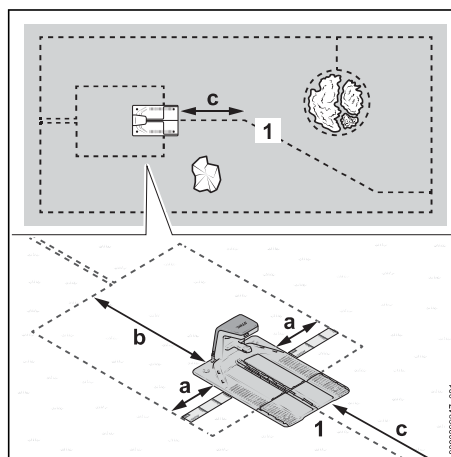
Boczny odstęp od sąsiadujących powierzchni musi wynosić co najmniej $a = 15$ cm.

Odstęp pomiędzy przednią krawędzią stacji dokującej a koszoną powierzchnią musi wynosić co najmniej $b = 2$ m.

W przypadku tego wariantu przed rozpoczęciem eksploatacji konieczne jest wytyczenie punktu początkowego (1) na koszonej powierzchni. Dzięki temu robot koszący rozpocznie koszenie w tym punkcie, a nie bezpośrednio przy stacji dokującej. Punkty początkowe ustawia się w aplikacji „MY iMOW®”. Częstotliwość dojeżdżania do punktu początkowego (1) należy ustawić w aplikacji na 100%.

- ▶ Przygotować stację dokującą, [7.3](#).
- ▶ Ustawić stację dokującą poza koszoną powierzchnią, [7.5](#).

Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni



Stacja dokująca jest umieszczana na środku koszonej powierzchni jako „wyspa”.

W tym wariantcie linka ograniczająca jest układana wokół stacji dokującej, a następnie prowadzona do tyłu, w kierunku brzegu koszonej powierzchni. Linka prowadząca jest prowadzona z przodu, w kierunku brzegu koszonej powierzchni.

Boczny odstęp od sąsiadujących powierzchni musi wynosić co najmniej $a = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®).

Odstęp pomiędzy tylną krawędzią stacji dokującej a brzegiem koszonej powierzchni musi wynosić co najmniej $b = 2$ m.

Linkę prowadzącą (1) musi dać się na odcinku $c = 2$ m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.

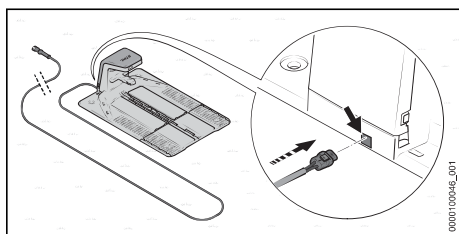
- ▶ Przygotować stację dokującą, [7.3](#).
- ▶ Ustawić stację dokującą na środku koszonej powierzchni, [7.6](#).

7.3 Przygotowanie stacji dokującej

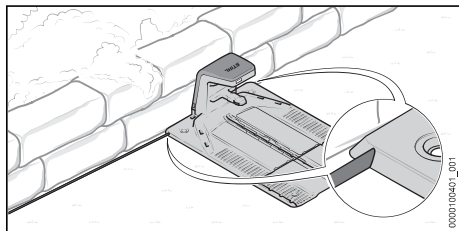
Podłączenie kabla ładowania

WSKAZÓWKA

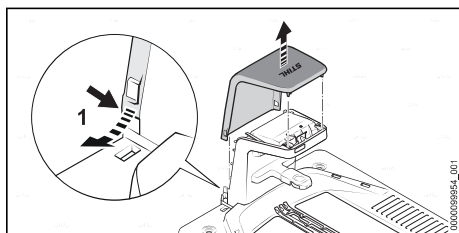
- Złącza wtykowe kabla ładowania po zamontowaniu są chronione przed przedostawaniem się do ich wnętrza zanieczyszczeń, takich jak pył i brud. Jeśli złącza wtykowe są zabrudzone, może dojść do zakłóceń działania stacji dokującej.
 - ▶ Niepołączone złącza wtykowe należy chronić przed zabrudzeniem.
 - ▶ Zabrudzone złącza wtykowe czyścić w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.



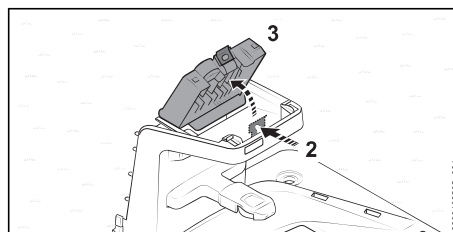
Kabel ładowania standardowo podłącza się z tyłu.



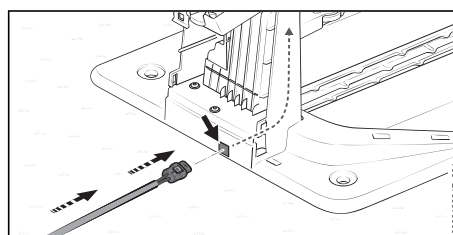
Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie, kabel ładowania można poprowadzić także pod płytą dolną. Kabel ładowania można wyprowadzić z płyty dolnej po prawej lub lewej stronie.



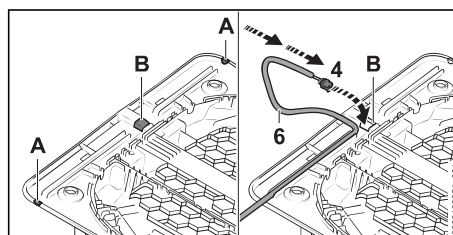
- ▶ Lekko odgiąć pokrywę (1) z obu stron na zewnątrz i zdjąć, pociągając ją do góry.



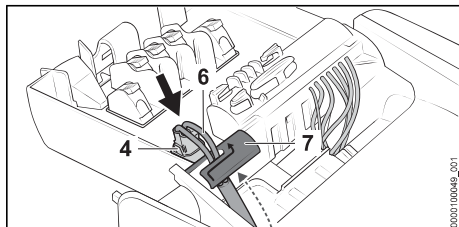
- ▶ Nacisnąć dźwignię blokady (2) i otworzyć kłapkę (3).



- ▶ Jeśli stacja dokująca ma zostać podłączona z tyłu:
 - ▶ Włożyć wtyk (4) do przepustu (5) i doprowadzić kabel ładowania (6). Kabel ładowania (6) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

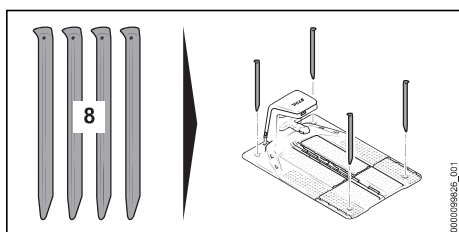


- ▶ Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie lub kabel ładowania ma zostać poprowadzony pod płytą dolną i wyprowadzony z boku:
 - ▶ Po wybranej stronie płyty dolnej wykonać otwór we wskazanym punkcie (A) i wygładzić jego brzegi.
 - ▶ Wyciąć otwór (B) na środku płyty dolnej i wygładzić jego brzegi.
 - ▶ Umieścić wtyk (4) w otworze (B) i doprowadzić kabel ładowania (6). Kabel ładowania (6) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



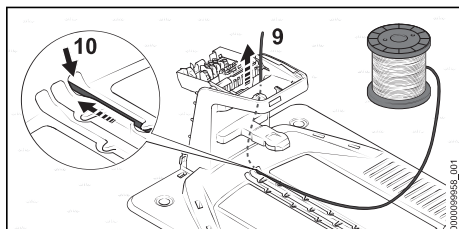
- ▶ Umieścić kabel ładowania (6) w uchwycie (7).
 - ▶ Podłączyć wtyk (4).
- Wtyk (4) słyszalnie i wyczuwalnie zablokuje się po obu stronach.

Kotwienie stacji dokującej

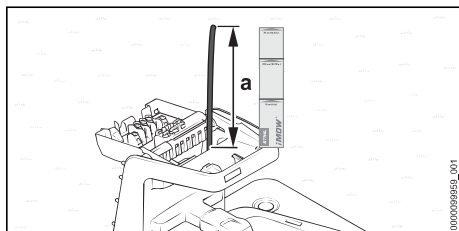


- ▶ Za pomocą czterech śrub mocujących (8) zakotwić stację dokującą w podłożu.

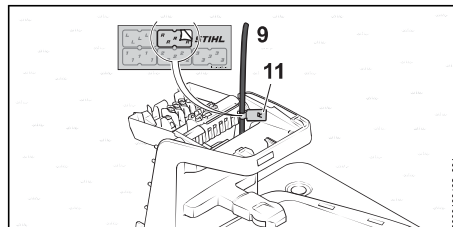
Doprowadzanie linki ograniczającej



- ▶ Włożyć początek linki (9) do przepustu po prawej stronie (10) i pociągnąć linkę dalej. Linkę ograniczającą (9) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

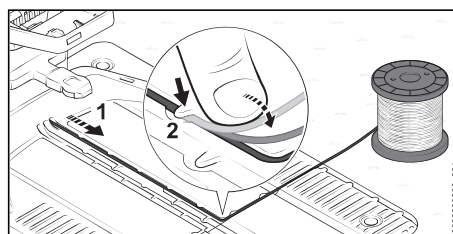


- ▶ Wystający na górze stacji odcinek linki ograniczającej (a) powinien wynosić 37 cm (1x długość linki iMOW®).

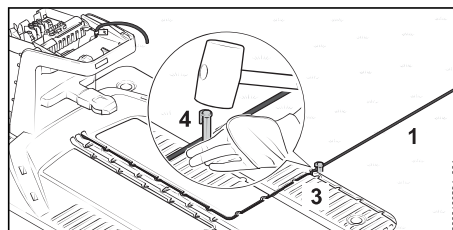


- ▶ Początek linki (9) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (11), umieszczając go jak najbliżej obudowy. Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.

7.4 Ustawianie stacji dokującej na koszonej powierzchni

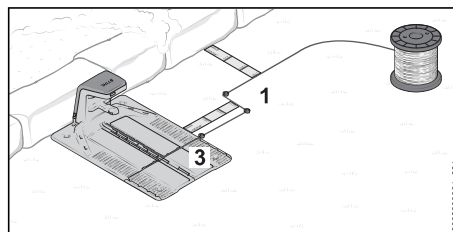



- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).



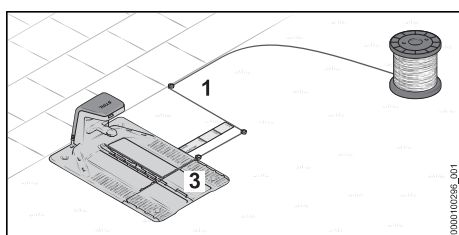
- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).


Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie:



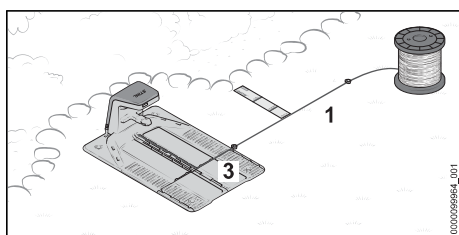
- ▶ Z boku płyty dolnej (3) wyprowadzić odcinek linki ograniczającej (1) o długości 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić równoległe do płyty dolnej (3) w kierunku brzegu koszonej powierzchni, zachowując 37 cm odstęp od ściany (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara,  8.


Jeśli stacja dokująca jest ustawiona na sąsiadującej powierzchni, która nie nadaje się do jazdy:



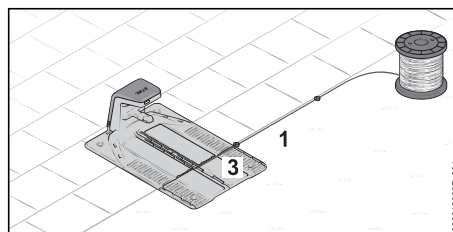
- ▶ Z boku płyty dolnej (3) wyprowadzić odcinek linki ograniczającej (1) o długości 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić równoległe do płyty dolnej (3) w kierunku brzegu koszonej powierzchni.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara,  8.


Jeśli stacja dokująca jest ustawiona częściowo na grządce, a częściowo na koszonej powierzchni:



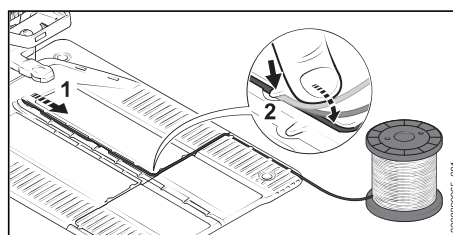
- ▶ Linkę ograniczającą (1) wyprowadzić z boku płyty dolnej (3) i poprowadzić równoległe do grządki, zachowując odstęp 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara,  8.

Jeśli stacja dokująca jest ustawiona częściowo na powierzchni nadającej się do jazdy, a częściowo na koszonej powierzchni:

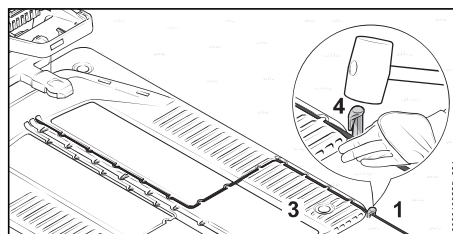


- ▶ Wyprowadzić linkę ograniczającą (1) z boku płyty dolnej (3) i ułożyć wzdłuż powierzchni nadającej się do jazdy.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara,  8.

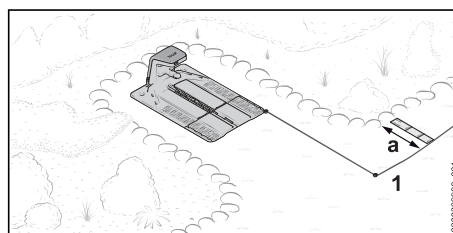
7.5 Ustawianie stacji dokującej poza koszoną powierzchnią




- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanalik kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).

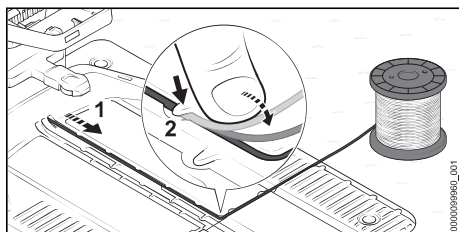


- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).

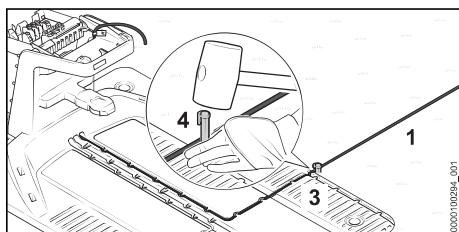


- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z przodu w kierunku koszonej powierzchni.
O prawidłowym odstępie od brzegu koszonej powierzchni decyduje to, czy nadaje się on do jazdy, oraz to, czy zachodzi konieczność zachowania odstępu $a = 37 \text{ cm}$ (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara,  8.

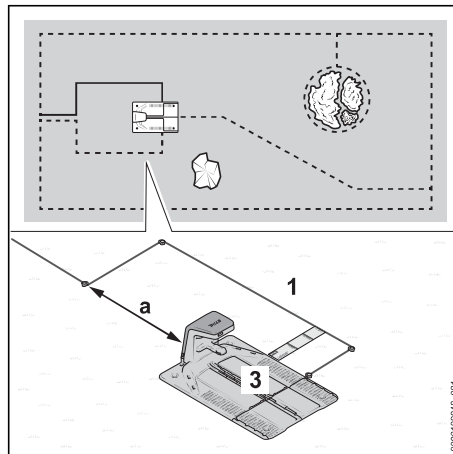
7.6 Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni




- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanalik kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).



- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).

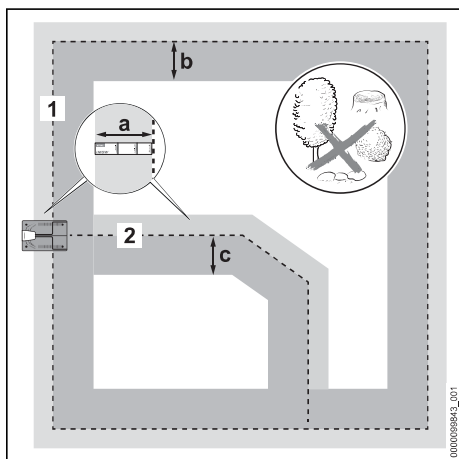


- ▶ Linkę ograniczającą (1) wyprowadzić z boku płyty dolnej (3) na odległość co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- ▶ Następnie poprowadzić linkę ograniczającą (1) za płytę dolną (3) na min. odległość $a = 2 \text{ m}$.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić za stacją dokującą, na wysokości jej środka, w kierunku brzegu koszonej powierzchni. Zachować odpowiedni odstęp od brzegu koszonej powierzchni, który zależy od typu sąsiadującej z nią powierzchni.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, .

8 Układanie linki ograniczającej

8.1 Zalecenia ogólne

Kontrola ułożenia linki ograniczającej i linki prowadzącej na koszonej powierzchni



- ▶ Sprawdzić, czy wzdłuż linki ograniczającej i prowadzącej koszona powierzchnia na podanej szerokości jest równa i w miarę możliwości wolna od przeszkód:

linka ograniczająca (1)

- na zewnątrz: $a = 37 \text{ cm}$ (1x długość linijki iMOW®)
- wewnątrz: $b = 1,2 \text{ m}$

linka prowadząca (2)

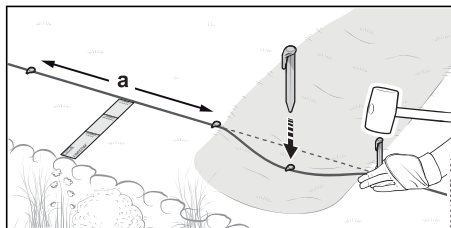
- po prawej, patrząc w kierunku jazdy do stacji dokującej: $a = 37 \text{ cm}$ (1x długość linijki iMOW®)
- po lewej, patrząc w kierunku jazdy do stacji dokującej: $c = 1,2 \text{ m}$

Układanie linki ograniczającej

- ▶ Linkę ograniczającą układać w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, rozpoczynając od stacji dokującej.
- ▶ Linki ograniczającej nie należy zaginać, rozdzielać, naprężać ani krzyżować.
- ▶ Upewnić się, że linka ograniczająca nie krzyżuje się z linką prowadzącą.
 - ▶ Wyjątek: w przypadku tworzenia łącznika linka prowadząca musi krzyżować się z linką ograniczającą.
- ▶ Zachować co najmniej 1 m odstępu pomiędzy linką ograniczającą a sąsiadującymi elementami instalacyjnymi robota koszącego.

- ▶ Upewnić się, że długość linki ograniczającej nie przekracza 850 m.
- ▶ Nie układać linki ograniczającej i prowadzącej na różnej wysokości.

Mocowanie linki ograniczającej i linki prowadzącej



- ▶ Za pomocą szpilek mocujących przytwierdzić linkę ograniczającą i prowadzącą do podłoża, tak aby były spełnione następujące warunki:
 - Odstęp pomiędzy szpilkami mocującymi wynosi maksymalnie $a = 1 \text{ m}$.
 - Linki ograniczająca i prowadząca w każdym punkcie spoczywają płasko na podłożu.
 - Szpilki mocujące są do końca wbite w podłoże.

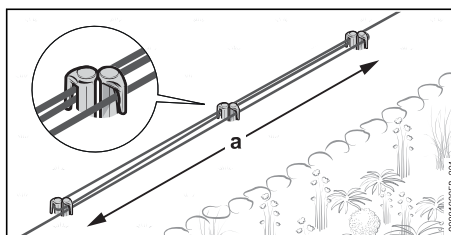
Układanie zapasowego odcinka

Zapasowe odcinki linki ułatwiają korekty ułożenia linki oraz pozwalają na późniejsze zmiany.

Przykłady:

- Grządka została powiększona i musi zostać ponownie oddzielona od koszonej powierzchni.
- Rozrastające się krzewy wymuszają otoczenie ich większym łukiem linki ograniczającej.
- Linka ograniczająca została zbyt krótko przycięta przy stacji dokującej i nie można jej podłączyć.

Można zaplanować i rozmieścić jeden lub kilka zapasowych odcinków linki.

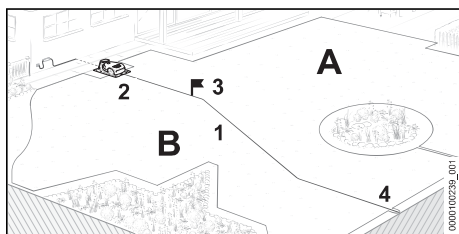


- ▶ Na długości $a = 1 \text{ m}$ poprowadzić linkę równolegle, stosując 2 szpilki mocujące – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

- ▶ Na środku rezerwowego odcinka linki wbić jeszcze dwie szpilki mocujące.


8.2 Planowanie rozmieszczenia linki prowadzącej i przygotowywanie punktu jej łączenia z linką ograniczającą

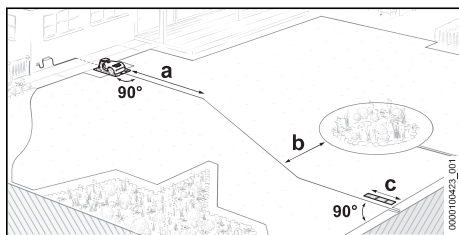
Rozmieszczenie linki prowadzącej/linek prowadzących należy dokładnie zaplanować przez przystąpieniem do instalacji. Już na etapie układania linki ograniczającej należy mieć na uwadze położenie wszystkich linek prowadzących. Należy ułożyć co najmniej jedną, a maksymalnie trzy linki prowadzące.



Linka prowadząca (1) spełnia następujące funkcje:

- znajdowanie drogi powrotu do stacji dokującej (2)
- nakierowywanie na punkt początkowy (3)
- podział koszonej powierzchni na strefy (A i B)

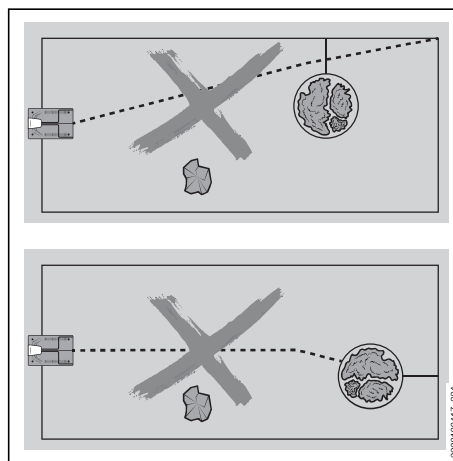
Linka prowadząca (1) jest układana na koszonej powierzchni, począwszy od stacji dokującej (2), a w możliwie najbardziej odległym punkcie podłączana do biegnącej wokół niej linki ograniczającej (4).  10



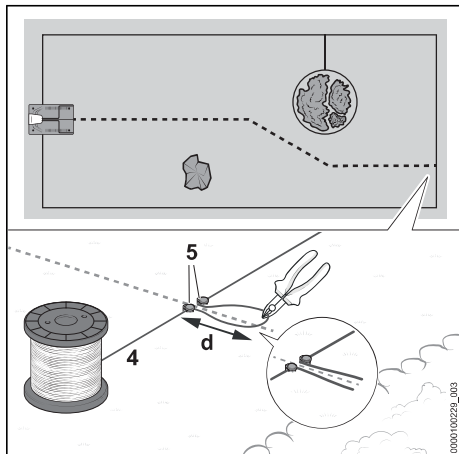
- ▶ Rozmieszczenie linki prowadzącej zaplanować tak, aby były spełnione następujące warunki:

- Linka prowadząca na odcinku $a = 2$ m jest prowadzona prosto ze stacji dokującej w kierunku powierzchni koszenia.
- Minimalny odstęp pomiędzy linką prowadzącą a biegnącą wokół niej linką ograniczającą wynosi $b = 27,5$ cm.

- Linka prowadząca na minimalnym odcinku $c = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®) jest ułożona prosto i pod kątem prostym do linki ograniczającej, do której jest następnie podłączana.



- Linka prowadząca nie może krzyżować się z łącznikiem powierzchni wyłączonych z ruchu.
- Linki prowadzącej nie wolno podłączać do linki ograniczającej w obrębie narożnika.
- Linki prowadzącej nie wolno podłączać do linki ograniczającej powierzchni wyłączonej z ruchu.
- Linka prowadząca nie może krzyżować się z linką ograniczającą.
Wyjątek: w przypadku tworzenia łącznika linka prowadząca musi krzyżować się z linką ograniczającą.
- Linki prowadzącej nie wolno zaginać ani naprężać, nie może też krzyżować się sama ze sobą.



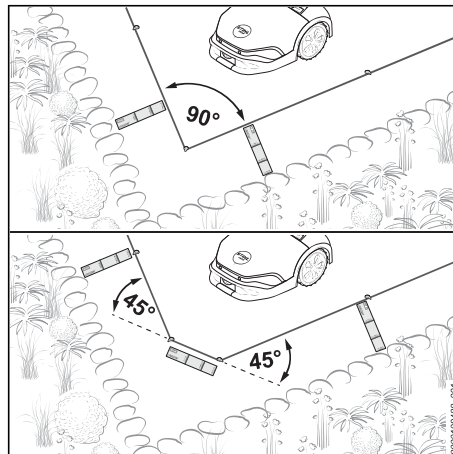
Podczas instalacji okalającej linki ograniczającej (4) należy przygotować punkt łączenia z linką prowadzącą.

- ▶ Linkę ograniczającą (4) przymocować w przewidzianych miejscach za pomocą szpilki mocującej (5).
- ▶ Na linie ograniczającej (4) wykonać pętlę o długości $d = 15\text{ cm}$ i przymocować ją kolejną szpilką (5).
- ▶ Na końcu pętli rozciąć linkę ograniczającą (4), np. szczypcami bocznymi. Na zakończenie instalacji końcówki linki zostaną połączone z linką prowadzącą. 10
- ▶ Kontynuować układanie linki ograniczającej (4) wokół powierzchni koszenia.

8.3 Narożniki

Narożniki o kącie 90°

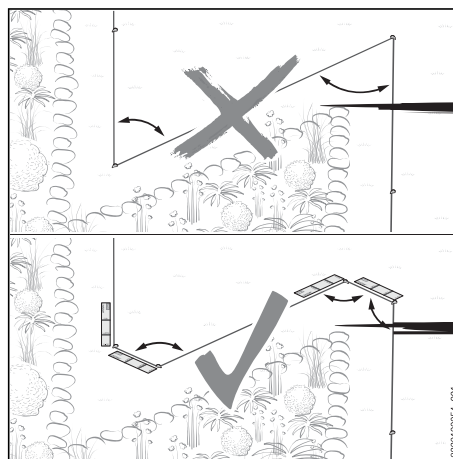
Narożniki o kącie 90° można podzielić na dwa narożniki o kącie 45° . Dzięki temu robot koszący będzie w tym obszarze bardziej płynnie zmieniał kierunek jazdy, nie wykonując dużej liczby gwałtownych, krótkich ruchów.



- ▶ Linkę ograniczającą ułożyć w poprzek narożnika na odcinku co najmniej 37 cm ($1 \times$ długość linijki iMOW®).

Szpiczaste narożniki o kącie $< 90^\circ$

Szpiczaste narożniki o kącie $< 90^\circ$ można podzielić na dwa narożniki. Dzięki temu robot koszący będzie w tym obszarze bardziej płynnie zmieniał kierunek jazdy, nie wykonując dużej liczby gwałtownych, krótkich ruchów.



- ▶ Upewnić się, że w ostro zakończonych narożnikach kąt nie będzie mniejszy niż 90° .

- ▶ Jeśli kąt będzie mniejszy niż 90°: podzielić kąt.
 - ▶ Ułożyć narożnik pod kątem większym niż 90°. Następnie ułożyć linkę ograniczającą na wprost na odcinku co najmniej 37 cm (1x długość linki iMOW®).
 - ▶ W kolejnym kroku ułożyć narożnik pod kątem większym niż 90°. Następnie ułożyć linkę ograniczającą prosto na odcinku co najmniej 37 cm (1x długość linki iMOW®).

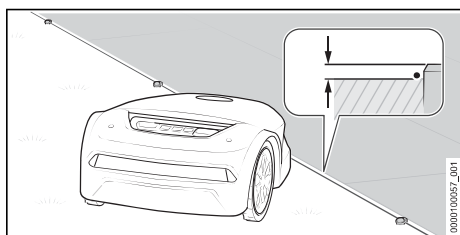
8.4 Powierzchnia nadająca się do jazdy

Robot może wjeżdżać na powierzchnie bezpośrednio graniczące z koszoną powierzchnią, jeśli różnica wysokości pomiędzy nimi nie przekracza 1,5 cm. Takie podłoże musi być utwardzone i wolne od przeszkód.

Przykłady:

- taras
- wybrukowana ścieżka
- obrzeża trawnikowe z kostki lub płyty

Ułożenie linki ograniczającej w niewielkiej odległości od powierzchni nadającej się do jazdy pozwala uniknąć pozostawiania nieskoszonych brzegów.



- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą równoległą do powierzchni nadającej się do jazdy, nie pozostawiając odstępu. Maksymalna różnica wysokości pomiędzy powierzchnią nadającą się do jazdy a koszoną powierzchnią wynosi $a = 1,5$ cm.

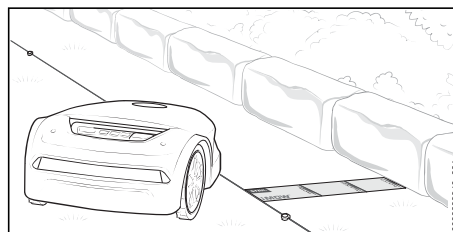
8.5 Powierzchnia nienadająca się do jazdy

Powierzchnia nie nadaje się do jazdy, jeśli znajdujące się blisko ziemi przeszkody wchodzi w głąb koszonej powierzchni, podłoże jest niestabilne lub bardzo nierówne, lub jeśli różnica wysokości pomiędzy koszoną powierzchnią a powierzchnią przylegającą jest większa niż 1,5 cm.

Przykłady:

- murek lub płot

- żywopłot lub krzewy o nisko rosnących gałęziach
- ogród skalny lub ścieżka wysypana żwirem
- duże, wystające korzenie lub nierówny grunt



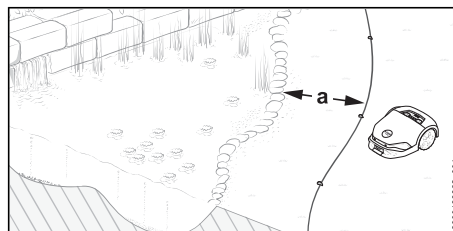
- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą równoległą do powierzchni nienadającej się do jazdy, pozostawiając 37 cm odstępu (1x długość linki iMOW®).
- ▶ Jeśli powierzchnia nienadająca się do jazdy znajduje się w obrębie koszonej powierzchni: odgradzić powierzchnię niepozwalającą na wjazd powierzchnią wyłączoną z ruchu.

8.6 Zbiorniki i ciek wodne

Pomiędzy linką a zbiornikiem/ciekiem wodnym należy zachować zwiększony odstęp, chyba że są one odgradzone od koszonej powierzchni przeszkodą o wysokości min. 10 cm.

Przykłady:

- oczko wodne
- basen
- strumień lub ciek wodny



- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą równoległą do brzegu, zachowując odstęp wynoszący $a = 1$ m.
- ▶ Jeśli zbiornik/ciek wodny znajduje się w obrębie koszonej powierzchni: odgradzić zbiornik/ciek wodny powierzchnią wyłączoną z ruchu.

8.7 Stroma krawędź

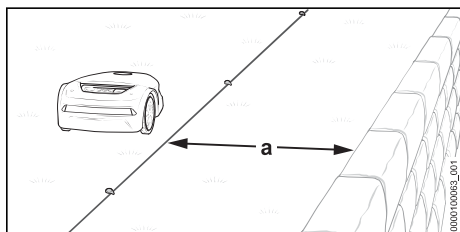
Pomiędzy linką a stromą krawędzią należy zachować zwiększony odstęp, chyba że jest ona odgradzona od koszonej powierzchni przeszkodą o wysokości min. 10 cm.

polSKI

8 Układanie linki ograniczającej

Przykłady:

- schodek
- murek oporowy
- pochyłość wyprofilowana kaskadowo



- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą równoległą do stromej krawędzi, zachowując odstęp wynoszący $a = 1 \text{ m}$.

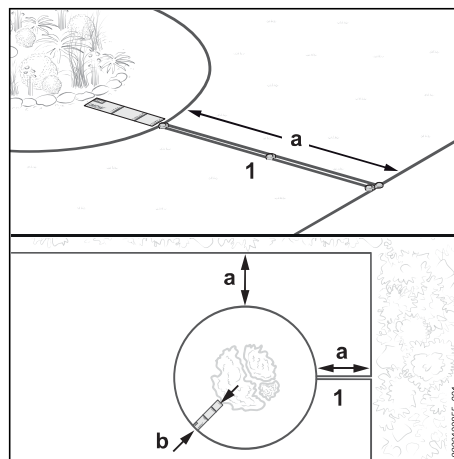
8.8 Powierzchnia wyłączona z ruchu

Te obszary w obrębie koszonej powierzchni, na które robot koszący nie może lub nie powinien wjeżdżać, muszą zostać odgródzone powierzchnią wyłączoną z ruchu.

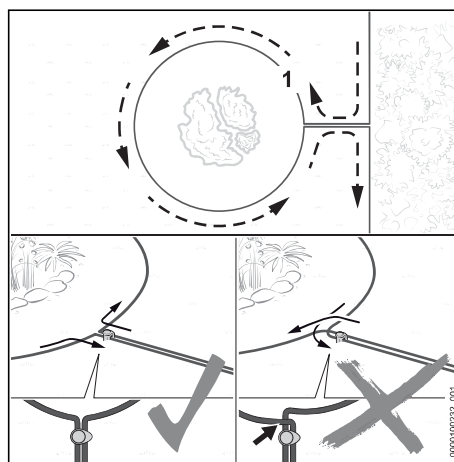
Przykłady:

- grządka, która nie jest ogrodzona stabilnym obrzeżem o wysokości min. 10 cm
- oczko wodne lub basen, które nie są ogrodzone stabilnym obrzeżem o wysokości min. 10 cm
- przeszkody, których robot koszący nie może dotykać
- przeszkody, które nie są dostatecznie stabilne
- przeszkody, których wysokość nie przekracza 10 cm

Aby zapewnić stabilny przebieg koszenia, kształt powierzchni wyłączonych z ruchu powinien być pozbawiony wgłębień.



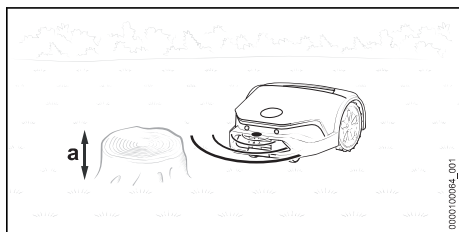
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić od krawędzi w kierunku powierzchni wyłączonej z ruchu. Upewnić się, że powierzchnia wyłączona z ruchu pozwala na zachowanie następujących wymiarów:
 - minimalny odstęp od innych linii ograniczających $a = 55 \text{ cm}$
 - odstęp linki $b = 37 \text{ cm}$ (1x długość linijki iMOW®) (w przypadku zbiorników/cieków wodnych i stromych krawędzi $b = 1 \text{ m}$)
 - minimalna średnica powierzchni wyłączonej z ruchu: 74 cm



- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą (1) wokół odgródanego obszaru.
- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (1) równoległą, z powrotem w kierunku krawędzi – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

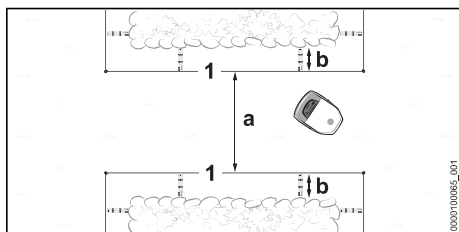
8.9 Przeszkoda stała

Jeśli znajdująca się na koszonej powierzchni przeszkoda stała ma wysokość co najmniej 10 cm, nie trzeba jej odgradzać poprzez tworzenie powierzchni wyłączzonej z ruchu. Taka przeszkoda zostanie wykryta przez czujniki ultradźwiękowe i czujnik wstrząsów.



- ▶ Przeszkody stałe o wysokości co najmniej 10 cm nie trzeba odgradzać.

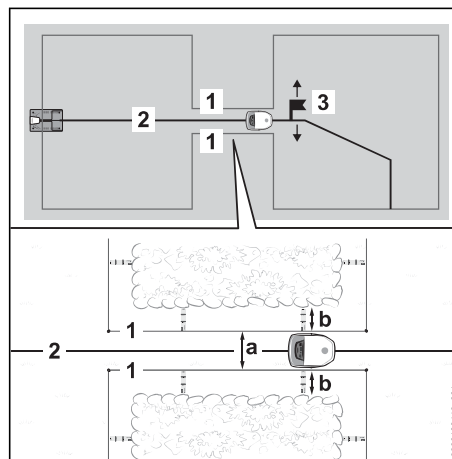
8.10 Zwężenie



Robot koszący wjeżdża we wszystkie zwężenia, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi (1) zachowana jest odpowiednia odległość minimalna (a).

- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą (1) jak na rysunku i upewnić się, że zachowane są następujące wymiary:
 - minimalny odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) w zwężeniu: $a = 2$ m
 - jeśli zwężenie jest ograniczone przeszkodami bocznymi: uwzględnić dodatkowy odstęp wynoszący $b = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®)
- ▶ Jeśli odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) jest mniejszy niż $a = 2$ m: Przez środek zwężenia poprowadzić linkę prowadzącą.

Zwężenie z linką prowadzącą



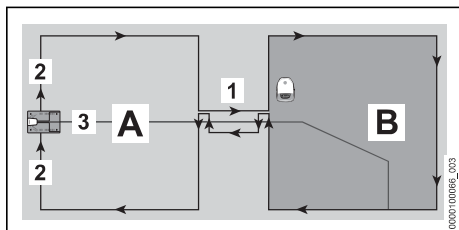
Linka prowadząca (2) przeprowadza robot koszący przez wszystkie zwężenia, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi (1) zachowana jest odpowiednia odległość minimalna (a).

Przed rozpoczęciem eksploatacji za zwężeniem należy wytyczyć punkt początkowy (3) oraz ustawić częstotliwość dojeżdżania do tego miejsca. W przeciwnym wypadku robot koszący nie przejdzie przez zwężenie. Punkty początkowe ustawia się w aplikacji „MY iMOW®”.

- ▶ Ułożyć linkę ograniczającą (1) jak na rysunku i upewnić się, że zachowane są następujące wymiary:
 - minimalny odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) w zwężeniu: $a = 55$ cm
 - jeśli zwężenie jest ograniczone przeszkodami bocznymi: uwzględnić dodatkowy odstęp wynoszący $b = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®)
- ▶ Poprowadzić linkę prowadzącą (2) przez środek zwężenia.
- ▶ Jeśli odstęp boczny $b = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®) nie zostanie zachowany: zainstalować łącznik, aby umożliwić skierowanie robota koszącego na dodatkowe koszone powierzchnie 8.11 lub odgradzić obszar zwężenia od koszonej powierzchni.

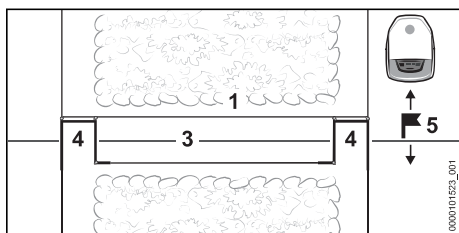
8.11 Łącznik

Opis funkcji urządzenia



Łącznik (1) pozwala na pokonywanie zwężeń lub wytaczanie objazdów. Łącznik dzieli koszoną powierzchnię na główną powierzchnię koszenia (A) i dodatkowy obszar koszenia (B).

Linkę ograniczającą (2) należy układać bez przerw. W ten sposób powstaje przejście między główną powierzchnią koszenia (A) a obszarem koszenia (B).



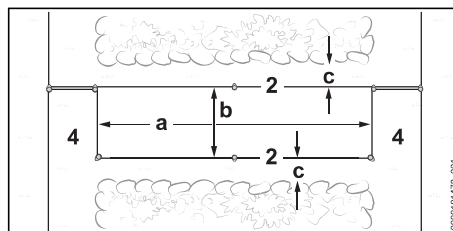
Pętla linki (4) sygnalizują robotowi koszącemu początek lub koniec łącznika.

Przez środek łącznika należy poprowadzić linkę prowadzącą (3).

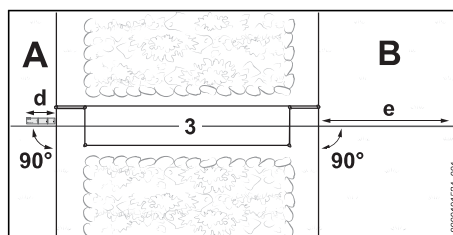
Za łącznikiem należy koniecznie ustawić punkt początkowy (5) w obszarze koszenia (B). W przeciwnym wypadku robot koszący nie przejedzie z głównej powierzchni koszenia (A) przez łącznik do obszaru koszenia (B). Punkty początkowe i częstotliwość dojeżdżania do tych miejsc ustawia się w aplikacji „MY iMOW®”.

Trawa w obrębie łącznika nie jest koszona.

Zalecenia ogólne

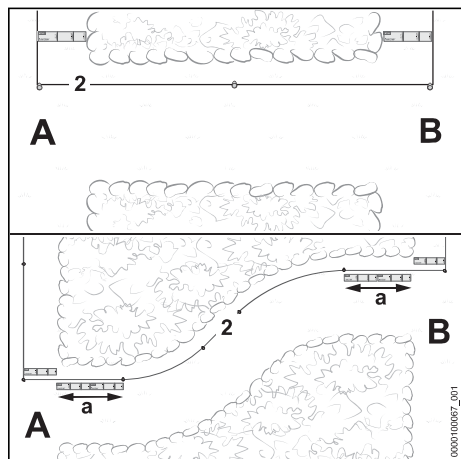


- ▶ Sprawdzić, czy są spełnione następujące warunki:
 - Minimalny odstęp pomiędzy pętkami linki (4) wynosi co najmniej $a = 74\text{cm}$.
 - Odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (2) wynosi co najmniej $b = 55\text{cm}$.
 - Odstęp od przeszkód bocznych wynosi co najmniej $c = 15\text{cm}$.

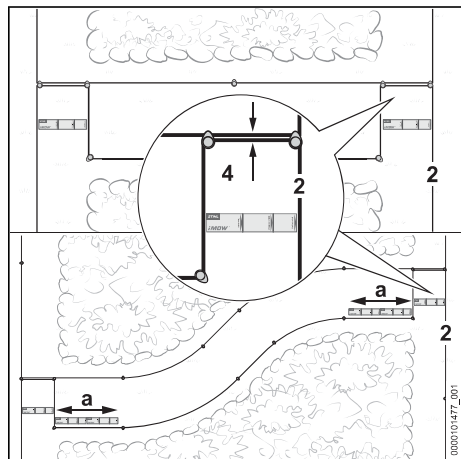


- ▶ Sprawdzić, czy są spełnione następujące warunki:
 - Linka prowadząca (3) przed łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej $d = 37\text{cm}$ ($1 \times$ długość linijki iMOW®) może zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do łącznika.
 - Linka prowadząca (3) za łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej $e = 2\text{m}$ może zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) z łącznika do obszaru koszenia (B).
- ▶ Jeśli nie jest możliwe zachowanie wskazanych odstępów i długości, należy odgrodzić obszar koszenia (B) od głównej powierzchni koszenia (A) i zainstalować powierzchnię dodatkową.

Przedłużanie łącznika

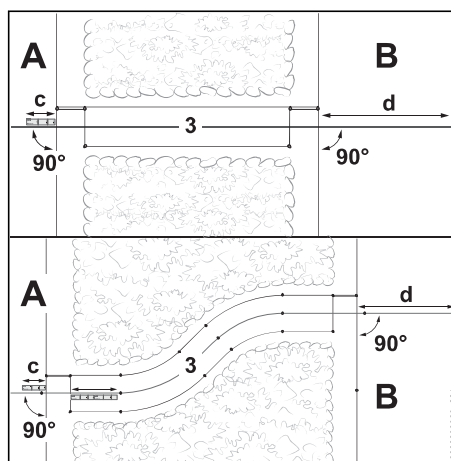


- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (2) w przedstawiony sposób z głównej powierzchni koszenia (A) do obszaru koszenia (B).
- ▶ Jeśli łącznik ma być ułożony po łuku: linkę ograniczającą (2) na długości $a = 74$ cm (długość: 2x linijka iMOW®) na początku i końcu łącznika ułożyć prosto i pod kątem prostym (90°) do powierzchni koszenia.
- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (2) zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara wokół obszaru koszenia (B) i z powrotem do łącznika.



- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (2) na długości 37 cm (długość: 1x linijka iMOW®) równoległe – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

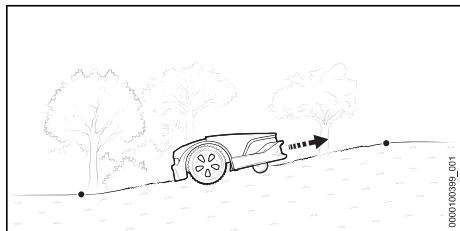
- ▶ Następnie poprowadzić linkę ograniczającą (2) równoległe w kierunku głównej powierzchni koszenia (A) na odległość co najmniej 55 cm.
- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (2) na długości 37 cm (długość: 1x linijka iMOW®) równoległe do głównej powierzchni koszenia (A) – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- ▶ Jeśli łącznik ma być ułożony po łuku: linkę ograniczającą (2) na długości $a = 74$ cm (długość: 2x linijka iMOW®) na początku i końcu łącznika ułożyć prosto i pod kątem prostym (90°) do powierzchni koszenia.
- ▶ Ukończyć prowadzenie linki na głównej powierzchni koszenia (A).



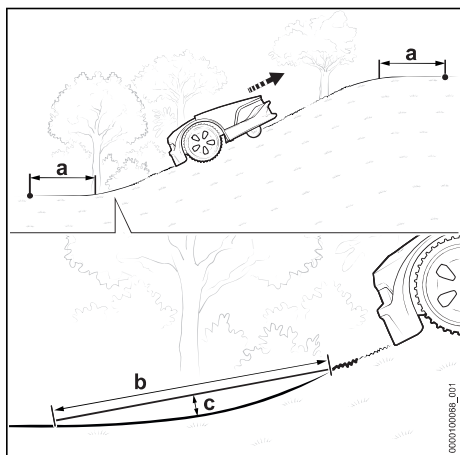
- ▶ Linka prowadząca (3) na głównej powierzchni koszenia (A) powinna na odcinku wynoszącym co najmniej $c = 37$ cm (1x długość linijki iMOW®) zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do łącznika.
- ▶ Ułożyć linkę prowadzącą pośrodku łącznika.
- ▶ Poprowadzić linkę prowadzącą (3) za łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej $d = 2$ m prosto i pod kątem prostym (90°) do obszaru koszenia (B).

8.12 Wzniesienia/pochyłości

Robot koszący może wjeżdżać na wzniesienia o stopniu nachylenia sięgającym 45%. Za sprawą zestawu modernizacyjnego 10 kółka trakcyjne iMOW® mogą pokonywać i kosić nachylenia sięgające nawet 55%. Zestaw modernizacyjny 10 jest dostępny jako osprzęt dodatkowy.



- ▶ Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się wzniesienie/pochyłość o nachyleniu nieprzekraczającym 27%: linkę ograniczającą ułożyć jak zwykle.

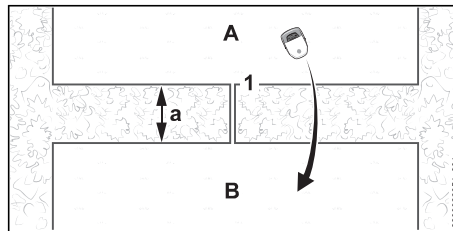


- ▶ Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się wzniesienie/pochyłość o nachyleniu przekraczającym 27%: przed i za wzniesieniem/pochyłością ułożyć linkę ograniczającą z zachowaniem odstępu (a) wynoszącego co najmniej 1,20 m.
- ▶ Aby robot koszący mógł wjechać na teren pomiędzy równą powierzchnią a wzniesieniem/pochyłością, ten fragment terenu musi być wyprofilowany tak, żeby odległość pomiędzy tak wytyczonym odcinkiem $b = 1$ m a gruntem nie przekraczała $c = 10$ cm.

8.13 Powierzchnia pomocnicza

Robot koszący nie może samoczynnie wjechać na powierzchnię pomocniczą. Robot koszący musi zostać umieszczony na powierzchni pomocniczej przez użytkownika.

Przez powierzchnię pomocniczą nie może przebiegać linka prowadząca.



- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z głównej koszonej powierzchni (A) do powierzchni pomocniczej (B).
- ▶ Minimalny odstęp od linii ograniczających $a = 74$ cm.
- ▶ Upewnić się, że długość linki ograniczającej (1) nie przekracza 850 m.
- ▶ Poprowadzić linkę ograniczającą (1) równoległą, z powrotem w kierunku koszonej powierzchni (A) – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

8.14 Niewielka koszona powierzchnia

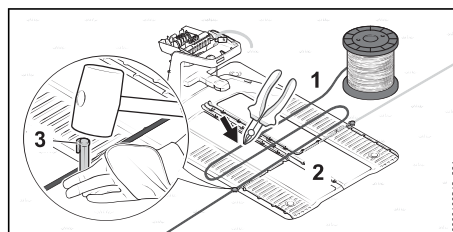
W przypadku niewielkiej koszonej powierzchni, dla której długość użytej linki ograniczającej nie przekracza 20 m, należy zastosować moduł do niewielkich powierzchni – STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizuje sygnał linki i jest integrowany z linką ograniczającą za pomocą łączników linki.

9 Kończenie układania linki ograniczającej

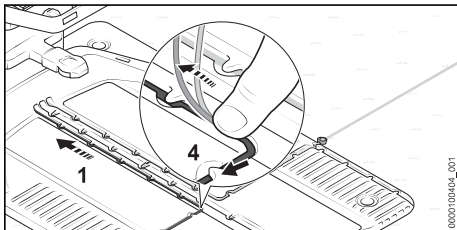
9.1 Kończenie układania linki ograniczającej

Stacja dokująca na brzegu koszonej powierzchni, stacja dokująca na brzegu trawnika

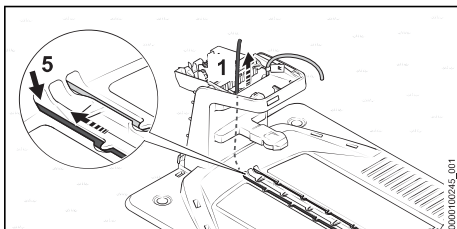


- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).

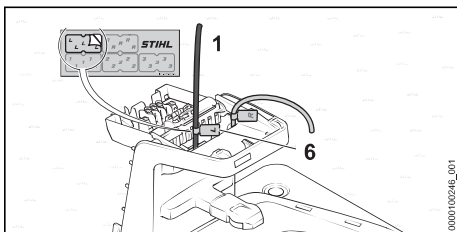
- ▶ Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (2), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.



- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanalikach kablowych i była przytrzymywana haczykami (4).

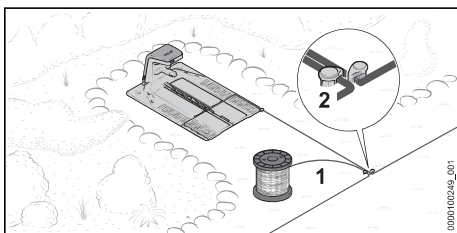


- ▶ Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (5) i pociągnąć linkę dalej. Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

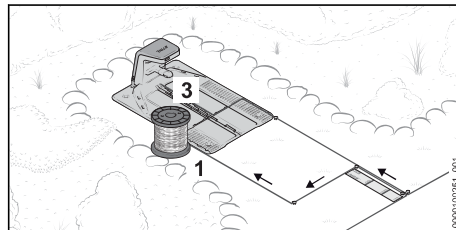


- ▶ Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (6), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

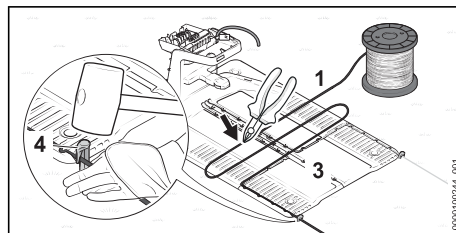
Stacja dokująca poza koszoną powierzchnią



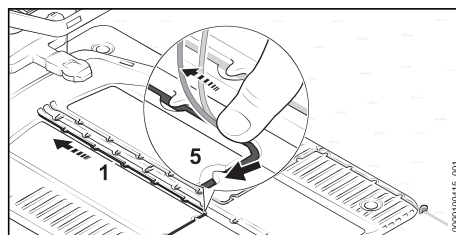
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić tuż przy już ułożonej linie ograniczającej i przymocować za pomocą szpilki (2).



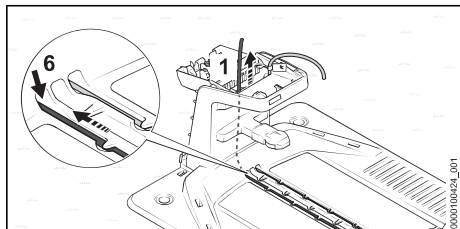
- ▶ Linkę ograniczającą (1) na odcinku 37 cm (1x długość linki iMOW®) poprowadzić blisko drugiej linki prowadzącej i równoległe do niej z powrotem do stacji dokującej, tak aby obie linki się ze sobą nie krzyżowały.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z powrotem do krawędzi, a następnie dalej – do płyty dolnej (3).



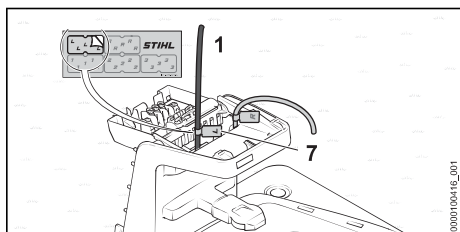
- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).
- ▶ Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (3), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.



- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanalikach kablowych i była przytrzymywana haczykami (5).



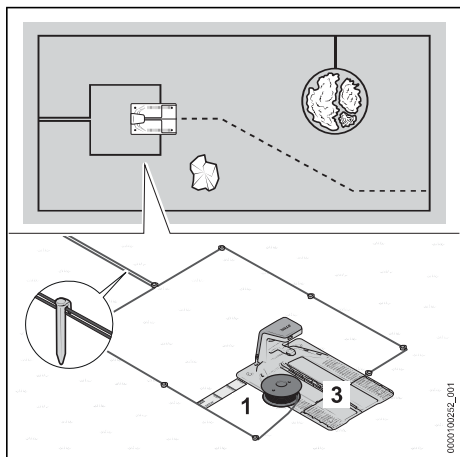
- ▶ Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (6) i pociągnąć linkę dalej. Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



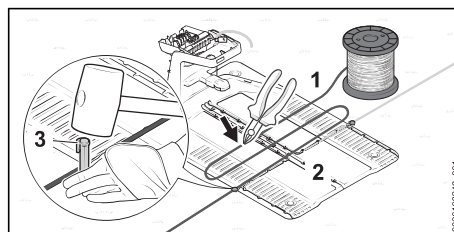
- ▶ Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (7), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

Przed rozpoczęciem eksploatacji konieczne jest wytyczenie punktu początkowego na koszonej powierzchni. W przeciwnym wypadku robot koszący nie znajdzie drogi do koszonej powierzchni. Punkty początkowe i częstotliwość dojeżdżania do tych miejsc ustawia się w aplikacji „MY iMOW®“.

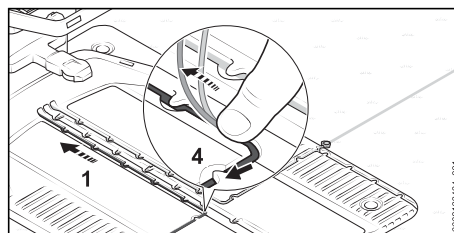
Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni



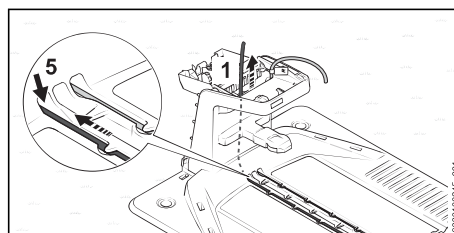
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić tuż przy już ułożonej linie ograniczającej.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić blisko drugiej linki prowadzącej i równoległe do niej z powrotem do stacji dokującej, tak aby obie linki się ze sobą nie krzyżowały.
- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić wokół przedniej części płyty dolnej (3) w odstępie 37 cm (1x długość linijki iMOW®).



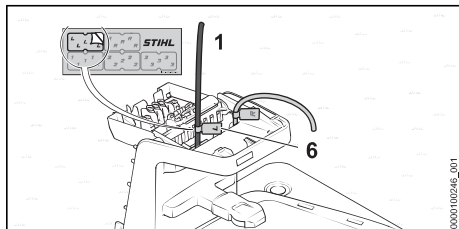
- ▶ Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).
- ▶ Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (2), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.



- ▶ Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (4).



- ▶ Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (5) i pociągnąć linkę dalej. Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



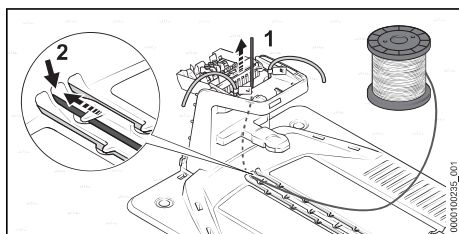
- ▶ Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (6), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

10 Układanie linki prowadzącej

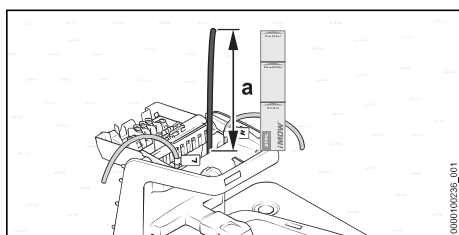
10.1 Układanie linki prowadzącej

Już na etapie układania linki ograniczającej należy mieć na uwadze położenie wszystkich linek prowadzących.

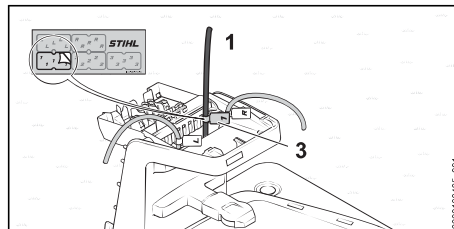
- ▶ Przestrzegać ogólnych wytycznych dotyczących układania linki prowadzącej 8.2.



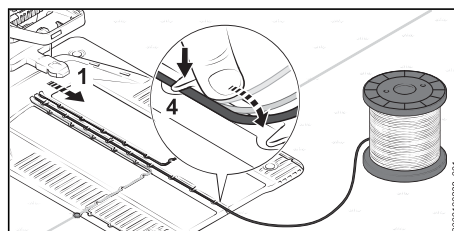
- ▶ Włożyć początek linki prowadzącej (1) do środkowego przepustu (2) i pociągnąć linkę dalej. Linkę prowadzącą (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



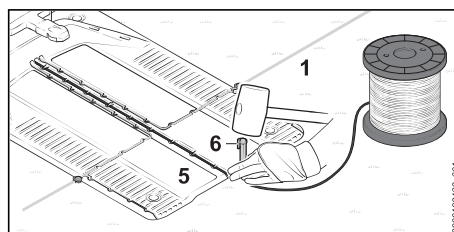
- ▶ Wystający na górze stacji odcinek linki prowadzącej (1) powinien wynosić $a = 37 \text{ cm}$ (1x długość linijki iMOW®).



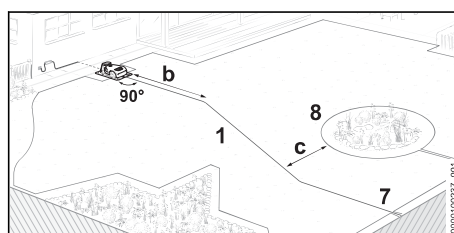
- ▶ Linkę prowadzącą (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (3), umieszczając go jak najbliżej obudowy. Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.



- ▶ Linkę prowadzącą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (4).



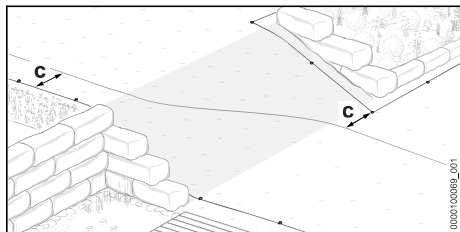
- ▶ Linkę prowadzącą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (5) za pomocą szpilki mocującej (6).



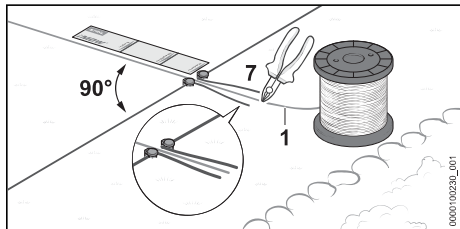
- ▶ Linkę prowadzącą (1) na odcinku $b = 2 \text{ m}$ poprowadzić ze stacji dokującej pod kątem prostym (90°), w kierunku koszonej powierzchni.

polSKI

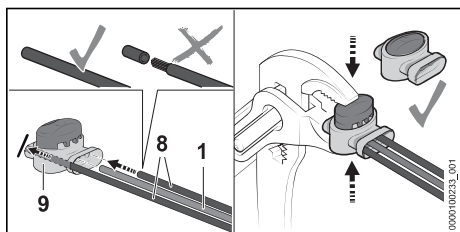
- ▶ Ułożyć linkę prowadzącą (1) w kierunku pętli z linki (7) znajdującej się przy krawędzi koszonej powierzchni. Odstęp od otaczającej linki ograniczającej (8) musi wynosić co najmniej $c = 27,5$ cm.



- ▶ Na pochyłościach układać linkę prowadzącą po skosie. Odstęp od linki ograniczającej musi wynosić co najmniej $c = 27,5$ cm.

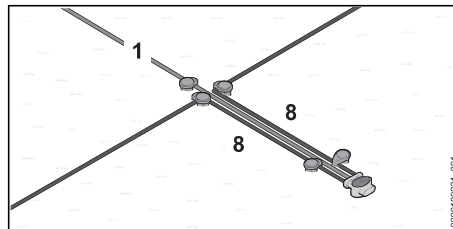


- ▶ Linka prowadząca (1) powinna na odcinku wynoszącym co najmniej 37 cm (1x długość linki iMOW®) zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do pętli (7).
- ▶ Poprowadzić linkę prowadzącą (1) przez środek wytoczony pętli (7).
- ▶ Na końcu pętli (7) przeciąć linkę prowadzącą (1) szczypcami bocznymi, a następnie przyciąć wszystkie końcówki linek na tę samą długość.



- ▶ Końcówki linek ograniczających (8) i linki prowadzącej (1) wsunąć do oporu w łącznik linki (9). Nie wolno usuwać izolacji z końcówek linki.
- ▶ Łącznik linki (1) ścisnąć szczypcami do oporu.

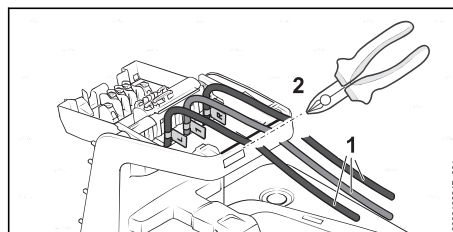
11 Podłączenie stacji dokującej do prądu



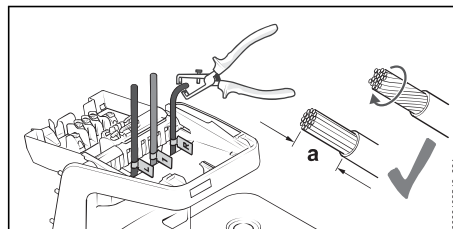
- ▶ Linki ograniczające (8) i linkę prowadzącą (1) poprowadzić równoległe do siebie – linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- ▶ Przymocować linki dodatkowymi szpilkami.

11 Podłączenie stacji dokującej do prądu

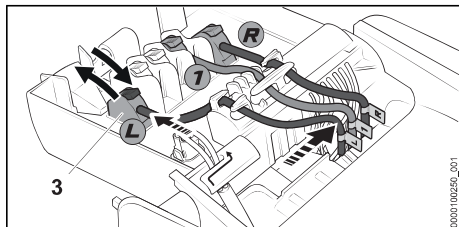
11.1 Podłączenie linki ograniczającej i linki prowadzącej



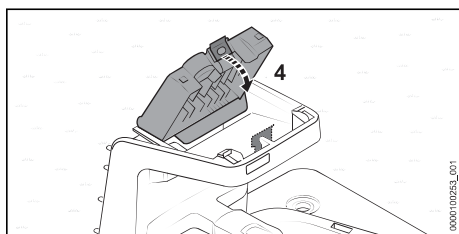
- ▶ Końce linek (1) lekko naprężyć i skrócić szczypcami bocznymi równo z krawędzią (2).



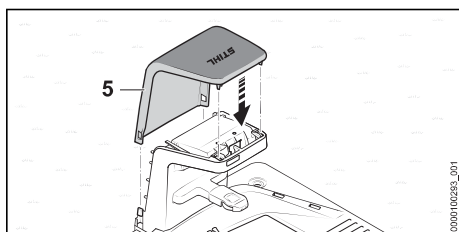
- ▶ Z końcówek linek usunąć izolację na odcinku $a = 10$ mm.
- ▶ Druty splotki skrócić ze sobą, tak aby nie odstawały od linki.



- ▶ Przyprządkować opisane końcówki linek do odpowiednich zacisków.
- ▶ Odchylić dźwignię danego zacisku (3) do tyłu.
- ▶ Wprowadzić pozbawiony izolacji koniec linki do właściwego zacisku (3), a następnie ponownie opuścić dźwignię.
- ▶ Umieścić linki ograniczające i linkę prowadzącą w uchwytach, jak pokazano na rysunku, i przymocować z prawej strony.

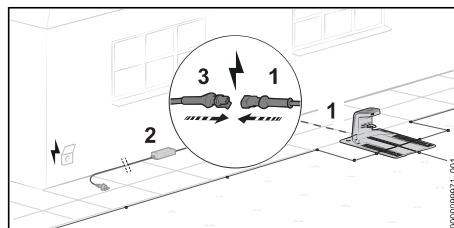


- ▶ Zamknąć kłapkę (4). Kłapka (4) zablokuje się słyszalnie i wyczuwalnie.

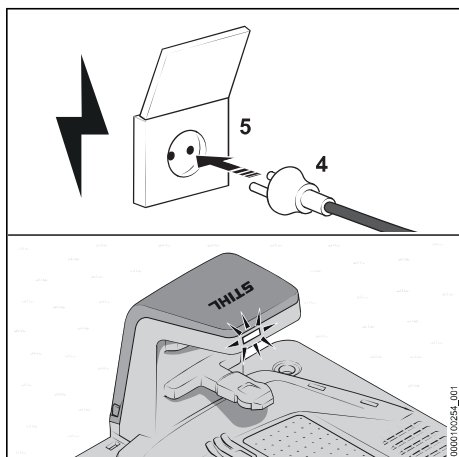


- ▶ Nałożyć pokrywę (5). Pokrywa (5) zablokuje się ze słyszalnym kliknięciem.

11.2 Układanie kabla ładowania i podłączanie zasilacza



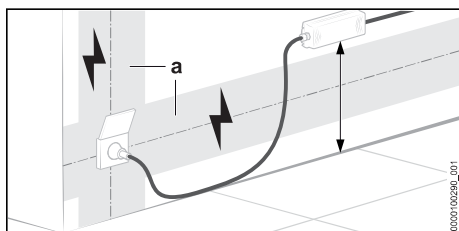
- ▶ Poprowadzić kabel ładowania (1) do miejsca, w którym znajduje się zasilacz (2).
- ▶ Lokalizację zasilacza (2) wybrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
 - Zasilacz (2) i kabel zasilający znajdują się poza koszoną powierzchnią.
 - W zasięgu zasilacza (2) znajduje się odpowiednie gniazdko.
 - Zasilacz (2) leży na równym podłożu, które nie jest na stałe mokre.
 - Zasilacz (2) jest zamocowany nad podłożem, jeśli jest narażony na długotrwałą wilgoć.
 - O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ▶ Ułożyć kabel ładowania w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
 - Kabel ładowania (1) znajduje się poza koszoną powierzchnią.
 - Kabel ładowania (1) nie stwarza ryzyka potknięcia.
 - Kabel ładowania (1) nie jest naprężony ani zaplątany.
 - Kabel ładowania (1) jest całkowicie rozwinięty i nie leży pod stacją dokującą.
 - Kabel ładowania (1) nie leży na stałe mokrym podłożu.
- ▶ Połączyć kabel ładowania (1) z wtykiem (3) zasilacza (2).



- ▶ Podłączyć zasilacz (4) do prawidłowo zainstalowanego gniazdka elektrycznego (5). Dioda stacji dokującej świeci na zielono.

11.3 Montaż zasilacza na ścianie

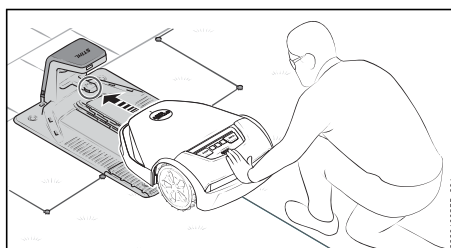
Zasilacz można zamontować na ścianie.



- ▶ Zamontować zasilacz w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
 - Użycie odpowiednich materiałów mocujących.
 - Zasilacz jest wypoziomowany. Zachowane są następujące odległości:
 - Zasilacz znajduje się poza strefą (a) ewentualnie przebiegającej w jego pobliżu instalacji elektrycznej.
 - W zasięgu zasilacza znajduje się odpowiednie gniazdko.
 - O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia stacji należy zabezpieczyć przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.

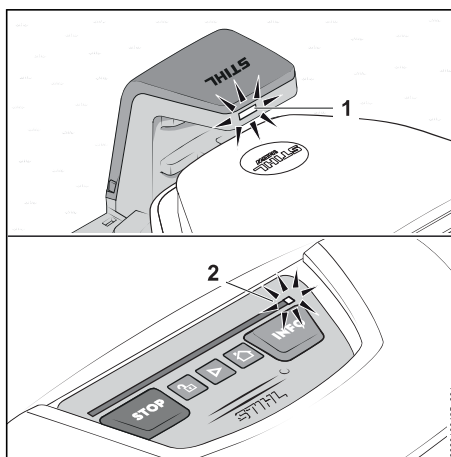
12 Ładowanie robota koszącego

12.1 Ładowanie robota koszącego



- ▶ Maksymalnie wsunąć robota koszącego do stacji dokującej. Robot koszący przeprowadzi start systemu i rozpocznie się jego ładowanie.

Czas ładowania zależy od różnych czynników, np. od temperatury akumulatora i temperatury otoczenia. Dla uzyskania optymalnej sprawności nie przekraczać zalecanych zakresów temperatury, 23.7.



Dioda (1) stacji dokującej świeci na biało. Dioda (2) na pasku LED robota koszącego świeci na biało.

Po pierwszym naładowaniu robot koszący będzie ładować się automatycznie bezpośrednio po powrocie do stacji dokującej po zakończeniu koszenia.

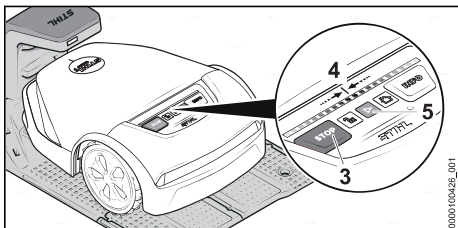
Energooszczędne ładowanie

Aby do naładowania akumulatora zużyć jak najmniej energii, można na czas ładowania wyłą-

13 Nawiązywanie połączenia Bluetooth®

polski

czyć wszystkie aktualnie zbędne funkcje dodatkowe robota koszącego i stacji dokującej.



- ▶ Jeśli w aplikacji „MY iMOW®” włączona jest funkcja „Ochrona przed kradzieżą”, należy ją wyłączyć.

Kolejno wciskać następującą kombinację przycisków:

- ▶ Nacisnąć „STOP” (3).
Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- ▶ Wcisnąć przycisk „STOP” (3) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (4) zaświeci się na czerwono.
- ▶ Nacisnąć „STOP” (3).
Pasek LED (4) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana.
- ▶ Wcisnąć przycisk „STOP” (3) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (4) zaświeci się na czerwono, a następnie dwa razy zamigie na czerwono.
Tryb energooszczędnego ładowania jest aktywny. Akumulator zostanie w pełni naładowany. Wszystkie funkcje dodatkowe są wyłączone.

Po zakończeniu procesu ładowania należy aktywować robot koszący, aby znów znalazł się w stanie gotowości do pracy:

- ▶ Nacisnąć przycisk „START” (5).
Robot koszący jest gotowy do pracy.

13 Nawiązywanie połączenia Bluetooth®

13.1 Konfiguracja interfejsu Bluetooth®

Robot koszący regularnie nadaje sygnał Bluetooth®, pozwalający mu na połączenie się z mobilnym urządzeniem końcowym. Interfejs nie jest fabrycznie zabezpieczony hasłem.

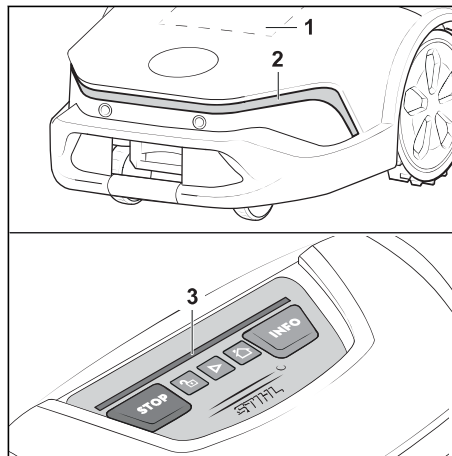
- ▶ Pobrać aplikację „MY iMOW®” z odpowiedniego sklepu z aplikacjami i utworzyć konto.
- ▶ Dodać robot koszący do konta.

- ▶ Wykonując wyświetlane na ekranie instrukcje, zabezpieczyć interfejs Bluetooth® hasłem. Po ustawieniu hasła mobilne urządzenie końcowe posiada autoryzację do sterowania robotem koszącym i przeprowadzania jego konfiguracji.

Kolejne mobilne urządzenie końcowe może uzyskać autoryzację dopiero po podaniu ustawionego hasła. Dzięki temu robot koszący jest zabezpieczony przed dostępem niepowołanych osób.

14 Sygnalizacja świetlna na robocie koszącym i stacji dokującej

14.1 Paski LED robota koszącego



Wyświetlacz matrycowy (1) i paski LED (2 i 3) wskazują aktualny status robota koszącego oraz informują o usterkach.

Wyświetlacz matrycowy (1) i przedni pasek LED (2) są aktywne tylko podczas zmiany statusu i świecą przez 20 sekund.

Świecenie na biało:

- Brak aktywnego procesu koszenia.

Świecenie na zielono:

- Proces koszenia jest aktywny.
- Tylny pasek LED (3) wskazuje postęp procesu koszenia.

Świecenie na czerwono:

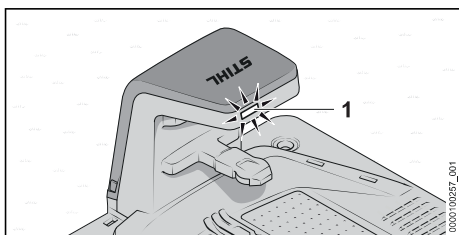
- Blokada urządzenia jest włączona.
- Komunikat o usterce.

Świecenie na niebiesko – tylny pasek LED (3):

- robot koszący przechodzi aktualizację systemu lub wykonuje restart systemu.

Jeśli za pomocą aplikacji „MY iMOW[®]” zostanie aktywowana „animacja otoczenia”, przedni pasek LED (2) świeci na biało w sposób ciągły, gdy robot koszący się porusza. W przypadku zmiany statusu „animacja otoczenia” zanika na 20 sekund.

14.2 Dioda stacji dokującej świeci



Dioda (1) informuje o stanie stacji dokującej oraz usterkach.

Dioda (1) świeci w kolorze białym:

- Stacja dokująca jest gotowa do pracy.
- Robot koszący znajduje się w stacji dokującej; brak aktywnego procesu koszenia.
- Robot koszący jest ładowany; brak aktywnego procesu koszenia.

Dioda (1) świeci na zielono:

- Robot koszący jest ładowany w trakcie procesu koszenia.

Dioda (1) świeci na czerwono:

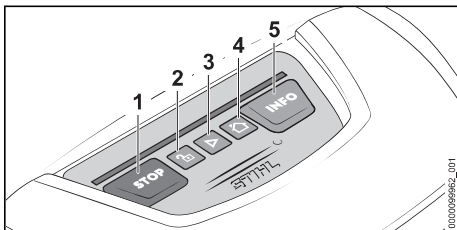
- Występuje usterka.

Dioda (1) świeci na niebiesko:

- Nawiązywanie komunikacji z robotem koszącym.

15 Obsługa i ustawianie robota koszącego

15.1 Panel obsługi



Przyciski (od 1 do 5) pozwalają na obsługę podstawowych funkcji robota koszącego. Dostęp do pełnego zakresu funkcji jest możliwy w aplikacji „MY iMOW[®]”.

Rozpoczynanie koszenia

- ▶ Nacisnąć przycisk „START” (3).
- Robot koszący rozpoczyna koszenie, a po jego zakończeniu automatycznie powraca do stacji dokującej.

Przerywanie koszenia i blokowanie robota koszącego

- ▶ Nacisnąć „STOP” (1).
- Następuje zatrzymanie robota koszącego i zespołu koszącego. Robot koszący jest blokowany.

Kierowanie robota koszącego do stacji dokującej

- ▶ Nacisnąć przycisk „DOM” (4).
- Robot koszący powraca do stacji dokującej.

Odblokowywanie robota koszącego

- ▶ Nacisnąć przycisk „KŁÓDKA” (2).
- ▶ Nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków.

Uzyskiwanie informacji

- ▶ Nacisnąć przycisk „INFO” (5).
- Robot koszący akustycznie przekazuje informacje o aktualnym stanie.

15.2 Aplikacja „MY iMOW[®]”

Aplikacja „MY iMOW[®]” jest niezbędna do wygodnego użytkowania robota koszącego.

„MY iMOW[®]” umożliwia obsługę i zarządzanie ustawieniami robota koszącego. Za pośrednictwem sieci bezprzewodowej (WLAN) i połączenia sieci komórkowej lub systemu Bluetooth[®] można połączyć robota koszącego z mobilnym urządzeniem końcowym. Obsługa i zarządzanie ustawieniami robota koszącego z poziomu komputera osobistego są możliwe w aplikacji internetowej „MY iMOW[®]”.

Funkcje główne:

- Rozpoczynanie i przerywanie koszenia
- Plan koszenia
 - Ustawianie pór koszenia (za pośrednictwem asystenta lub ręcznie)
 - Wyznaczanie punktów początkowych (opcjonalnie)
 - Wybór stref (opcjonalnie)
- Regulacja wysokości koszenia
- Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć bezprzewodową (WLAN)
- Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć komórkową.
- Pomoc w rozwiązywaniu problemów

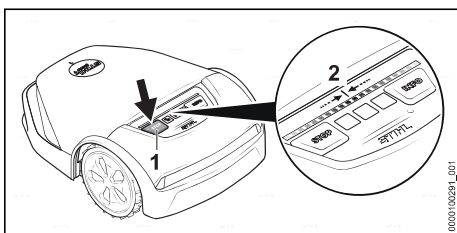
16 Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia

16.1 Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia



! OSTRZEŻENIE

- Jeśli robot koszący nie zostanie wyłączony w sposób opisany w tej instrukcji obsługi i unieruchomiony poprzez aktywację blokady urządzenia, może dojść do jego przypadkowego włączenia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Na czas transportu, przechowywania, czyszczenia, prac konserwacyjnych i naprawczych oraz w przypadku innego niż zwykle/nietypowego sposobu reagowania robot koszący powinien zostać zatrzymany, a blokada urządzenia aktywowana.



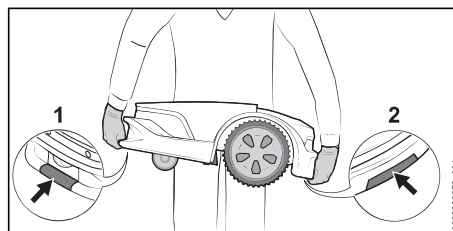
- ▶ Nacisnąć „STOP” (1). Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- ▶ Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono.
- ▶ Nacisnąć „STOP” (1). Pasek LED (2) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana. Robot koszący można transportować, przechowywać, czyścić oraz konserwować.

17 Transport

17.1 Transport robota koszącego

- ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.

Przenoszenie robota koszącego



- ▶ Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- ▶ Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt i przenieść.

Transport robota koszącego w samochodzie

- ▶ Odpowiednio zabezpieczyć robot koszący, aby nie mógł się przewrócić ani przemieścić.

17.2 Transport akumulatora

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

- ▶ Sprawdzić bezpieczny stan akumulatora.
- ▶ Zapakować akumulator tak, aby nie przesunął się w opakowaniu.
- ▶ Zabezpieczyć opakowanie, aby nie mogło się poruszyć.

Akumulator podlega przepisom dot. transportu towarów niebezpiecznych. Akumulator został sklasyfikowany jako UN 3480 (akumulatory litowo-jonowe) i przeszedł badania zgodnie z podręcznikiem ONZ „Badania i kryteria” część III, rozdział 38.3.

Przepisy dotyczące transportu można znaleźć na stronie www.stihl.com/safety-data-sheets.

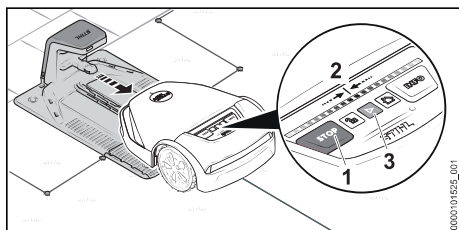
18 Przechowywanie

18.1 Przygotowywanie robota koszącego do dłuższego przestoju

Firma STIHL zaleca, aby w przypadku dłuższych przerw w eksploatacji, np. podczas zimy, przełączyć robot koszący w tryb „Hibernacja”. Tryb „Hibernacja” dezaktywuje wszystkie zbędne funkcje dodatkowe robota koszącego, ograniczając pobór energii z akumulatora.

- ▶ Jeśli w aplikacji „MY iMOW®” włączona jest funkcja „Ochrona przed kradzieżą”, należy ją wyłączyć.

- ▶ Jeśli poziom naładowania robota koszącego wynosi poniżej 50%: naładować robota koszącego, aż poziom naładowania wyniesie powyżej 50%.



- ▶ Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.

Kolejno wcisnąć następującą kombinację przycisków:

- ▶ Nacisnąć „STOP” (1).
Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- ▶ Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono.
- ▶ Nacisnąć „STOP” (1).
Pasek LED (2) mignie dwa razy. Błokada robota koszącego jest aktywowana.
- ▶ Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono, a następnie dwa razy zamiga na czerwono. Tryb „Hibernacja” jest włączony. Wszystkie funkcje dodatkowe są wyłączone.

Po zakończeniu okresu przerwy zimowej należy aktywować robot koszący, aby znów znalazł się w stanie gotowości do pracy:

- ▶ Ustawić robot koszący na koszonej powierzchni.
- ▶ Nacisnąć przycisk „START” (3).
Tryb „Hibernacja” jest wyłączony i robot koszący jest ponownie gotowy do pracy.

18.2 Przechowywanie robota

- ▶ Przechowywać robota w poniższy sposób:
 - Przechowywać robota koszącego w miejscu niedostępnym dla dzieci.
 - Robot koszący powinien być czysty i suchy.
 - Przechowywać robota koszącego w zamkniętym pomieszczeniu.
 - Akumulator robota koszącego musi być naładowany.
 - Temperatura w miejscu przechowywania robota koszącego nie może przekraczać podanego zakresu, 23.6.
 - Robot koszący musi być zabezpieczony przed przewróceniem.

- Robot koszący musi być zabezpieczony przed stoczeniem.
- Robot koszący stoi poziomo, na kołach.
- Na robocie koszącym nie są ustawione żadne inne przedmioty.

Robot koszący można przechowywać także w uchwycie ściennym. Uchwyt ścienny jest dostępny jako akcesorium.

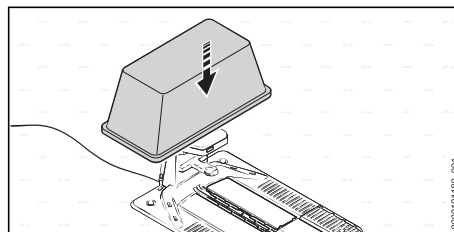
WSKAZÓWKA

- Jeśli robot koszący nie jest przechowywany zgodnie z opisem w niniejszej instrukcji obsługi, może dojść do jego całkowitego rozładowania i przez to nieodwracalnego uszkodzenia.
 - ▶ Przed rozpoczęciem przechowywania robota koszącego naładować akumulator.

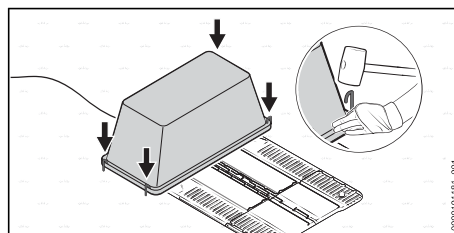
18.3 Przechowywanie stacji dokującej kabla ładowania i zasilacza

W przypadku dłuższych przerw w eksploatacji, np. podczas zimy, można pozostawić stację dokującą, kabel ładowania oraz zasilacz na powierzchni koszenia.

- ▶ Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ▶ Zabezpieczyć wtyczkę zasilania przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ▶ Wyczyścić wszystkie komponenty.



- ▶ Zakryć stację dokującą np. wiadrem lub pojemnikiem na zaprawę.



- ▶ Przymocować wiadro lub pojemnik kotwami do podłoża.

Demontaż stacji dokującej, kabla ładowania i zasilacza

Stację dokującą, kabel ładowania i zasilacz można także zdemontować na czas przechowywania na dostępnym jako osprzęt dodatkowy uchwycie ściennym lub w sytuacji, gdy przykrycie nie jest możliwe.

- ▶ Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ▶ Wyczyścić wszystkie komponenty.
- ▶ Odłączyć kabel ładowania od stacji dokującej oraz zasilacza i zwinąć.
- ▶ Zdemonstrować zasilacz i zwinąć kabel zasilający.
- ▶ Odłączyć linkę ograniczającą i prowadzącą do stacji dokującej.
- ▶ W celu ochrony przed korozją nasmarować końce linek smarem i zabezpieczyć przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ▶ Zdemonstrować stację dokującą.

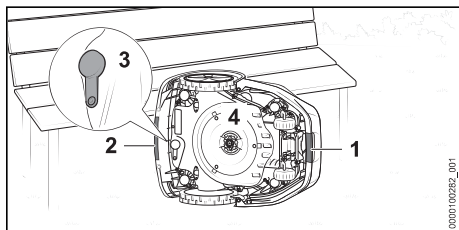
19 Czyszczenie

19.1 Czyszczenie robota koszącego

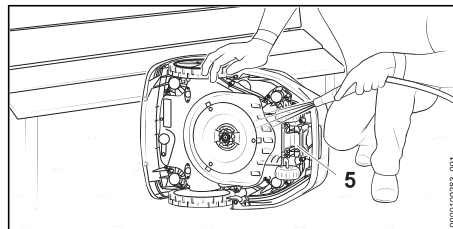


OSTRZEŻENIE

- Krawędzie tnące ostrzy są ostre. Użytkownik może się skaleczyć.
 - ▶ Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.



- ▶ Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt.
- ▶ Ustawić robot koszący na boku i zabezpieczyć przed przewróceniem.
- ▶ Skontrolować zaślepkę (3) gniazda diagnostycznego pod kątem uszkodzeń i poprawnego osadzenia.
- ▶ Jeśli tarcza tnąca (4) jest silnie zabrudzona: zdemontować tarczę tnącą (4).



- ▶ Usunąć zabrudzenia drewnianym prętem lub miękką szczotką. W razie potrzeby użyć środka czyszczącego o neutralnym pH. STIHL zaleca środek STIHL Multiclean.
- ▶ Luźne zabrudzenia splukać delikatnym strumieniem wody.
- ▶ Wyczyścić spód robota koszącego wilgotną szmatką.
- ▶ Wyczyścić styki ładowania (5) wilgotną szmatką.
- ▶ Wyczyścić pokrywę i panel obsługi wilgotną szmatką.

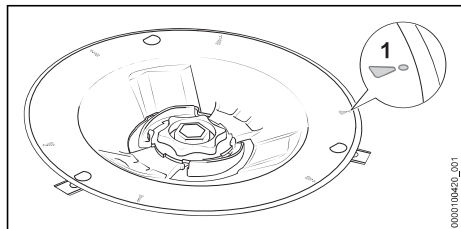
19.2 Czyszczenie stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania i złączy wtykowych

- ▶ Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ▶ Wyczyścić stację dokującą, zasilacz i kabel ładowania za pomocą wilgotnej szmatki.
 - ▶ Jeśli zachodzi taka konieczność: mocno przyklepione zabrudzenia usunąć miękką szczotką.
- ▶ Złącza wtykowe wyczyścić suchą, niepozostawiającą włókien szmatką.
 - ▶ Jeśli zachodzi taka konieczność: mocno przyklepione zabrudzenia usunąć pędzlem.

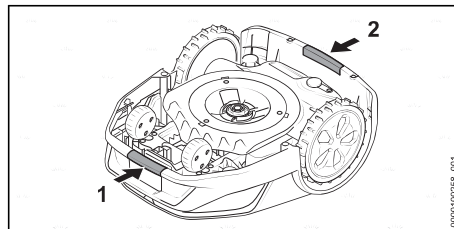
20 Konserwacja

20.1 Kontrola wzrokowa

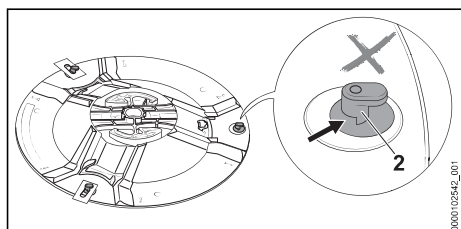
- ▶ Regularnie kontrolować robot koszący pod kątem:
 - czystości styków ładowania
 - uszkodzeń pokrywy i listwy ochronnej
 - swobodnego obracania się kół
 - uszkodzeń, zużycia, pęknięć i swobodnego obracania się ostrzy



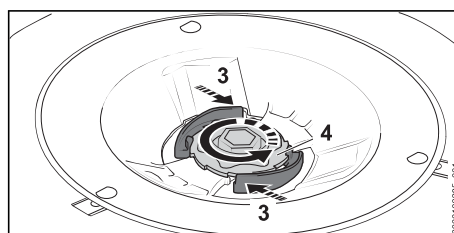
- uszkodzeń i zużycia tarczy tnącej.
- Jeśli znaczniki zużycia (1) uległy starceniu i powstały otwory, należy wymienić zespół koszący.



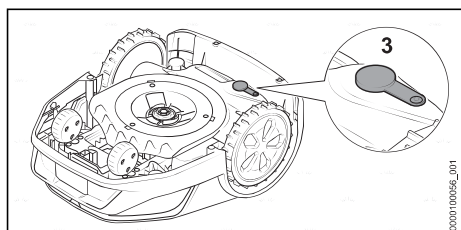
- ▶ Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt.
- ▶ Obrócić robot koszący górą do dołu.



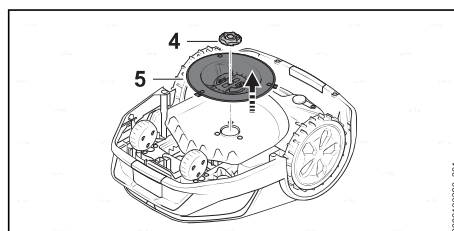
- Skontrolować trzpienie L (2) pod kątem uszkodzeń i zużycia.
- Jeśli trzpienie L (2) uległy zużyciu w ponad połowie, należy wymienić zespół koszący.



- ▶ Wcisnąć i przytrzymać dźwignię (3).
- ▶ Nakrętkę (4) obracać w lewo tak długo, aż będzie można ją zdjąć.



- Skontrolować zaślepkę (3) gniazda diagnostycznego pod kątem uszkodzeń i poprawnego osadzenia.

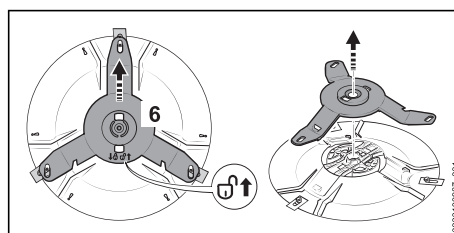


- ▶ Zdjąć nakrętkę (4).
- ▶ Zdjąć tarczę tnącą (5).

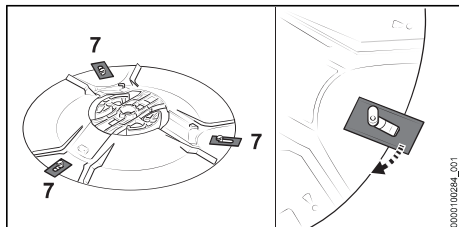
20.2 Wymiana ostrzy

OSTRZEŻENIE

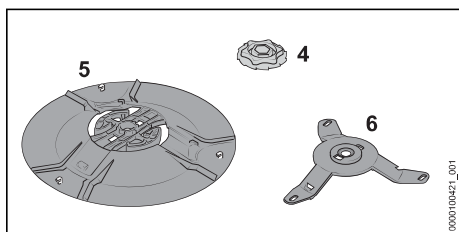
- Krawędzie tnące ostrzy są ostre. Użytkownik może się skaleczyć.
 - ▶ Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.



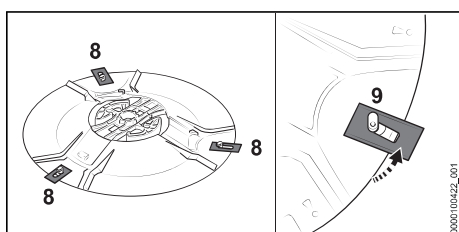
- ▶ Przesunąć uchwyt ostrzy (6) w kierunku wskazanym strzałką ↗. Uchwyt ostrzy (6) zostanie odblokowany.
- ▶ Zdjąć uchwyt ostrzy (6).



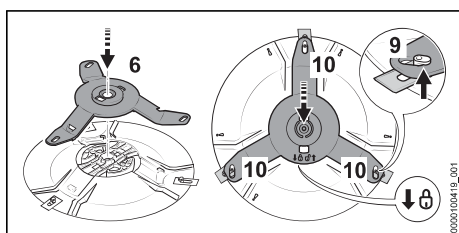
- ▶ Wyczepić wszystkie stare ostrza (7).



- ▶ Wyczyścić tarczę tnącą (5), uchwyt ostrzy (6) i nakrętkę (4).



- ▶ Wczepić nowe ostrza (8). Na jednym trzpieniu L (9) może znaleźć się tylko jedno ostrze.



- ▶ Nałożyć uchwyt ostrzy (6).
- ▶ Przesunąć uchwyt ostrzy (6) w kierunku wskazanym strzałką θ i upewnić się, że wszystkie trzy ramiona (10) znajdują się pod trzpieniami L (9).
Uchwyt ostrzy (6) jest zablokowany.
- ▶ Nałożyć tarczę tnącą (5) na robot koszący.
- ▶ Wcisnąć i przytrzymać dźwignię (3).
- ▶ Nakręcić nakrętkę (4), obracając ją w prawo.
- ▶ Zwolnić dźwignię (3) i mocno dokręcić nakrętkę (4) w prawo.

Będzie słychać dźwięk zablokowania dźwigni (3).

21 Naprawa

21.1 Naprawa robota koszącego, akumulatora, zespołu koszącego, stacji dokującej i zasilacza

Użytkownik nie może samodzielnie naprawiać robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej ani zasilacza.

Uszkodzone lub zużyte ostrza i zespół koszący można wymienić.

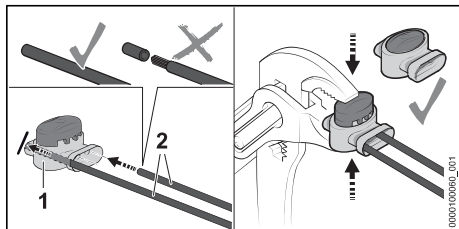
- ▶ W przypadku uszkodzenia robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej, kabla ładowania, zasilacza lub kabla zasilającego: nie wolno ich używać i należy skontaktować się z autoryzowanym dealerm STIHL.
- ▶ Jeśli jedno z ostrzy jest uszkodzone lub zużyte:
 - ▶ Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
 - ▶ Wymienić wszystkie ostrza. Ostrzy nie można ponownie naostrzyć.
- ▶ Jeśli tarcza tnąca lub trzpienie L na tarczy tnącej uległy uszkodzeniu lub zużyciu:
 - ▶ zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
 - ▶ Wymienić zespół koszący.
- ▶ Jeżeli tabliczki informacyjne są nieczytelne lub uszkodzone: zlecić autoryzowanemu dealerowi STIHL ich wymianę.

21.2 Przedłużanie lub naprawa linki ograniczającej i linki prowadzącej

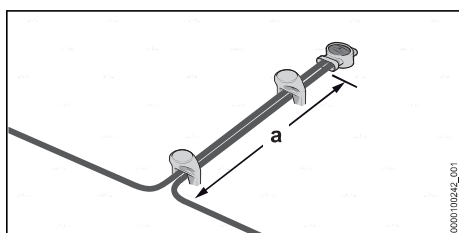
Linkę ograniczającą i prowadzącą można przedłużyć lub naprawić, używając łączników linki.

Łączniki linki są wypełnione żelazem, co zapobiega przedwczesnemu zużyciu bądź rdzewieniu końców linki.

- ▶ Upewnić się, że łączna długość linki ograniczającej nie przekracza 850 m.



- ▶ Umieścić końce linki (2) w łączniku linki (1). Nie wolno usuwać izolacji z końcówek linki.
- ▶ Łącznik linki (1) ścisnąć szczypcami do oporu.



- ▶ Na długości wynoszącej co najmniej $a = 5$ cm poprowadzić linki ograniczające równoległe do siebie – odcinki linki muszą być ułożone blisko, ale nie mogą się krzyżować.

22 Rozwiązywanie problemów

22.1 Usuwanie usterek robota koszącego

Wystąpienie większości usterek jest sygnalizowane w aplikacji „MY iMOW®” oraz czerwonym światłem diod na robocie koszącym lub stacji dokującej.

W celu usunięcia usterek:

- ▶ Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®”.
- lub
- ▶ Nacisnąć przycisk „INFO” na panelu obsługi i wykonywać usłyszane instrukcje akustyczne.

Usterka	Paski LED robota koszącego lub stacji dokującej	Przyczyna	Sposób usunięcia
Robot koszący zatrzymuje się podczas jazdy powrotnej do stacji dokującej.		Akumulator jest rozładowany.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Upewnić się, że długość linki ograniczającej nie przekracza 850 m. ▶ Zoptymalizować ułożenie linki prowadzącej. ▶ Ułożyć na koszonej powierzchni dodatkową linkę prowadzącą. ▶ Zanieść robot koszący do stacji dokującej w celu naładowania. ▶ Jeśli koszona powierzchnia jest pochyła, najlepiej aby stacja dokująca została ustawiona w dolnej części pochyłości.
Robot koszący nie rozpoczyna koszenia, jak oczekiwano.	<p>Paski LED świecą na niebiesko.</p> <p>Paski LED świecą na czerwono. Dioda stacji dokującej świeci na czerwono.</p>	<p>Robot koszący przeprowadza restart.</p> <p>Wystąpiła usterka dotycząca linki ograniczającej lub prowadzącej.</p>	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zaczekać na zakończenie restartu. Po wykonaniu restartu robot automatycznie rozpocznie koszenie. ▶ Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca nie są uszkodzone. ▶ Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do stacji dokującej.

Usterka	Paski LED robota koszącego lub stacji dokującej	Przyczyna	Sposób usunięcia
			<ul style="list-style-type: none"> ▶ Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do łącznika linki. ▶ Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®”.
Robot koszący nie jest ładowany.	Paski LED świecą na czerwono. Dioda stacji dokującej świeci na czerwono.	Występuje usterka dotycząca robota koszącego, akumulatora, zasilacza lub stacji dokującej.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Upewnić się, że styki ładowania w stacji dokującej i robocie koszącym są czyste. ▶ Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®”. ▶ Jeśli usterka nadal występuje: nie kontynuować prób ładowania robota, wyjąć wtyczkę przewodu zasilającego z gniazdka i skontaktować się z dealerem STIHL.

23 Dane techniczne

23.1 Robot koszący STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Dane techniczne

- Szerokość koszenia: 28 cm
- Wysokość koszenia – ustawiana elektrycznie: od 20 mm do 60 mm
- Prędkość obrotowa tarczy tnącej: 2400 obr./min
- Prędkość podczas koszenia
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Wymiary:
 - Wysokość: 291 mm
 - Szerokość: 525 mm
 - Długość: 705 mm
- Masa:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Klasa ochronności: III
- Stopień ochrony: IP56
- Koszona powierzchnia maksymalnie:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Czas aktywności 1000 m² (na tydzień)¹²
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 h

- iMOW® 7.0 EVO: 20 h
- Maksymalna długość linki ograniczającej: 850 m
- Maksymalne nachylenie terenu: 45%

Bluetooth®

- Transmisja danych: Bluetooth® 5.1. Urządzenie przenośne musi być kompatybilne z Bluetooth® Low Energy 5.0 i obsługiwać Generic Access Profile (GAP).
- Pasma częstotliwości: ISM 2,4 GHz
- Maksymalna moc wypromieniowana: 1 mW
- Zasięg sygnału: ok. 10 m. Siła sygnału zależy od warunków otoczenia i urządzenia przenośnego. Zasięg może się znacznie różnić w zależności od warunków zewnętrznych, w tym od zastosowanego odbiornika. W zamkniętych pomieszczeniach i z powodu metalowych barier (takich jak np. ściany, regały, walizki) zasięg może być znacznie mniejszy.
- Wymagania dla systemu operacyjnego urządzenia przenośnego: patrz info.myi-mow.stihl.com

Sieć bezprzewodowa (WLAN)

- Standard sieci: IEEE 802.11b/g/n
- Pasma częstotliwości: 2,4 GHz
- Maksymalna moc nadawania: 100 mW

Połączenie komórkowe

- Format karty SIM: eSIM
- Pasma częstotliwości
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19

¹²W warunkach idealnych (niewielka liczba przeszkód, prosta geometria ogrodu oraz niewielkie pochyłości terenu, umiarkowany wzrost trawy)

- GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Maksymalna moc wypromieniowana: 2 W
- Średni miesięczny transfer danych: patrz odpowiedzi na najczęściej zadawane pytania na stronie <https://support.stihl.com>

23.2 Ostrza

- Liczba ostrzy: 3

23.3 Akumulator STIHL AAI

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

- Rodzaj akumulatora: litowo-jonowy
- Napięcie: 36 V
- Pojemność w Ah: patrz tabliczka znamionowa
- Pojemność w Wh: patrz tabliczka znamionowa
- Masa w kg: patrz tabliczka znamionowa

23.4 Stacja dokująca i zasilacz

Stacja dokująca

- Klasa ochronności: III
- Stopień ochrony: IPX5
- Masa: 4,0 kg
- Linka ograniczająca i linka prowadząca
 - Napięcie: 42 V DC
 - Zakres częstotliwości: do 1,4 kHz do 20 kHz

Zasilacz

- Wersje dostosowane do wymogów poszczególnych rynków:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Masa:
 - Wersja 160 W: 1,6 kg
 - Wersja 210 W: 2,0 kg
- Napięcie znamionowe: patrz tabliczka znamionowa
- Częstotliwość: patrz tabliczka znamionowa
- Moc znamionowa: patrz tabliczka znamionowa
- Prąd ładowania: patrz tabliczka znamionowa
- Klasa ochronności: II
- Stopień ochrony: IP 67

23.5 Przedłużacze

W przypadku korzystania z przedłużacza przekrój ich żył w zależności od napięcia i długości przedłużacza musi wynosić:

Jeśli napięcie znamionowe na tabliczce znamionowej wynosi 220 V do 240 V:

- Długość kabla do 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
- Długość kabla 20 m do 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Jeśli napięcie znamionowe na tabliczce znamionowej wynosi 100 V do 127 V:

- Długość kabla do 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
- Długość kabla 10 m do 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Zakresy temperatury



OSTRZEŻENIE

- Akumulator robota koszącego nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników może dojść do jego pożaru lub wybuchu. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
 - ▶ Nie ładować akumulatora w temperaturze poniżej +5°C ani powyżej +40°C.
 - ▶ Nie używać robota koszącego w temperaturze poniżej +5°C ani powyżej +40°C.
 - ▶ Nie używać stacji dokującej ani zasilacza w temperaturze poniżej +5°C ani powyżej +40°C.
 - ▶ Nie przechowywać robota koszącego w temperaturze poniżej 0°C ani powyżej +40°C.
 - ▶ Nie przechowywać stacji dokującej ani zasilacza w temperaturze poniżej -20°C ani powyżej +60°C.

23.7 Zalecane zakresy temperatury

Dla uzyskania optymalnej sprawności akumulatora w robocie koszącym, stacji dokującej oraz zasilacza nie przekraczać następujących zakresów temperatury:

- Ładowanie: od +5°C do +40°C
- Użytkowanie: od +5°C do +40°C
- Przechowywanie robota koszącego: od 0°C do +40°C
- Przechowywanie stacji dokującej i zasilacza: od -20°C do +60°C

Jeśli akumulator będzie ładowany, użytkowany lub przechowywany poza zalecanym zakresem temperatury, jego sprawność może się zmniejszyć.

23.8 Poziomy hałas

Wartość korekcji poziomu mocy akustycznej wynosi 2 dB(A).

- Zmierzony poziom mocy akustycznej zgodnie z dyrektywą 2000/14 WE: 59 dB(A).
- Gwar. poziom mocy akustycznej zgodnie z dyrektywą 2000/14 WE: 61 dB(A).

23.9 REACH

Rozporządzenie REACH jest unijnym rozporządzeniem w sprawie rejestracji, oceny, udzielania zezwoleń i stosowanych ograniczeń w zakresie chemikaliów.

Informacje dotyczące zgodności z rozporządzeniem REACH znajdują się pod adresem: www.stihl.com/reach.

24 Części zamienne i akcesoria

24.1 Części zamienne i akcesoria

STIHL Symbole te oznaczają oryginalne części zamienne i akcesoria marki STIHL.

Firma STIHL zaleca używanie oryginalnych części zamiennych i akcesoriów STIHL.

Mimo nieustannej obserwacji rynku firma STIHL nie jest w stanie ocenić niezawodności, bezpieczeństwa i przydatności części zamiennych i akcesoriów innych producentów i dlatego nie może ręczyć za ich używanie.

Oryginalne części zamienne i akcesoria STIHL można nabyć u dealerów STIHL.

25 Utylizacja

25.1 Utylizacja robota koszącego

Informacje na temat utylizacji są dostępne w lokalnym urzędzie lub u dealera marki STIHL.

Nieprawidłowa utylizacja może powodować szkody na zdrowiu i obciążać środowisko.

Robot koszący posiada wbudowany akumulator, który należy utylizować odrębnie.

- ▶ Robot koszący należy przekazać dealerowi STIHL w celu utylizacji. Dealer STIHL zapewni odrębną utylizację wbudowanego akumulatora i robota koszącego.
- ▶ Produkty STIHL i ich opakowania zgodnie z lokalnymi przepisami oddać do właściwego miejsca zbiórki w celu recyklingu.

- ▶ Nie wyrzucać do zwykłego pojemnika na odpady komunalne.

26 Deklaracja zgodności UE

26.1 Robot koszący STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Niemcy

oświadcza na własną odpowiedzialność, że

Urządzenie: robot koszący

- Producent: STIHL
- Typ: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Nr identyfikacji serii: IA01
- Urządzenie: stacja dokująca
- Producent: STIHL
- Typ: stacja dokująca
- Nr identyfikacji serii: IA01

spełnia odnośne wymagania dyrektyw 2006/42/WE, 2011/65/EU, 2006/66/WE, 2014/53/EU oraz zostało skonstruowane i wyprodukowane zgodnie z następującymi normami w wersjach obowiązujących w dniu produkcji: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V13.1.1 (2019-11), ETSI EN 301 908-13 V13.1.1 (2019-11).

Jednostka notyfikowana: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr 0366 przeprowadziła badanie zgodności zgodnie z załącznikiem III moduł B dyrektywy 2014/53/UE i wydała certyfikat badania typu UE o numerze 40055521.

Dokumentacja techniczna jest przechowywana w dziale certyfikacji produktów firmy ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok produkcji, kraj produkcji oraz numer seryjny są podane na robocie koszącym.

Waiblingen, 16.02.2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

z up. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs
& Global Governmental Relations

27 Декларация zgodności UKCA

27.1 Robot koszący STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO



ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Niemcy

oświadcza na własną odpowiedzialność, że

- Urządzenie: robot koszący
- Producent: STIHL
 - Typ: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
 - Nr identyfikacji serii: IA01
- Urządzenie: stacja dokująca
- Producent: STIHL
 - Typ: stacja dokująca
 - Nr identyfikacji serii: IA01

spełnia odnośnie wymagania brytyjskich rozporządzeń The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 oraz zostało skonstruowane i wyprodukowane zgodnie z następującymi normami w wersjach obowiązujących w dniu produkcji: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V13.1.1 (2019-11), ETSI EN 301 908-13 V13.1.1 (2019-11).

Dokumentacja techniczna jest przechowywana w firmie ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok produkcji, kraj produkcji oraz numer seryjny są podane na robocie koszącym.

Waiblingen, 16.02.2023

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

z up. 

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs
& Global Governmental Relations

28 Adresy

www.stihl.com

29 Oprogramowanie Open Source

29.1 Oprogramowanie Open Source

Opisywany produkt zawiera chronione prawem autorskim oprogramowanie open source, które zostało udostępnione przez swoich twórców na określonych warunkach licencyjnych, m.in. w ramach licencji „GNU General Public License” (GPL), „GNU Lesser General Public License” (LGPL), „Apache License” bądź podobnych. Jeśli niniejsza instrukcja obsługi zawiera informacje o prawach autorskich, warunki korzystania lub postanowienia licencyjne, które są sprzeczne z obowiązującą licencją open source, nie mają one zastosowania. Korzystanie i rozpowszechnianie zawartego oprogramowania open source podlega wyłącznie warunkom danej licencji open source. Jeśli dana licencja zezwala na dostęp do kodu źródłowego wybranego oprogramowania oraz ew. innych danych, można uzyskać je od nas przez okres trzech lat od ostatniej dostawy produktu, a jeśli wymagają tego warunki licencji – także później, o ile nadal będziemy oferować wsparcie posprzedażowe dla tego produktu. Aby uzyskać pełny kod źródłowy, należy wysłać zapytanie zawierające nazwę produktu, numer seryjny oraz numer wersji danego oprogramowania na adres: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Zastrzegamy sobie prawo do naliczenia opłaty za nośnik i koszty przesyłki. Więcej informacji można znaleźć na stronie: <https://open-source.stihl.com>

Съдържание

www.stihl.com



0458-012-9801-A



0458-012-9801-A